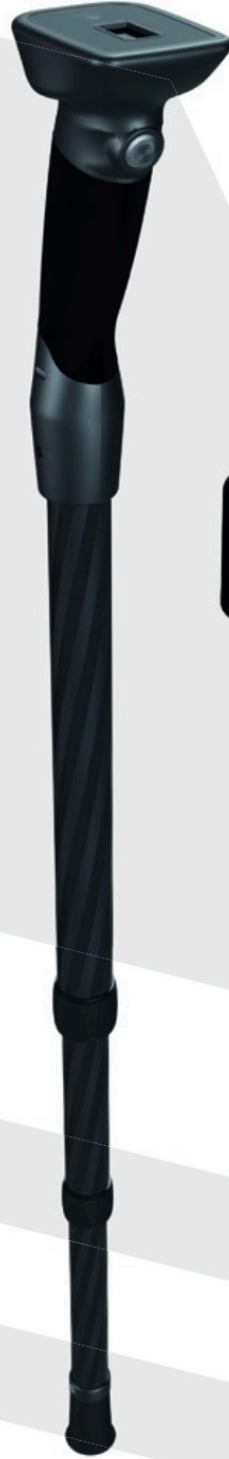




OKM

GERMAN DETECTORS



OKM ROVER UC

KULLANIM KILAVUZU

OKM Türkiye

Göksu mah. Gazi bulvarı No: 461/20

07260 Kepez, Antalya

Türkiye

Telefon: +90 549 179 06 07

İnternet: www.okm-turkiye.com/tr

Facebook: www.facebook.com/okmmetaldetectors

Instagram: www.instagram.com/okmdetectors

YouTube: www.youtube.com/OKMDetectors

TikTok: www.tiktok.com/@okmdetectors

Bu kullanım kılavuzunda yer alan tüm bilgiler önceden haber verilmeksizin değiştirilebilir. OKM bu belge için herhangi bir garanti vermez. Bu, sınırlama olmaksızın, ticari elverişlilik ve belirli bir amaca uygunluk zımni garantileri için de geçerlidir. OKM, bu kullanım kılavuzundaki hatalardan veya bu malzemenin teslimatı, çalıştırılması ya da kullanımıyla bağlantılı arızı veya dolaylı zarar ya da kayıplardan sorumlu değildir.

Bu belge "olduğu gibi" ve herhangi bir garanti olmaksızın sağlanmaktadır. OKM hiçbir durumda, bu belgedeki hatalardan kaynaklanan kâr kaybı, kullanım veya veri kaybı, iş kesintisi ya da diğer dolaylı zararlardan sorumlu tutulamaz. Bu kullanım kılavuzu ve birlikte verilen diğer tüm materyaller yalnızca bu ürün için kullanılmalıdır. Program kopyalarına yalnızca yedekleme amacıyla izin verilir. Bu programların orijinal veya değiştirilmiş biçimde yeniden satışı kesinlikle yasaktır.

Bu kullanım kılavuzu, OKM'nin önceden yazılı izni olmadan tamamen veya kısmen kopyalanamaz, çoğaltılamaz veya başka bir dile çevrilemez.

Copyright © 2022 OKM GmbH. Tüm hakları saklıdır.

İçindekiler

1 Giriş	4
1.1 ÖNSÖZ	4
1.2 ÖNEMLİ NOTLAR	5
1.3 BAKIM VE ÖZEN	6
1.4 KAZI SIRASINDA PATLAMA TEHLİKESİ	6
1.5 BAKIM VE KULLANIM	7
1.6 YATIRIMINIZI KORUYUN	8
2 Teknik veriler	9
2.1 TELESKOPIK PROB	9
2.2 KABLOSUZ VERİ AKTARIMI	9
3 Kumanda elemanları	10
3.1 TELESKOPIK PROB	11
3.2 ANDROID AKILLI SAAT	12
3.3 ROVER UC UYGULAMASINA GENEL BAKIŞ	13
3.4 BLUETOOTH KULAKLIK	13
4 Montaj ve hazırlık	15
5 Çalışma modları	17
5.1 ACTIVITY SCREEN	17
5.2 3D GROUND SCAN	19
5.3 MAGNETOMETER	25
5.4 PINPOINTER	27
5.5 FILE EXPLORER	30
5.6 SETTINGS	31
5.7 INFORMATION	36
6 Veri aktarımı	37
6.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME	37
6.2 TARAMA VERİLERİNİ BLUETOOTH İLE İÇE AKTARMA	39
6.3 TARAMA VERİLERİNİ KABLO İLE İÇE AKTARMA	42

BÖLÜM 1

Giriş

1.1 ÖNSÖZ

Değerli müşterimiz,

OKM GmbH'nin tüm mühendisleri ile satış, eğitim ve destek ekipleri Rover UC'yi satın aldığınız için size teşekkür eder.

Rover UC dedektörü elektromanyetik imza okuma (EMSR) prensibiyle çalışır. Cihaz, metal nesnelerin tespitinin yanı sıra kaya katmanları, oyuklar, boşluklar, faylar, yeraltı suları ve diğer metal olmayan nesneler gibi doğal zemin özelliklerini de tespit edebilir. Bu nedenle cihaz özellikle mezar odaları, defineler, gömülü altyapı hatları, tanklar ve benzerlerinin yerini belirlemek için uygundur.

Rover UC, farklı yapı ve kaplardaki gömülü nesnelerin yerini arazi kazılmadan, tahribatsız olarak belirleyebilir, belgeleyebilir ve analiz edebilir. EMSR kullanımı özellikle tespitin gerekli, kazının ise mümkün olmadığı yerlerde avantaj sağlar. Sezgisel ve esnek kullanımı sayesinde Rover UC basit ve hızlı bir şekilde tekrarlanabilir sonuçlar sağlayabilir.

Uzman ekibimizle ürünlerimizin düzenli olarak kontrol edildiğini garanti ediyoruz. Uzmanlarımız, kaliteyi sizin için daha da iyileştirmek amacıyla yeni gelişmeleri hayata geçirmek için çalışmaktadır.

Ürünlerimizi satın almanız veya kullanmanız, aramanızda başarılı olacağınızı ve bir buluntu elde edeceğinizi garanti etmez. Gizli ve gömülü nesnelerin tespiti çok sayıda faktöre bağlıdır. Bildiğiniz gibi dünyada doğal sönümlenmesi farklı güçte olan çeşitli toprak türleri vardır. Değişen toprak özellikleri ölçüm sonuçlarını etkileyebilir ve değiştirebilir. Yeraltı suyu çok olan, değişken kil ve kum içeren ve ıslak topraklı bölgeler taramayı zorlaştırır ve üretici veya modelden bağımsız olarak cihazın maksimum tespit derinliğini azaltabilir.

Bu cihazın daha önce nerelerde kullanıldığına dair ayrıntılı bilgiyi web sitemizde bulabilirsiniz. Cihazlarımız sürekli test edilmektedir. İyileştirmeler ve güncellemeler web sitemizde yayımlanır.

Şirketimiz, geliştirmelerini ve teknolojimizin "araştırma ve geliştirme" aşamalarından elde edilen tüm bilgileri korumak zorundadır. Mevzuat, patentler ve marka tescilleri çerçevesinde kalmaya özen gösteriyoruz.

Lütfen bu kullanım kılavuzunu okumak ve Rover UC'nin kullanımı, çalışma prensibi ve uygulama alanları hakkında bilgi edinmek için zaman ayırın. OKM cihazları için merkezimizde ve yerinde eğitimler de sunuyoruz. Yardım ve destek için dünya çapında bir bayi ağı sürdürmeye çalışıyoruz. Daha fazla bilgiyi web sitemiz www.okm-turkiye.com/tr adresinde bulabilirsiniz.

1.2 ÖNEMLİ NOTLAR

Rover UC'yi ve aksesuarlarını kullanmadan önce bu kullanım kılavuzunu dikkatle okuyun. Kılavuz, dedektörün kullanımını açıklar ve dikkat edilmesi gereken olası tehlike kaynaklarına işaret eder.

Rover UC ve aksesuarları, yeraltındaki anomalilerin ve bozulmaların analizine, belgelenmesine ve tespitine yarar. Kaydedilen zemin yapısı verileri bir bilgisayara aktarılır ve kendi yazılımımızla grafik olarak gösterilir. Yazılıma ilişkin ek notlara uyulmalıdır. Lütfen Visualizer 3D Studio belgelerini okuyun!

1.2.1 Genel notlar

Rover UC elektronik bir cihazdır ve her elektronik cihaz gibi dikkatli ve özenli kullanılmalıdır. Belirtilen güvenlik talimatlarına uyulmaması veya cihazın amacı dışında kullanılması elektroniğin ve/veya aksesuarların ya da bağlı bileşenlerin hasar görmesine veya tahrip olmasına yol açabilir. Cihazda, usulsüz açıldığında üniteyi tahrip eden yerleşik bir kurcalama koruma modülü bulunur. Cihazın içinde kullanıcının bakım yapabileceği parça yoktur.

1.2.2 Olası sağlık riskleri

Amacına uygun kullanıldığında bu cihaz genellikle sağlık riski oluşturmaz. Güncel bilimsel bilgilere göre yüksek frekanslı sinyaller düşük güçleri nedeniyle insan vücuduna zararlı değildir.

1.2.3 Ortam

Cihazı soğuk bir yerden daha sıcak bir yere götürdüğünüzde yoğuşmaya dikkat edin. Oluşmuş olabilecek yoğuşma suyu buharlaşana kadar cihazı çalıştırmayın. Cihaz hava koşullarına dayanıklı değildir; su veya yoğuşma cihazı tahrip edebilir.

Büyük elektrik motorlarının veya yalıtımsız hoparlörlerin yakınında oluşabilecek güçlü manyetik alanlardan kaçının. Cihazı mümkünse bu tür tesislere 50 metreden (150 ft) daha yakın kullanmayın.

Kutu, sac, çivi, vida veya moloz gibi yerdeki metal nesneler tarama verilerinizi etkileyebilir ve sonuçları bozabilir. Ayrıca cep telefonu, anahtar, takı vb. tüm metal eşyaları üzerinizden çıkarmanız önerilir. Çelik burunlu ayakkabı giymeyin.

1.2.4 Gerilim

Güç kaynağı belirtilen değer aralığının dışına çıkmamalıdır. Yalnızca teslimat kapsamındaki onaylı şarj cihazlarını kullanın.

1.2.5 Veri güvenliği

Aşağıdaki durumlarda veri hataları oluşabilir:

- verici modülün menzili aşılmışsa,
- cihazın güç kaynağı veya aküler çok zayıfsa,
- cihaz parazit yayan cihazlara çok yakın çalıştırılıyorsa veya
- atmosferik koşullar (fırtına, şimşek vb.) varsa.

1.3 BAKIM VE ÖZEN

Bu bölümde, ölçüm cihazınızın ve birlikte verilen tüm aksesuarların uzun süre iyi durumda kalması ve iyi ölçüm sonuçları vermesi için nasıl bakım yapacağınızı öğreneceksiniz.

Aşağıdakilerden kesinlikle kaçınin:

- su girmesi
- yoğun kir ve toz birikimi
- sert darbeler
- güçlü manyetik alanlar
- yüksek ve uzun süreli ısıya maruz kalma

Cihazınızı temiz, kuru ve yumuşak bir bezle temizleyin. Hasarı önlemek için cihazı ve aksesuarlarını her zaman uygun şekilde taşıyın.

Rover UC'nizi kullanmadan önce tüm akülerin tamamen şarj edildiğinden emin olun.

Dahili aküyü şarj etmek için yalnızca teslimat kapsamındaki onaylı şarj cihazını kullanın.

1.4 KAZI SIRASINDA PATLAMA TEHLİKESİ

Ne yazık ki son iki dünya savaşı ve diğer bölgesel çatışmalar dünyanın birçok yerindeki toprağı potansiyel olarak patlayıcı bir hurda yığınınna dönüştürmüştür. Bu ölümcül kalıntıların birçoğı hâlâ toprağın içindedir. Cihazınız bir metal parçasının sinyalini gösterdiğinde gelişigüzel kazmaya ve çapalamaya başlamayın. Birincisi, gerçekten nadir bir buluntuya onarılamaz zarar verebilirsiniz; ikincisi, nesnenin “kötü tepki verip” patlama olasılığı vardır.

Yüzeye yakın toprağın rengine dikkat edin. Toprağın kırmızı veya kırmızımsı renkte olması pas izlerine işaret eder. Buluntularda ise mutlaka şekillerine dikkat edin. Kavisli veya yuvarlak nesneler, özellikle düğme, halka veya küçük pimler görülüyorsa bir alarm işareti olmalıdır. Aynı durum tanınabilir mühimmat, fişek ve el bombaları için de geçerlidir. Mühimmatı olduğu yerde bırakın, dokunmayın ve özellikle hiçbir şeyi eve götürmeyin. Savaş malzemeleri devrilme, asit ve bilyeli tapalarla donatılmıştı. Bu parçalar zamanla paslanmış ve en küçük hareket bile bazı parçaların kırılıp tetiklenmesine yol açabilir. Kovanlar veya büyük mühimmat gibi zararsız görünen nesneler bile hiç de zararsız değildir.

Böyle bir nesne hareket ettirilirse kristaller sürtünme yaratarak patlamaya neden olabilir. Bu tür kalıntılarla karşılaşırsanız yeri işaretleyin ve buluntuyu mutlaka polise bildirin. Bu tür nesneler yürüyüşçüler, gezginler, çiftçiler, çocuklar ve hayvanlar için her zaman hayati tehlike oluşturur.

1.5 BAKIM VE KULLANIM

Rover UC sağlam bir cihazdır, ancak hatalı kullanım için tasarlanmamıştır. Zemin tarayıcınızın bakımında bazı önemli kurallara dikkat etmelisiniz:

- Cihazı çalılarını temizlemek, sert hareketlerle yüzeyleri düzlemek veya taşları kaldırmak için KULLANMAYIN.
- Cihazı suya DÜŞÜRMEYİN ve yağmurda veya ıslak koşullarda KULLANMAYIN.
- Cihazı geceleri çiy oluşabilecek açık alanda BIRAKMAYIN.
- Çok ısınabilecek yerlerde SAKLAMAYIN.
- Yüksek sıcaklıkların oluşabileceği bir aracın bagajında BIRAKMAYIN.
- Elektronik parçaların, anahtarların veya kumanda elemanlarının içine ya da üzerine yağlayıcı, temizlik maddesi, çözücü, sızdırmazlık maddesi veya başka kimyasallar PÜSKÜRTMEYİN.
- Dedektörün elektroniğini değiştirmeye veya onarmaya ÇALIŞMAYIN; aksi takdirde garanti geçersiz olur.
- Son kullanımdan kalan toz ve kalıntıları gidermek için cihazınızı yumuşak, kuru veya hafif nemli bir bezle temizleyin.
- Cihazı öngörülen çalışma koşulları içinde kullanın.

Garanti; kaza, ihmal veya kötüye kullanımdan kaynaklanan hasarları kapsamaz.

1.6 YATIRIMINIZI KORUYUN

Dedektör kullanıcıları, yeni dedektörleri giderek daha kötü tepki verdiğinde ve başlangıçtaki performansının bir kısmını kaybetmiş gibi görüldüğünde sıklıkla hayal kırıklığına uğrar. Aşağıdaki temel bakım ve koruma önerilerine uyarak bunu önleyebilirsiniz:

- Dedektörünüzü tam olarak bu kullanım kılavuzunda önerildiği şekilde kullanın.
- Yalnızca onaylı OKM şarj cihazlarını kullanın.
- Probu sert, katı nesnelere ve yüzeylere çarpmayın.
- Probu özellikle çakıllı veya sert, taşlı zeminde yerin biraz üzerinde tutun.
- Suyun içinde veya yakınında çalışıyorsanız ya da yağmur ihtimali varsa, gövdeyi hava koşullarına dayanıklı bir kılıf veya plastik torbayla koruyun. İçinde yoğunlaşma oluşmaması için cihazın “nefes alabilmesine” dikkat edin.
- Her kullanımdan sonra toz, nem ve diğer kirleri gidermek için dedektörü yumuşak bir bezle temizleyin.
- Dedektörü sıcak havada araçla taşıyorsanız, mümkünse yolcu bölümünün zeminine koyun. Koruma çantası ek koruma sağlar. Dedektörü asla bagajda veya bir pikabın kasasında korumasız şekilde yuvarlanır halde bırakmayın.
- Depolama sırasında dedektörünüzü tozdan, nemden ve aşırı sıcaklıklardan koruyun.
- Sevkiyat için sağlam orijinal kabı (koruma çantası) kullanın ve tüm parçaları yeterince destekleyin.
- Dedektörünüze her hassas elektronik ölçüm cihazı gibi davranın. Normal bir define aramasının gereksinimlerine göre tasarlanmış olsa da özenli bakım şarttır.

BÖLÜM 2

Teknik veriler

Teknik veriler ortalama değerlerdir. Çalışma sırasında küçük sapmalar olabilir.

2.1 TELESKOPIK PROB

Boyutlar (U x G x Y)	670 – 1380 x 65 x 80 mm
Ağırlık	0,5 kg
Giriş gerilimi (maks.)	5 V DC, 2 A
Şarj süresi	10 – 30 °C’de 3 sa
Çalışma süresi	yakl. 48 sa
CPU	Cortex-M0+, 24 MHz
Ekran	LCD, 80 x 160 piksel
Örnekleme hızı	240 değer / saniye
Ölçüm çözünürlüğü	15 bit
Bağlantı	Bluetooth 5.2, maks. mesafe 8 m
Çalışma sıcaklığı	-5 – 60 °C
Depolama sıcaklığı	-10 – 70 °C
Hava nemi	%5 – %75
Teknoloji	GST, EMSR
Sensör teknolojisi	SCMI-15-D
Pusula	Evet
Adımsayar	Evet
Su geçirmez	Hayır

2.2 KABLOSUZ VERİ AKTARIMI

Teknoloji	Bluetooth 5.2
Frekans aralığı	2,4 – 2,4835 GHz
Maks. aktarım hızı	1 Mbit/s
Alıcı hassasiyeti	-85 dBm
Maks. menzil	yakl. 8 m (görüş hattında)

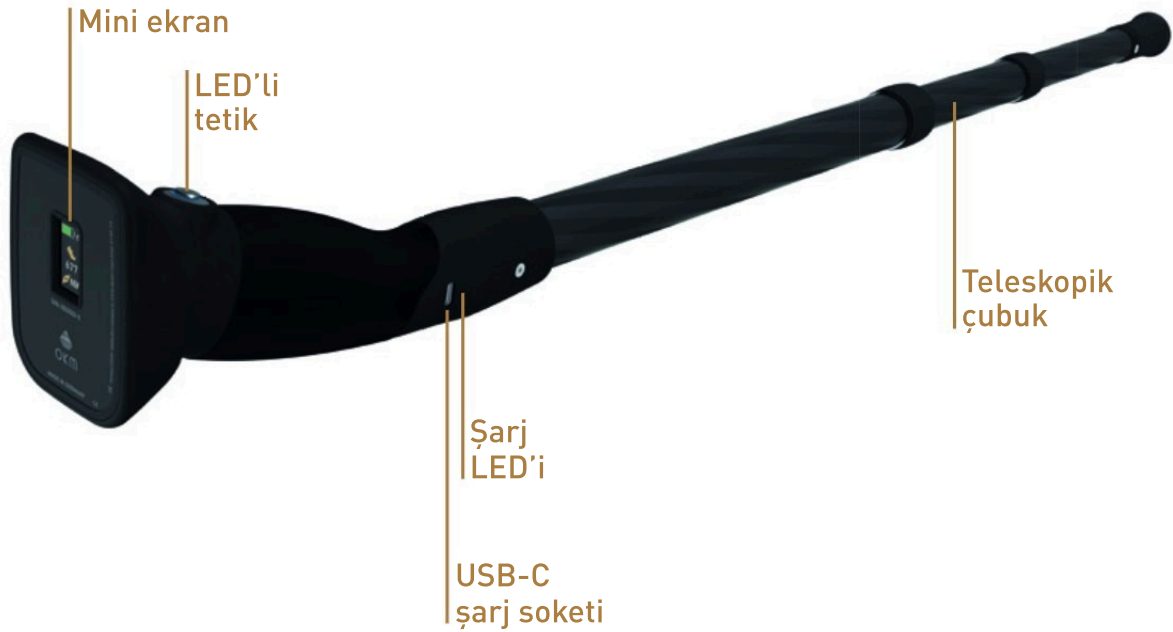
BÖLÜM 3

Kumanda elemanları

Bu bölümde bu ölçüm cihazının tüm kumanda elemanlarının temel kullanımını öğreneceksiniz. Tüm bağlantılar, girişler ve çıkışlar ayrıntılı olarak açıklanmaktadır.



3.1 TELESKOPIK PROB



LED'li tetik: Tetik ile dedektörü açıp kapatır ve çeşitli işlemleri kumanda edersiniz. Etkin işleve bağlı olarak bu tuş, ilgili bölümlerde ayrıntılı olarak açıklanan başka işlevleri de kumanda eder.

Cihazı açmak için tetiğe basın. Tetik LED'i **yeşil** yanar. Ayrıca mini ekranda akü seviyesi, adımsayar ve pusula hakkında bilgiler görüntülenir.

Bluetooth ile bağlı bir akıllı saat veya akıllı telefon yoksa ve dedektör açıksa, Rover UC adımsayar ve pusulalı bir yürüyüş bastonu olarak kullanılabilir.

Dedektörün gizlilik işlevini artırmak için tetiğe bir kez daha basın: Tetiğin LED halkası söner ve mini ekranın parlaklığı azalır (**UnderCover Mode**). Dedektör açık kalır ve taramaya hazırdır.

Tetik LED'i kapalı	Dedektör kapalıdır (UnderCover Mode hariç).
Tetik LED'i yeşil	Dedektör açıktır, ancak Bluetooth ile bir Android cihaza bağlı değildir.
Tetik LED'i mavi	Dedektör açıktır ve Bluetooth ile bir Android cihaza (akıllı saat veya akıllı telefon) bağlıdır. Dedektör taramaya hazırdır.

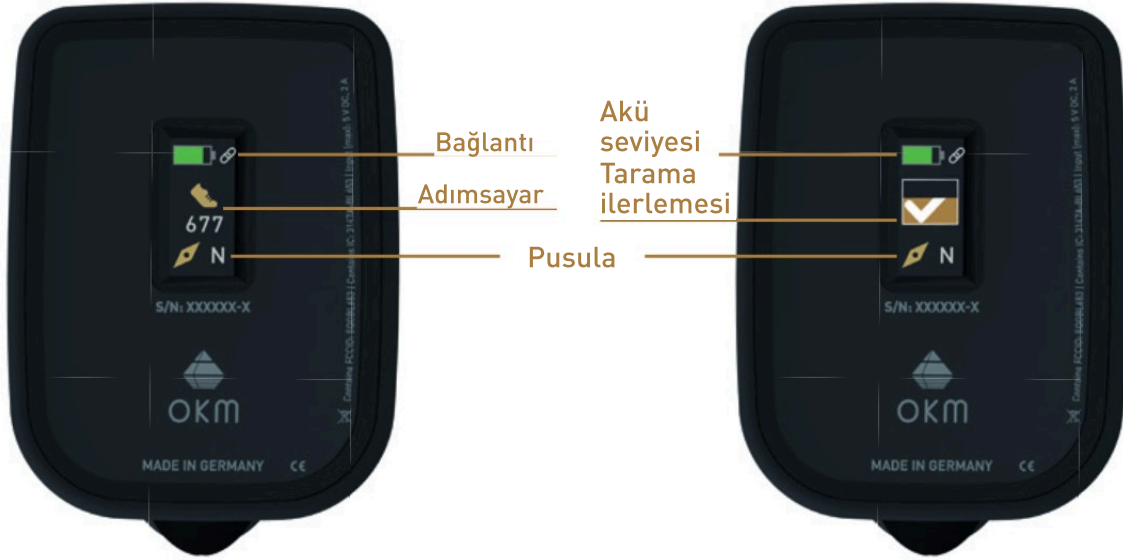
Dedektörü kapatmak için LED sönene ve mini ekran da kapanana kadar tetiği en az 3 saniye basılı tutun.

Şarj LED'li USB-C şarj soketi: Dahili akü çok zayıfsa, uygun şarj cihazını USB-C kabloyla USB-C şarj soketine bağlayarak aküyü şarj edin. Şarj sırasında şarj LED'i **kırmızı** yanar. Şarj LED'i **yeşil** yandığında akü tamamen şarj olmuştur.

Cihaz şarj sırasında açılırsa mini ekranda şarj simgesi  görüntülenir, ancak şarj ilerlemesine dair başka bir gösterge yoktur.

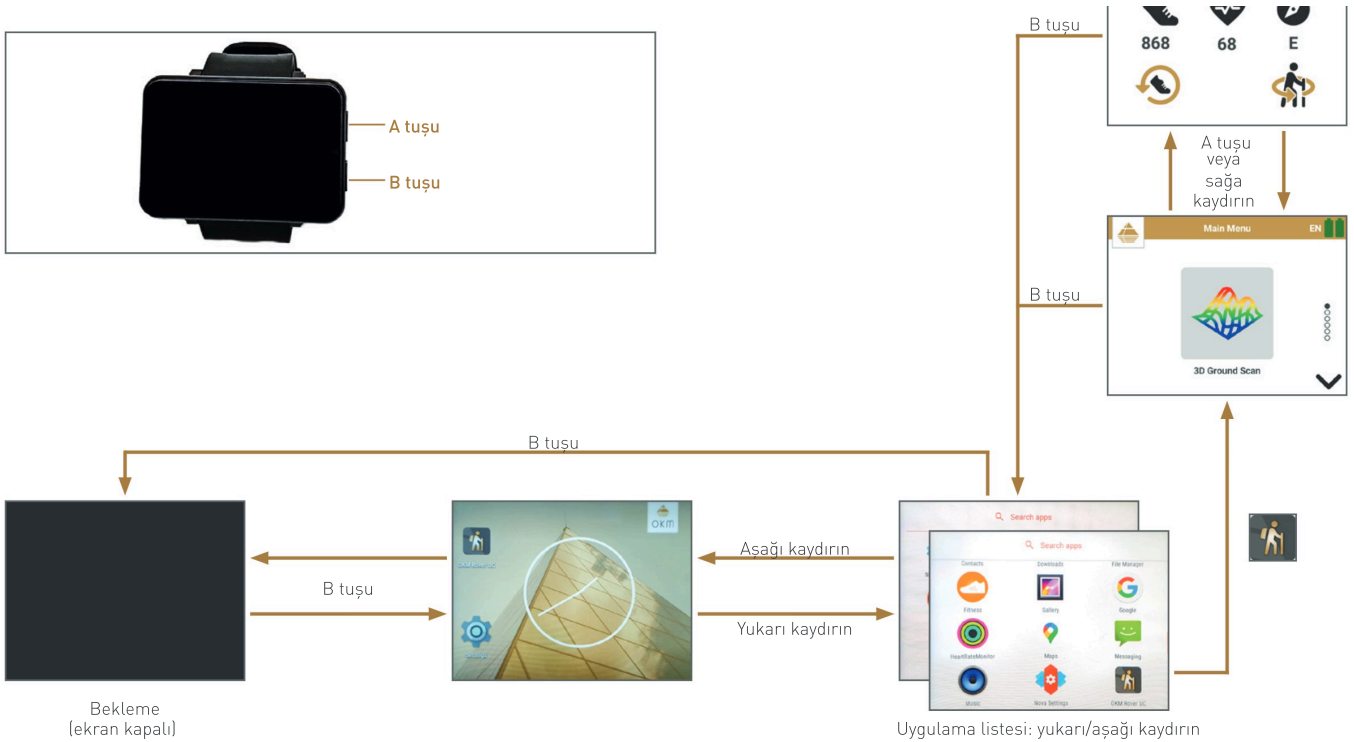
Teleskopik çubuk: Teleskopik çubuk boyunuza göre uzatılabilir veya kısaltılabilir. Rover UC'yi taşımak için her bir segmenti tamamen içeri itebilirsiniz.

Mini ekran: Mini ekran, çalışma sırasında akü seviyesini ve pusulayı her zaman gösterir.



3.2 ANDROID AKILLI SAAT

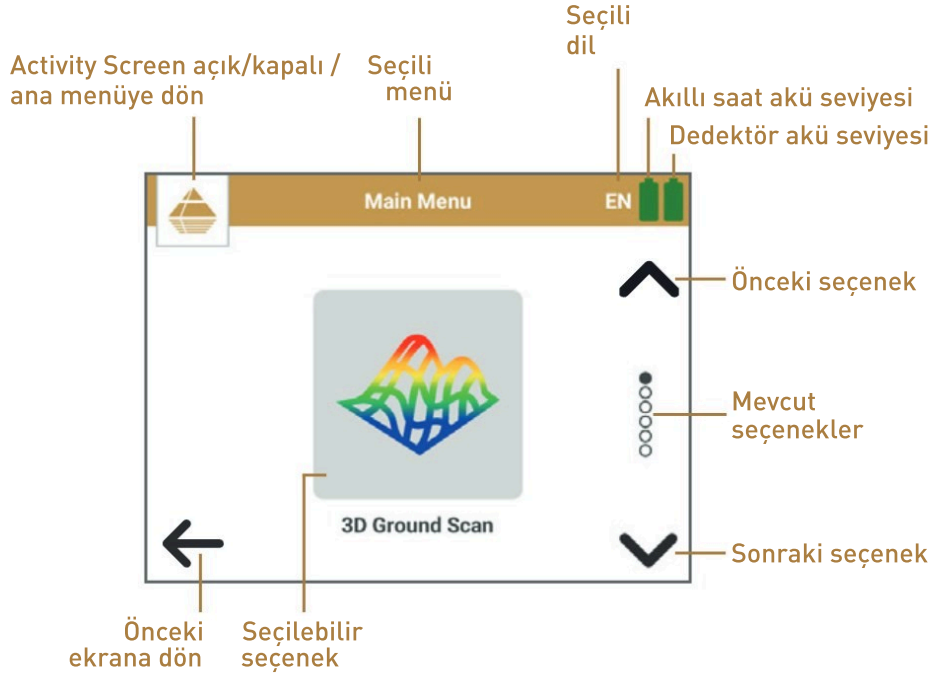
Rover UC, OKM Rover UC uygulaması aracılığıyla bir Android cihazla kumanda edilir. Rover UC'nin standart teslimat kapsamında önceden yapılandırılmış bir Android akıllı saat bulunur.



Akıllı saati açmak veya açıkken kapatma ekranını görüntülemek için B tuşunu uzun süre (en az 2 sn) basılı tutun. Burada Power off, Reboot, Power Save ve Recent Task seçenekleri arasından seçim yapabilirsiniz.

Daha fazla bilgi için akıllı saatin kullanım kılavuzuna bakın.

3.3 ROVER UC UYGULAMASINA GENEL BAKIŞ



3.4 BLUETOOTH KULAKLIK

Rover UC, piyasada bulunan her Bluetooth kulaklıkla kullanılabilir. Rover UC'nizin teslimat kapsamında bir Bluetooth kulaklık bulunur.



Kulaklığı dedektörünüzle kullanmak için, dedektörünüzü OKM Rover UC uygulamasıyla kumanda ettiğiniz Android cihazla eşleştirilmesi gerekir. Kulaklığınızı aşağıdaki gibi bağlayın:

1. Kulaklığınızı (Baseline HS) açın.
2. Uygulama listesinde *Settings* > *Connect* > *Bluetooth* öğesini seçin.
3. Bluetooth'u etkinleřtirin.
4. *Available devices* bölümüne kaydırın ve *Search* düğmesine dokunun.
5. Listede *Baseline HS* giriři görünür. Eřleřtirmeyi başlatmak için bu giriři seçin.
6. Eřleřtirmeden sonra *Baseline HS* girişi *Paired devices* altında görünür ve kulaklık kullanıma hazırdır.

Daha fazla bilgi için Android cihazınızın ve kulaklığınızın kullanım kılavuzlarına bakın.

BÖLÜM 4

Montaj ve hazırlık

Dedektörünüzü monte etmek ve ilk taramanıza hazırlamak için lütfen aşağıdaki talimatları izleyin.



1 Araziye çıkmadan önce dedektörün dahili aküsünü şarj edin. Şarj durumunu kontrol etmek için şarj cihazını dedektöre bağlayın:

- Şarj LED'i **yeşil** = tamamen şarj olmuş
- Şarj LED'i **kırmızı** = şarj oluyor



2 Tutamağı saat yönünde çevirerek kilidi açın. Teleskopik çubuğun alt kısmını tamamen dışarı çekin ve yeniden kilitleyin.

Ardından rahat çalışabilmek için teleskopik çubuğun üst segmentlerini boyunuza göre ayarlayın.



3

Dedektörü açmak için tetiğe basın. Tetik LED'i **yeşil** yanar ve mini ekran açılır.



4

Akıllı saatte OKM uygulamasını başlatın ve istediğiniz çalışma modunu seçin, bkz. "5 ÇALIŞMA MODLARI", sayfa 17.

BÖLÜM 5

Çalışma modları

Dedektör, OKM Rover UC uygulaması önceden yüklenmiş bir akıllı saat (alternatif olarak akıllı telefon) ile kumanda edilir. Akıllı saati açın ve OKM Rover UC uygulamasının simgesine dokununuz. Uygulama başlar ve ana menüyü gösterir.

Activity Screen her zaman ve her ekrandan erişilebilir:

- **Activity Screen:** Adımsayar ve pusulayla birlikte **UnderCover Screen**'i gösterir.

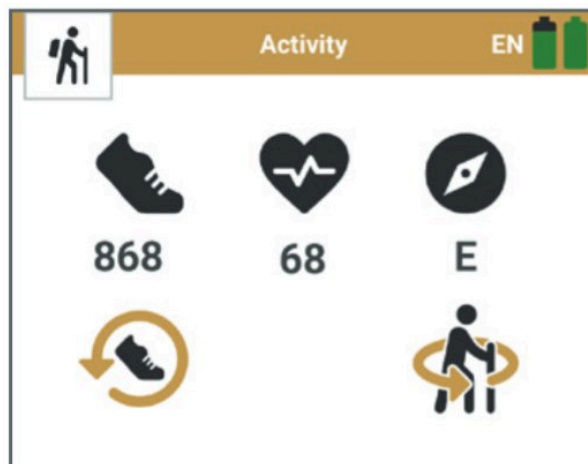
Ana menüden aşağıdaki işlevleri başlatırsınız:

- **3D Ground Scan:** Bilgisayarda ayrıntılı analiz için grafik 3D ölçüm.
- **Magnetometer:** Demir içeren metalleri tespit etmek için akustik manyetik alan ölçümü.
- **Pinpointer:** Olası hedeflerin yerini belirlemek için temel hedef ayrımı ve gerçek zamanlı tarama.
- **File Explorer:** Kaydedilen tüm taramaların listesi. Tarama dosyaları doğrudan akıllı saatte görüntülenip analiz edilebilir ve bir bilgisayara aktarılabilir.
- **Settings:** Dil, geri bildirim, tasarım vb. genel ayarlar.
- **Information:** Seri numarası ve yazılım sürümü gibi bilgileri gösterir.

Çalışma modunun seçimi planladığınız işe bağlıdır. Bir alanı incelemek için genellikle birkaç modu art arda kullanmalısınız. Böylece taranan alanın yeraltı hakkında mümkün olduğunca çok bilgi edirsiniz.

5.1 ACTIVITY SCREEN

Dedektörle dikkat çektiyseniz, Activity Screen'i açmak için akıllı saatin **A tuşuna** basın. Bu ekran attığınız adımları (adımsayar), güncel nabzınızı ve dedektörün güncel yönünü (pusula) gösterir. Nabzın görüntülenmesi biraz zaman alabilir.



5.1.1 Adımsayı sıfırlama

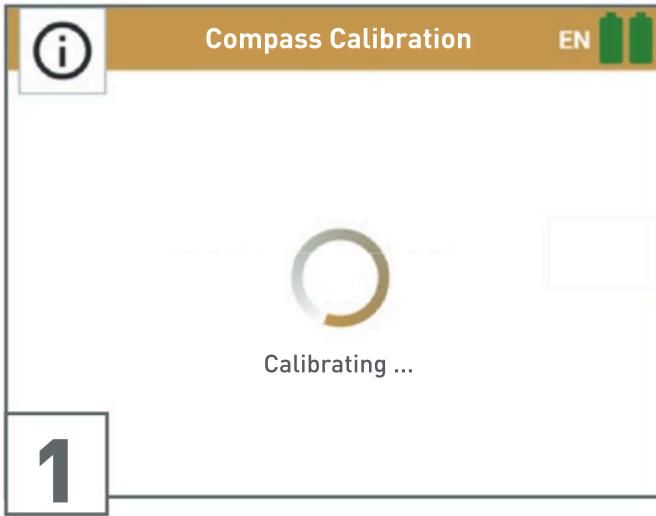
 simgesine dokunarak adımsayı istediğiniz zaman sıfırlayabilirsiniz.

Ardından sayacı gerçekten sıfırlamak isteyip istemediğiniz sorulur.  ile onaylayın veya  ile iptal edin.

Onaydan sonra adımsayar yeniden 0'dan başlar.

5.1.2 Pusulayı kalibre etme

Pusulayı kalibre etmek için  simgesine dokunun. Probu dik tutun; eğmekten ve sallamaktan kaçının.



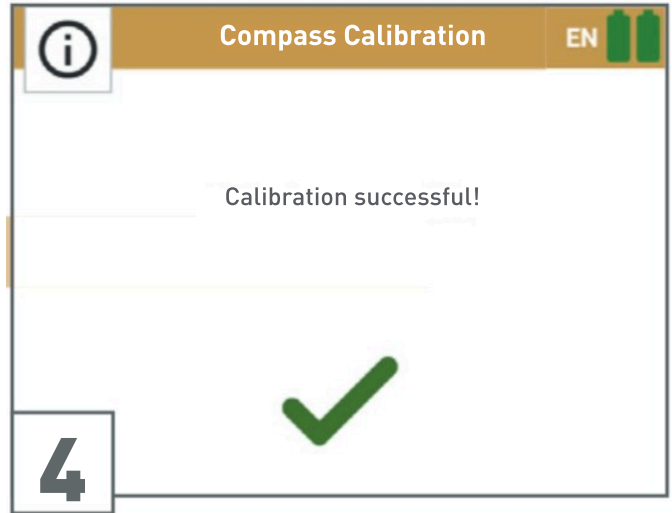
Simgeye dokunduktan sonra Rover UC uygulaması kalibrasyonu başlatır.



Calibrating ... ekranı görüntülenirken kendi ekseniniz etrafında çok yavaş dönün (tam 360° dönüş için yakl. 16 sn).



360° dönüşten sonra kalibrasyonu tamamlamak için probdaki tetiğe basın.



Kalibrasyon tamamlandığında uygulama bunu *Calibration successful!* ile onaylar. İşlemi bitirmek için ✓ tuşuna basın.

Kalibrasyon başarısız olduysa lütfen tekrar deneyin.

Olası nedenler:

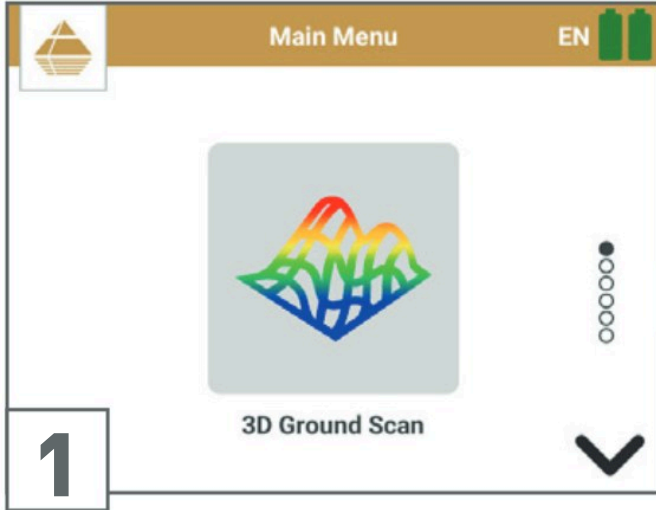
- Çok hızlı hareket ettiniz/döndünüz.
- Prob kalibrasyon sırasında eğildi.
- Çevrede çok fazla ferromanyetik parazit var (ör. elektrik hatları).

5.2 3D GROUND SCAN

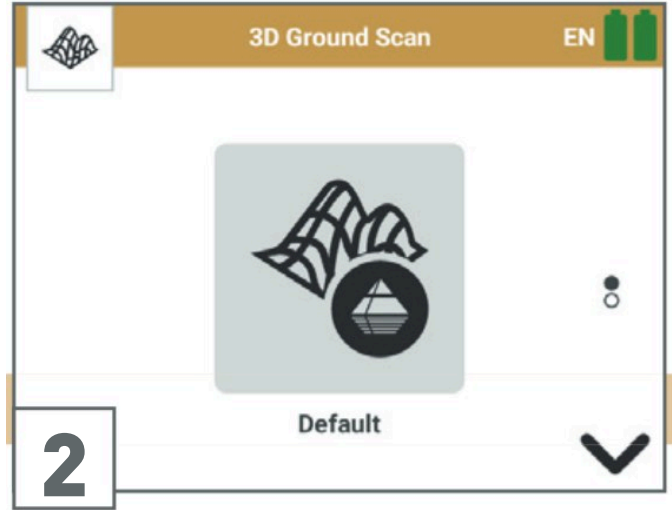
3D Ground Scan modu, bilgisayarda daha ayrıntılı analiz için herhangi bir alanın grafik ölçümünü sağlar.

Jeofizik ölçümün nasıl yapılacağına dair genel bilgileri "3D Ground Scan Guide" içinde, daha fazla bilgiyi [sayfa 43 üzerindeki bilgi kutusunda](#) bulabilirsiniz.

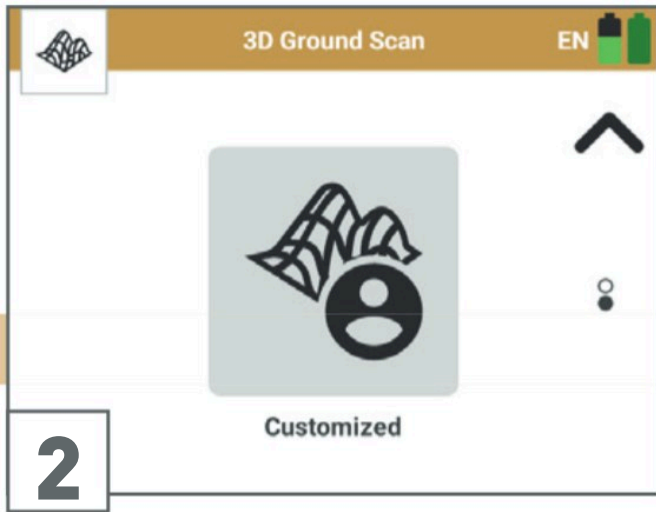
5.2.1 3D Ground Scan hazırlığı



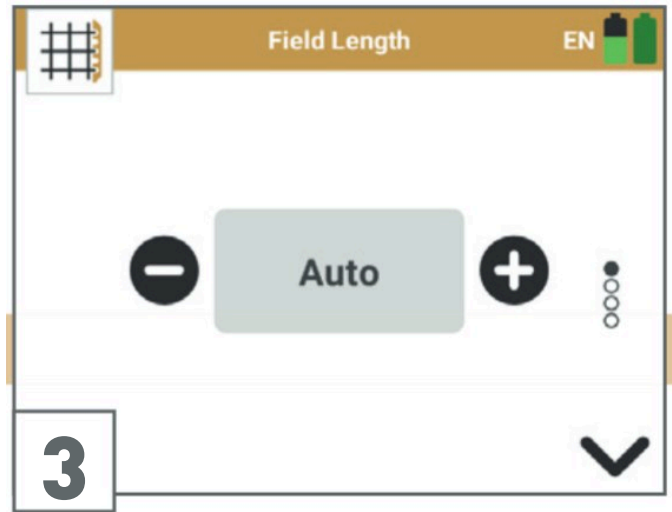
OKM Rover UC uygulamasını başlatın ve ana menüden *3D Ground Scan* modunu seçin.



Hızlı taramalar için önerdiğimiz ön ayarlı parametreleri kullanmak üzere *Default* seçeneğini seçin: Alan uzunluğu: Auto | Darbe modu: Automatic | Tarama modu: Paralel



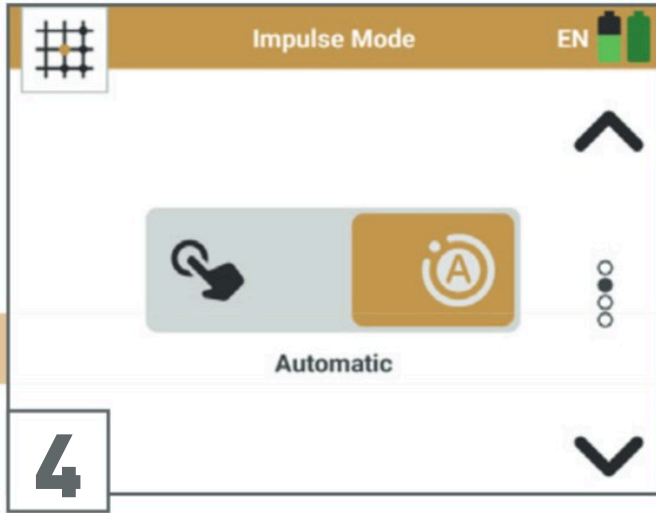
Parametreleri tek tek ayarlamak için *Customized* seçeneğini seçin.



Alan uzunluğunu seçin.

Auto: Uzunluğu ilk tarama hattının sonunda tetiğe basarak belirleyin. Sonraki tüm hatlar otomatik olarak durur.

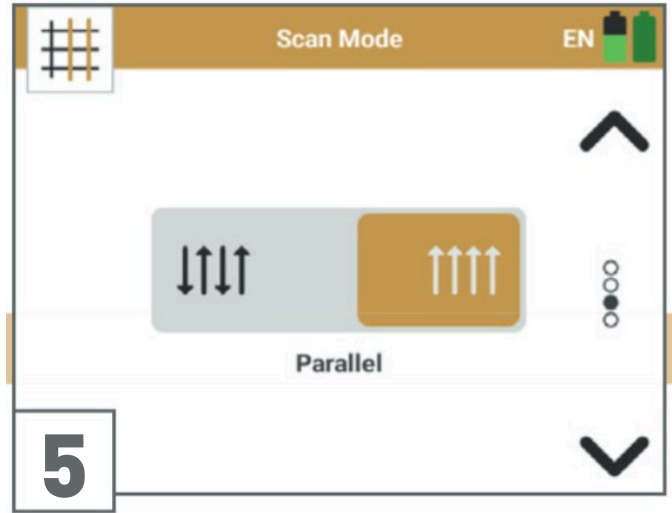
10m, 20m, ...: Tarama hatlarının uzunluğu taramadan önce belirlenir. Tüm hatlar otomatik olarak durur.



Tek tek darbelerin (ölçüm değerlerinin) dedektör tarafından nasıl tetikleneceğini belirlemek için **darbe modunu** seçin.

Automatic: Tüm değerler hat hat, kesintisiz ve sürekli olarak kaydedilir.

Manual: Her değer yalnızca tetiğe basılarak kaydedilir.

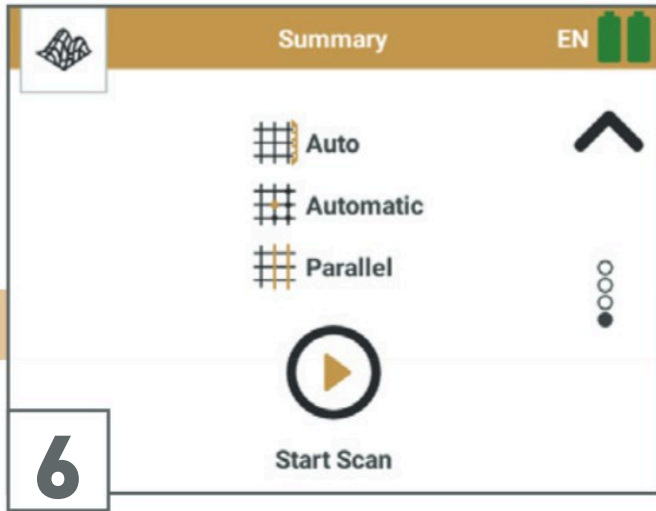


Tarama sırasında tarama alanını nasıl dolaşacağınızı belirlemek için **tarama modunu** seçin:

Parallel: Tüm hatları aynı yönde tarayın.

Zigzag: Tüm tarama hatlarını zikzak şeklinde tarayın.

Daha fazla bilgi için bkz. "5.2.2 3D Ground Scan gerçekleştirme", sayfa 22.

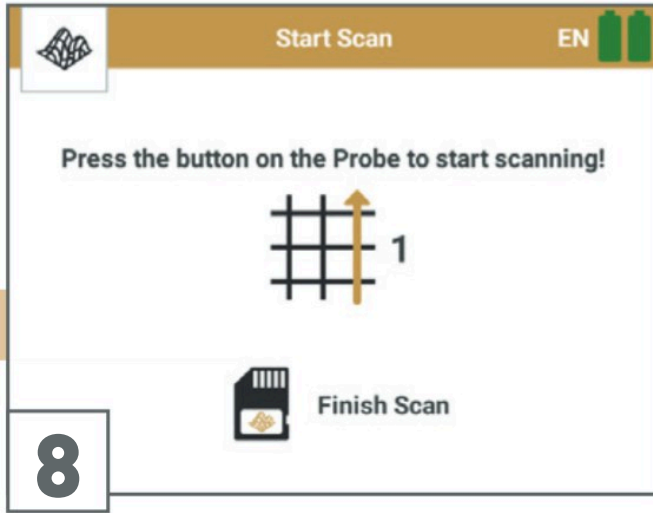


Ayarlarınızı *Start Scan* ile onaylayın.



Dedektörle Bluetooth bağlantısı otomatik olarak kurulur.

Bluetooth bağlantısı başarıyla kurulduğunda tetik LED'i **mavi** yanar.



Bluetooth bağlantısı kurulduğunda uygulama ilk tarama hattını kaydetmeye hazırdır.

Devam etmek için bkz. “5.2.2 3D Ground Scan gerçekleştirme”, sayfa 22.

5.2.2 3D Ground Scan gerçekleştirme

Tüm parametreler ayarlandıktan sonra Rover UC uygulaması ilk tarama hattını başlatmaya hazırdır. İlk tarama hattının başlangıç noktasına gidin ve probdaki tetiğe basın.

Automatic darbe modu ve alan uzunluğu seçenekleri

Automatic darbe modunu seçtiyseniz, ilk tarama hattının sonuna ulaşana kadar yürümeye devam edin.

- Özel bir **alan uzunluğu** ayarladıysanız, seçilen uzunluğa ulaşıldığında uygulama otomatik olarak durur.
- **Auto alan uzunluğunu** seçtiyseniz, ilk tarama hattının sonunda tetiğe basın.

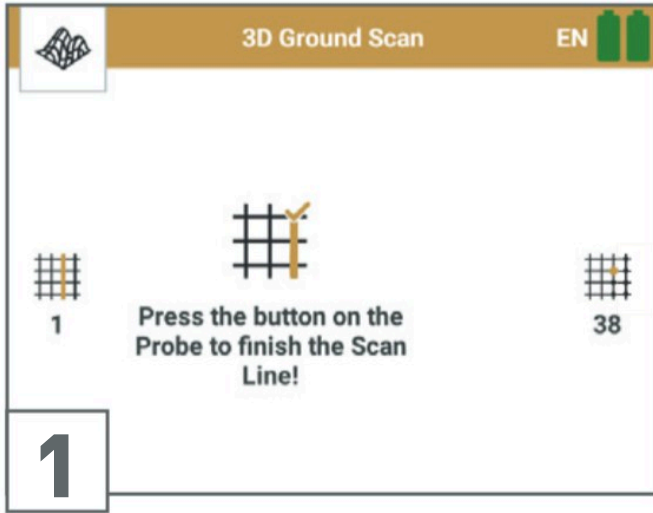
Ardından bir sonraki tarama hattının başlangıç noktasına gidin ve tetiğe tekrar basın. Cihaz bu ölçümün sonraki tüm tarama hatlarının sonunda otomatik olarak durur.

Manual darbe modu ve Auto alan uzunluğu

Manual darbe modunu seçtiyseniz, her darbeyi probdaki tetiğe basarak elle tetiklersiniz. Bu mod **Auto alan uzunluğu** gerektirir.

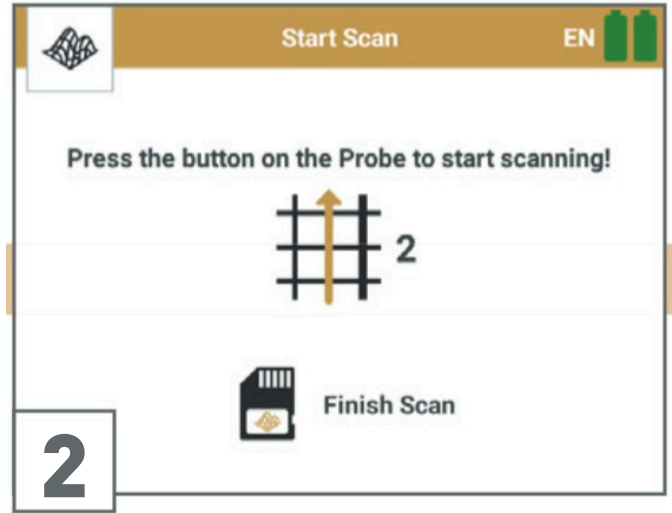
Ölçümünüzü başlatmak için önce tetiğe basın. Ardından bir adım ileri gidin ve bir sonraki darbeyi ölçmek için tetiğe tekrar basın. İlk tarama hattının sonuna ulaşana kadar bu şekilde devam edin. İlk tarama hattını bitirmek için  tuşuna basın.

Bir sonraki tarama hattının başlangıç noktasına gidin ve tetiğe tekrar basın. Bir adım daha ileri gidin ve ilk hatta olduğu gibi devam edin. Uygulama sonraki hatların sonunu otomatik olarak bildirir.



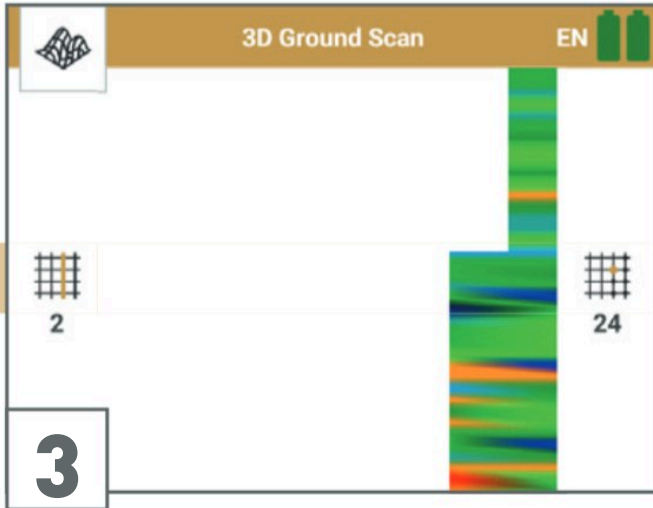
Probdaki tetiğe bastığınız anda dedektör ölçüm değerlerini kaydeder.

Ekranda güncel tarama hattının numarası (solda) ve hat başına ölçülen darbe sayısı (sağda) gösterilir.



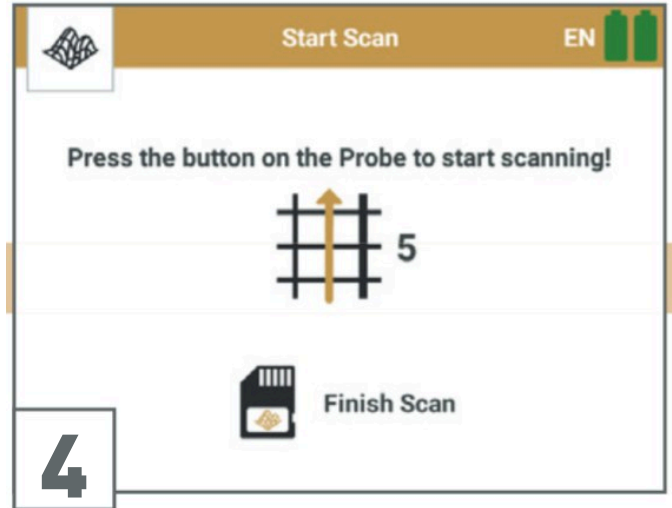
Bir sonraki tarama hattının başlangıç noktasına gidin ve ölçümü başlatmak için tetiğe basın.

Tarama hattının sonuna kadar yürüyün.



Tarama görüntüsü ölçüm sırasında oluşturulur. Böylece ölçüm sırasında ilerlemeyi takip edebilirsiniz.

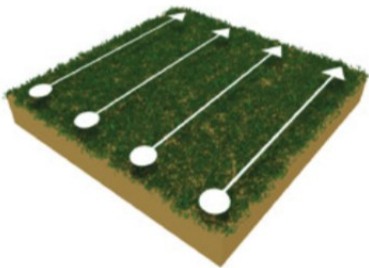
İlk tarama hatları oldukça hatalı görünebilir. Düzensiz tarama görüntüsü ölçüm ilerledikçe dengelenir.



2. adımı tekrarlayarak istediğiniz kadar tarama hattı gerçekleştirin.

Taramanızı bitirmek için  *Finish Scan* tuşuna basın.

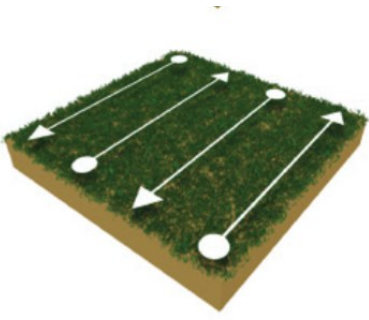
Paralel ve Zigzag tarama modları



Paralel tarama modunu seçtiyseniz, tüm tarama hatları aynı yönde ilerler.

İlk tarama hattını sonuna kadar tarayın ve ardından tarama yapmadan başlangıç noktasına geri dönün. Bir adım sola gidin ve bir sonraki hattı ilk hatta paralel olarak tarayın.

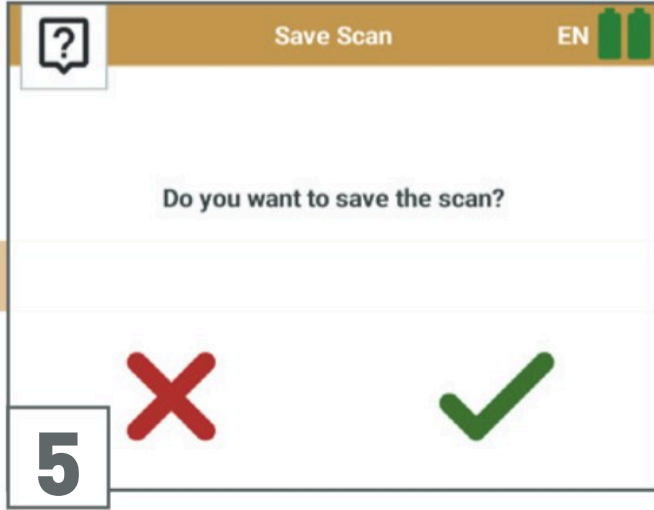
Son tarama hattına ulaşana kadar bunu tekrarlayın.



Zigzag tarama modunu seçtiyseniz, tüm tarama hatları zikzak şeklinde taranmalıdır.

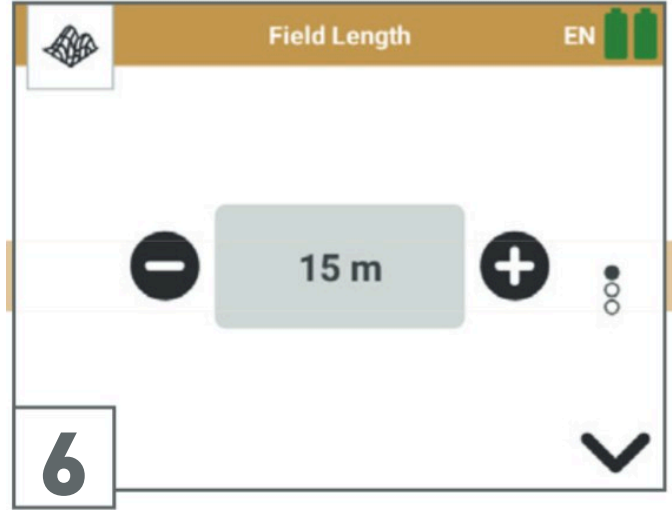
İlk tarama hattını sonuna kadar tarayın, bir adım sola gidin ve ikinci hattı ters yönde tarayın. Tekrar bir adım sola gidin ve bir sonraki hattı tarayın.

Son tarama hattına ulaşana kadar bunu tekrarlayın.

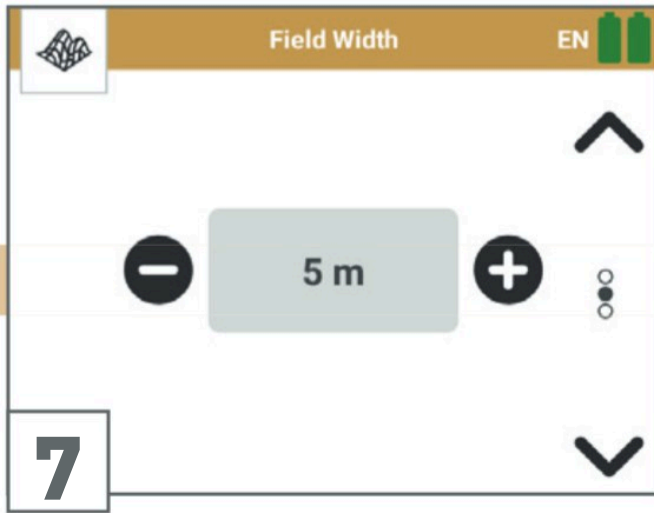


Taramayı kaydetmek için ✓ tuşuna basın.

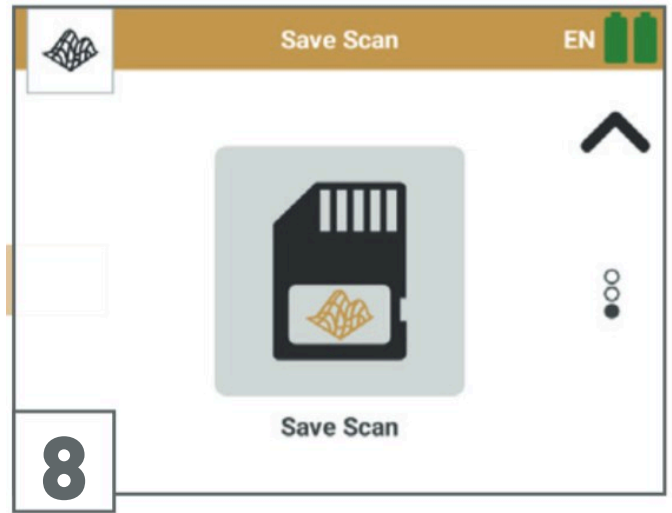
Taramayı kaydetmeden bitirmek istiyorsanız ✗ simgesine dokununuz.



Doğru alan uzunluğunu girin.



Doğru alan genişliğini girin.



Save Scan ile onaylayın.

Önceki ekrana dönüp girdilerinizi düzeltmek için tekrar yukarı kaydırabilir (veya sağdaki gezinme okunu kullanabilirsiniz).

3D Ground Scan'inizi bitirip kaydettikten sonra tarama görüntüsünü doğrudan Android cihazın ekranında görüntüleyebilir (bkz. "5.5 FILE EXPLORER", sayfa 30) veya ayrıntılı analiz için tarama dosyalarını bir bilgisayara aktarabilirsiniz (bkz. "6 VERİ AKTARIMI", sayfa 37).

Tarama işlemi hakkında daha fazla bilgiyi “3D Ground Scan Guide” içinde bulabilirsiniz (bkz. bilgi kutusu, sayfa 43).

5.3 MAGNETOMETER

Magnetometer modu ile araziye demir, kobalt ve nikel gibi ferromanyetik metallerin yanı sıra bu metallerin izlerini içeren diğer metaller veya nesneler açısından inceleyebilirsiniz. Bu işlev öncelikle akustik bir moddur ve sapmaları görselleştirmek için ayrıca basit bir grafik gösterim oluşturur.

Akustik bir sinyal duyulduğunda cihaz, probun hemen altında olası bir metal hedef tespit etmiştir. Böylece yüzeye yakın çivi, vida, tel, mühür ve benzeri küçük metal nesneler bulunabilir.

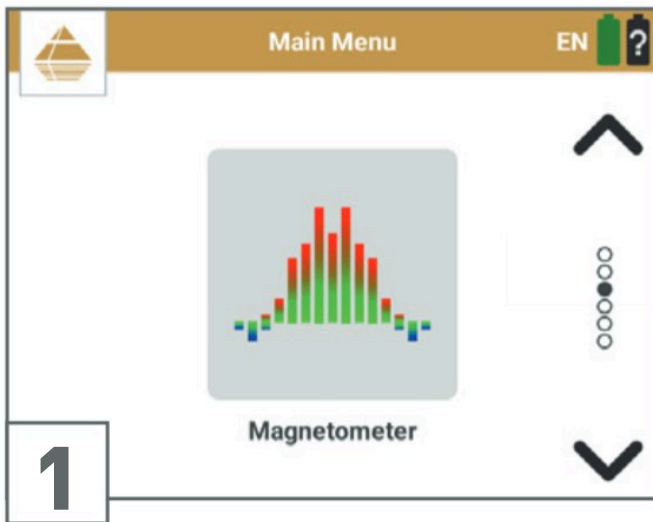
Genel kural olarak: Toprakta ne kadar az küçük metal parçası varsa, 3D Ground Scan ile hedefleri o kadar derinde tespit edebilirsiniz.

Bu nedenle ayrıntılı olarak taramak istediğiniz alandaki rahatsız edici metal parçalarını Magnetometer ile temizlemenizi öneririz. Yüzeye yakın ne kadar az metal varsa, 3D Ground Scan modundaki sonucunuz o kadar iyi olur.

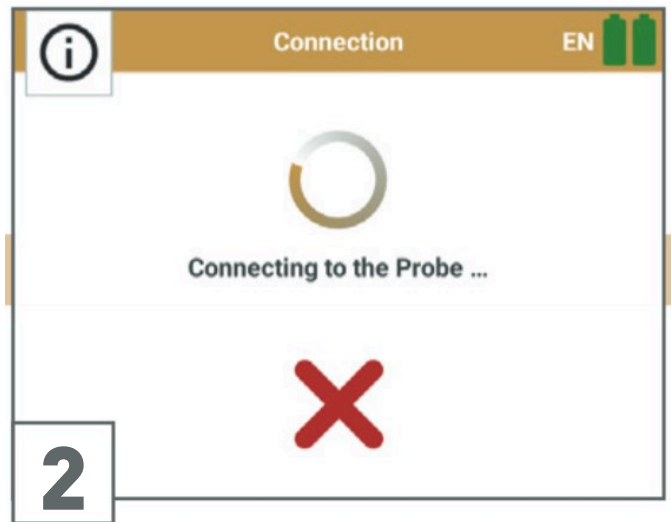
Magnetometer ayrıca kazı sırasında nesnelerin noktasal yerini belirlemek için de uygundur. Büyük bir çukur kazdıysanız ve tespit edilen nesnenin tam olarak nerede olduğunu artık bilmiyorsanız, hedef konumunu hızlı ve etkili bir şekilde yeniden bulabilirsiniz.

5.3.1 Magnetometer taraması gerçekleştirme

Bu modda tüm ölçüm değerleri doğrudan OKM Rover UC uygulamasında görüntülenir.



Dedektörü ve akıllı saati açın. Rover UC uygulamasını başlatın ve **Magnetometer** modunu seçin.

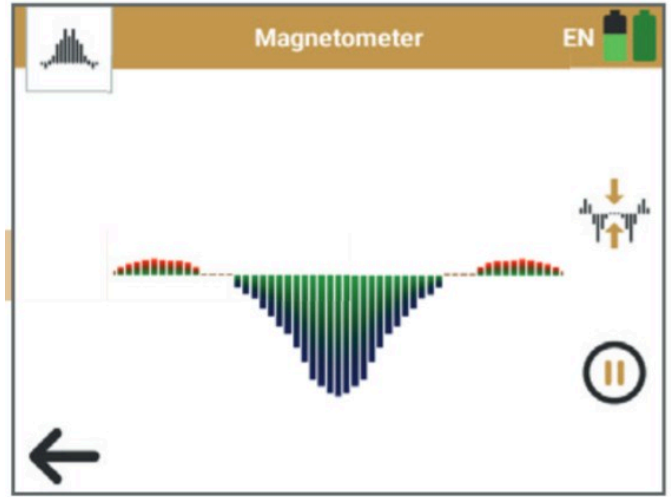


Dedektörle Bluetooth bağlantısı otomatik olarak kurulur. Bluetooth bağlantısı başarıyla kurulduğunda tetik LED'i **mavi** yanar.



Probu yavaşça her yöne hareket ettirin: ileri ve geri, sola ve sağa.

Probu zemine dik tutun; döndürmekten, eğmekten ve sallamaktan kaçınin.



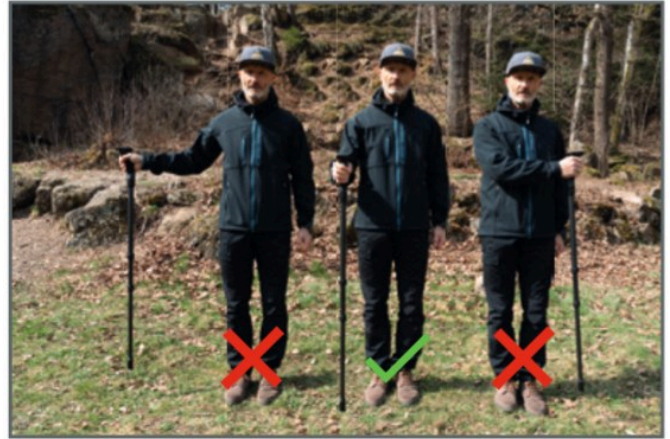
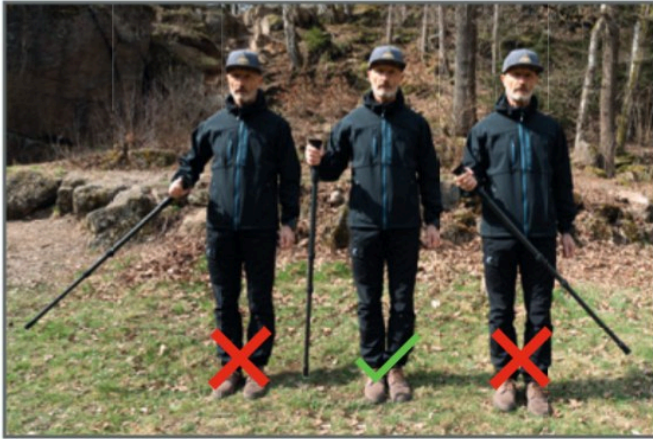
Tarama sonuçları akıllı saatin ekranında gerçek zamanlı olarak görüntülenir.

Güçlü bir sinyal tespit edilirse, prob tespit edilen nesnenin tam üzerindeyken değerler en yüksek seviyeye ulaşır.

Taramayı duraklatmak için , devam etmek için simgesine dokununuz.

Taramayı bitirip uygulamanın ana menüsüne dönmek için geri okuna dokununuz.

Probu döndürmeden yavaşça ileri, geri ve yana doğru hareket edin. Prob her zaman zemine dik olmalıdır. Probu eğmeyin, sallamayın veya **DÖNDÜRMEYİN**.



5.3.2 Zemin dengeleme yapma

Aşağıdaki durumlarda zemin dengeleme yapın:

- probu hareket ettirmedığınız halde en başta hedef göstergeleri alıyorsanız veya
- tarama sırasında sinyaliniz dengesiz hale geliyorsa.

Zemin dengeleme yapmak için tuşuna basın. Magnetometer'ın yüzeydeki veya yüzeye yakın metal hurdaya ya da kirliliklere de tepki verebileceğini unutmayın. Zemin dengeleme sırasında probun böyle bir parazit kaynağının üzerinde olmamasına dikkat edin. Ayrıca probu zemine dik tutun ve hareket ettirmeyin.

Dedektör yeniden dengelendikten sonra taramanıza devam edebilirsiniz.

Zemin dengeleme istediğiniz kadar sık yapılabilir.

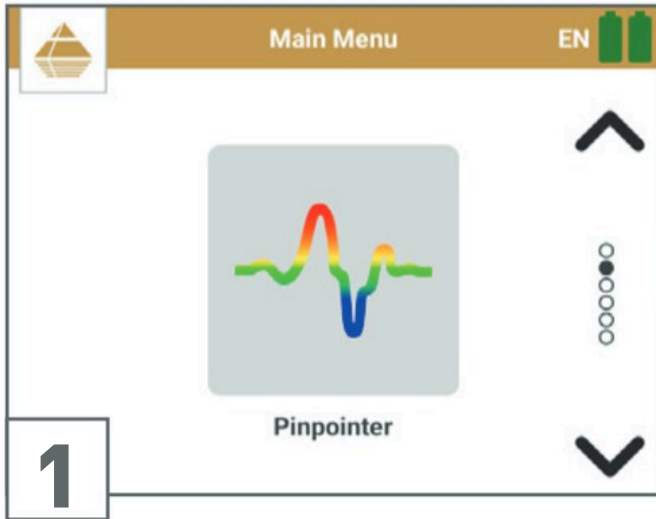
5.4 PINPOINTER

Adından da anlaşılacağı gibi Pinpointer, olası hedeflerin daha hassas noktasal olarak bulunmasını sağlar. Ayrıca ferromanyetik ve ferromanyetik olmayan metaller ile tüneller, boşluklar ve oyuklar arasında temel bir hedef ayrımı sunar.

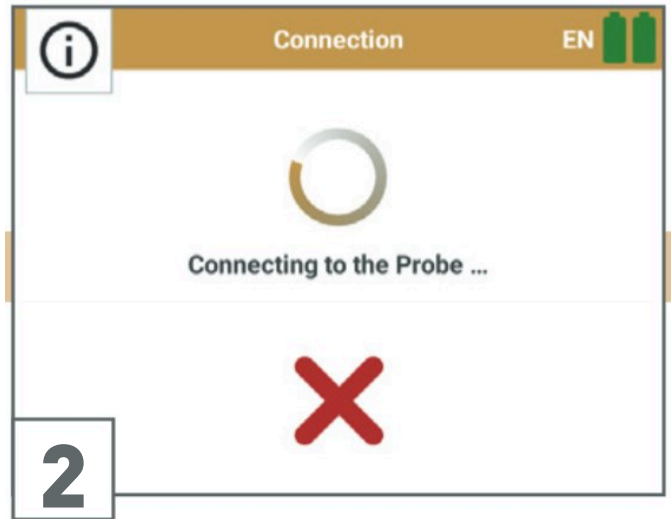
Bu mod genellikle 3D Ground Scan modunda eksiksiz bir ölçüm yaptıktan sonra kullanılır. Öncelikle tespit edilen yapının ayrıntılı analizine yarar. 3D Ground Scan tarama sonuçlarının değerlendirilmesiyle konumu belirlenen bir nesnenin yerini tespit edebilirsiniz.

5.4.1 Pinpointer taraması gerçekleştirme

Bu modda tüm ölçüm değerleri doğrudan OKM Rover UC uygulamasında görüntülenir.



Dedektörü ve akıllı saati açın. Rover UC uygulamasını başlatın ve **Pinpointer** modunu seçin.



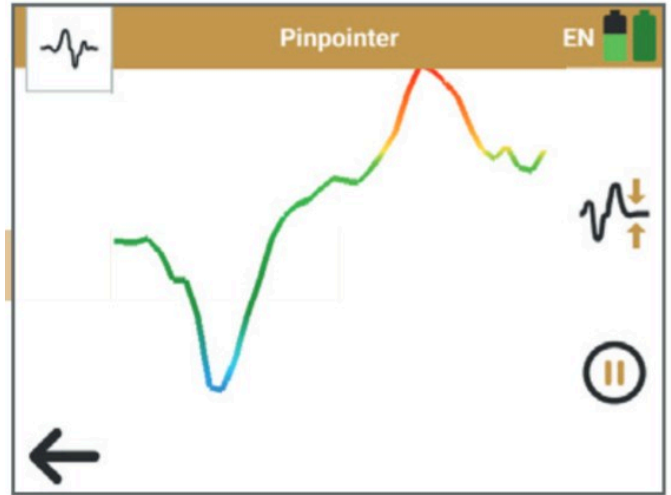
Dedektörle Bluetooth bağlantısı otomatik olarak kurulur. Bluetooth bağlantısı başarıyla kurulduğunda tetik LED'i **mavi** yanar.



Probu yavaşça her yöne hareket ettirin: ileri ve geri, sola ve sağa.

Kenarlarının ötesine kadar ölçüm yaparak nesnenin tamamını kapsamaya çalışın. Hedefinizin net bir imzasını elde etmek için bunu birkaç kez tekrarlayın.

Probu zemine dik tutun; döndürmekten, eğmekten ve sallamaktan kaçınin.



Tarama sonuçları akıllı saatin ekranında gerçek zamanlı olarak görüntülenir.

Güçlü bir sinyal tespit edilirse, prob tespit edilen nesnenin tam üzerindeyken değerler en yüksek seviyeye ulaşır.

Taramayı duraklatmak için , devam etmek için simgesine dokununuz.

Taramayı bitirip uygulamanın ana menüsüne dönmek için geri okuna dokununuz.

Noktasal arama sırasında prob zemine dik tutulmalıdır. Probu döndürmeyin, sallamayın veya **EĞMEYİN!**



5.4.2 Zemin dengeleme yapma

Aşağıdaki durumlarda zemin dengeleme yapın:

- probu hareket ettirmedığınız halde en başta hedef göstergeleri alıyorsanız veya
- tarama sırasında sinyaliniz dengesiz hale geliyorsa.

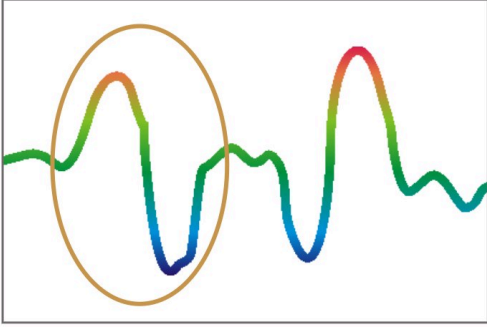
Zemin dengeleme yapmak için tuşuna basın. Pinpointer'ın yüzeydeki veya yüzeye yakın metal hurdaya ya da kirliliklere de tepki verebileceğini unutmayın. Zemin dengeleme sırasında probun böyle bir parazit kaynağının üzerinde olmamasına dikkat edin. Ayrıca probu zemine dik tutun ve hareket ettirmeyin.

Dedektör yeniden dengelendikten sonra taramanıza devam edebilirsiniz.

Zemin dengeleme istediğiniz kadar sık yapılabilir.

5.4.3 Pinpointer taramasını değerlendirme

Pinpointer modunda tarama yaparken bir hedefin belirli özelliklerini tanımanızı sağlayan bir veya birden fazla farklı imza görebilirsiniz.

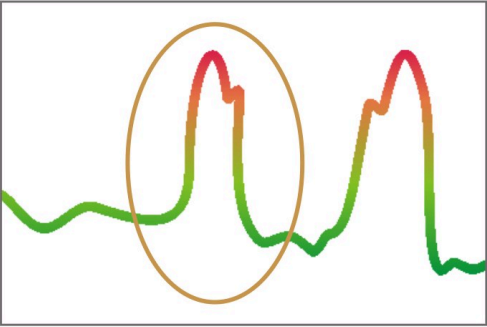


Ferromanyetik metaller

Ferromanyetik hedefler pozitif-negatif bir imzaya sahiptir.

Demir gibi ferromanyetik bir metalin tipik imzası pozitif (kırmızı) ve negatif (mavi) bir genlik içerir. Dikkatli bakarsanız 2 ferromanyetik imza bile görürsünüz. Birincisi pozitif, ikincisi negatif bir genlikle başlar. Sıralama önemli değildir; probun hareket yönüne bağlıdır. Probu bir yandan diğer yana hareket ettirmeye devam ederseniz bu 2 imza sürekli olarak birbirini izler.

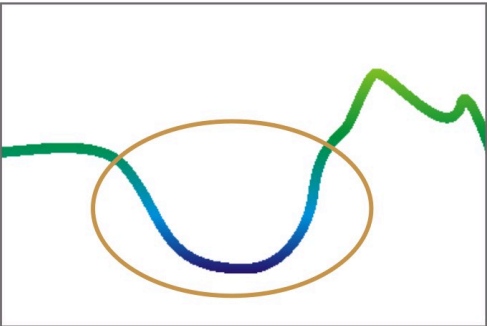
Net imzalar elde etmek için probu zemin üzerinde yavaşça ve sabit yükseklikte hareket ettirin.



Ferromanyetik olmayan metaller

Demir dışı metaller yalnızca pozitif bir imzaya sahiptir.

Demir dışı bir metalin imzasında yalnızca pozitif bir genlik (kırmızı) olduğunu görürsünüz. Ana genliğin yanı sıra değerli metallere özgü küçük bir sapma daha vardır. Burada da genlik ve küçük sapmanın sırası önemli değildir; tarama yönüne bağlıdır.

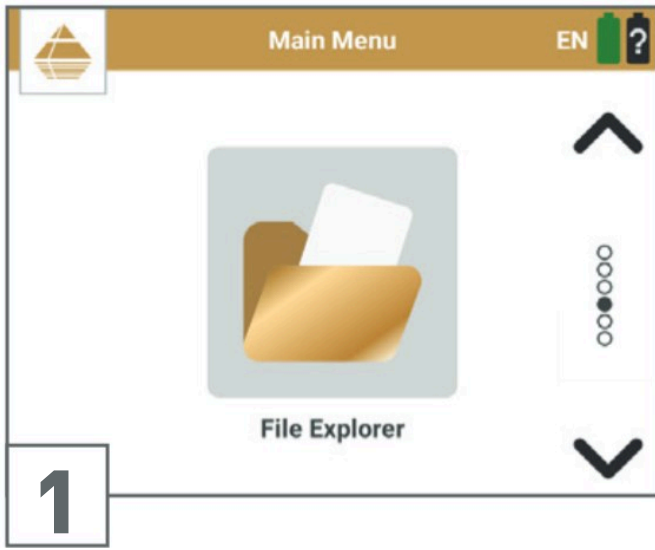


Metal olmayan hedefler

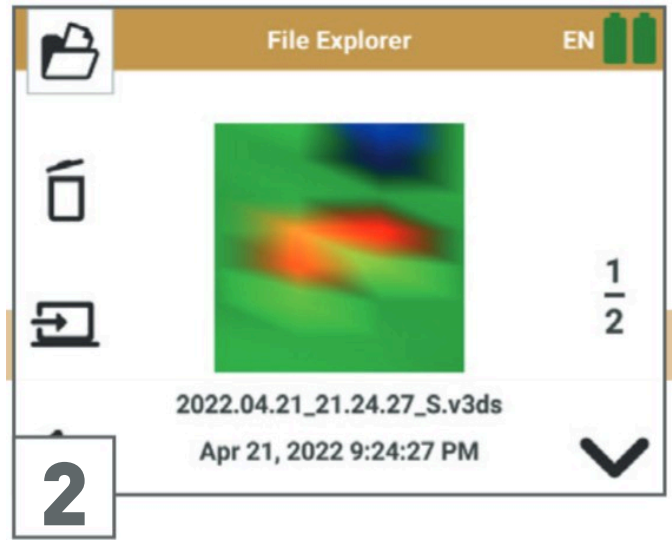
Metal olmayan tüm nesneler yalnızca negatif bir imzaya sahiptir.

Boşluklar, tüneller veya gömülü plastik borular ve kutular gibi metal olmayan tüm hedef ve yapıların imzası yalnızca negatif bir genlik (mavi) olarak gösterilir.

5.5 FILE EXPLORER

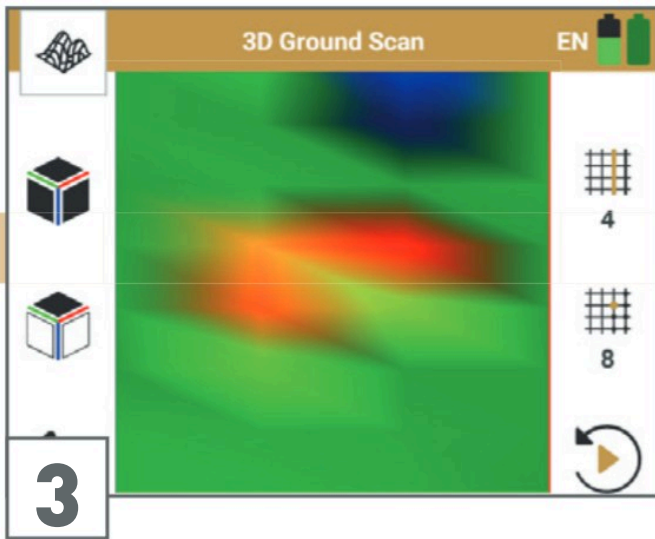


Dedektörü ve akıllı saati açın. Rover UC uygulamasını başlatın ve **File Explorer** ögesini seçin.



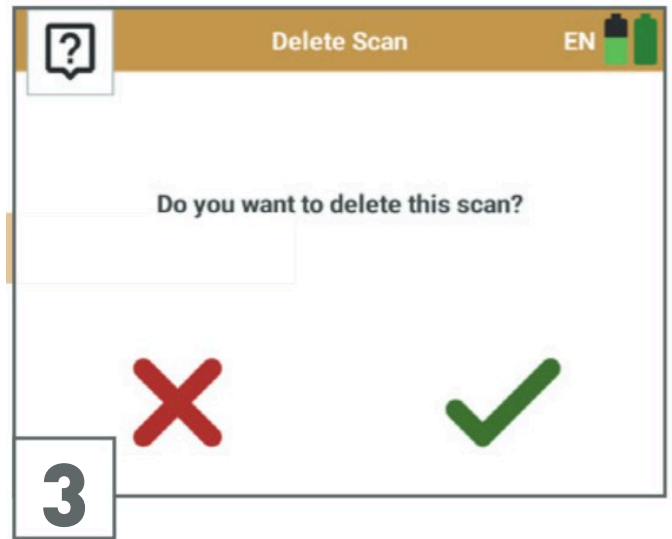
Kaydedilen tüm tarama dosyaları arasında ▼ ve ▲ ile gezin.

Mevcut tarama dosyalarının sayısı sağda gösterilir.



Tarama dosyasını açma

Taramanızı daha ayrıntılı analiz için açmak üzere istediğiniz tarama dosyasına dokununuz. Dosya üstten görünümde  açılır.

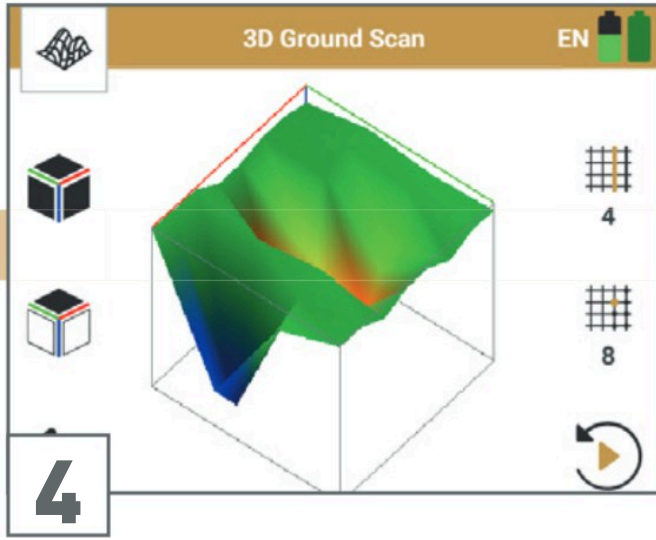


Tarama dosyasını silme

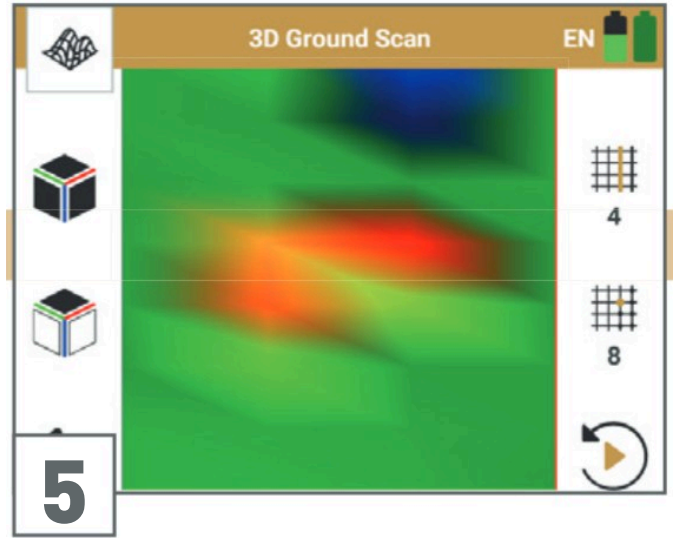
Seçili tarama dosyasını  ile silin.

✓ ile onaylayın veya ✗ ile iptal edin.

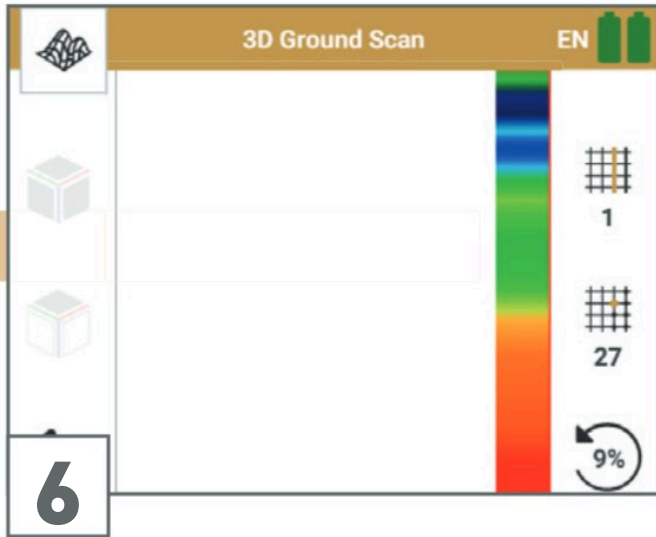
Tarama dosyasını aktarma: Devam etmek için bkz. “6 VERİ AKTARIMI”, sayfa 37.



ile perspektif görünüme geçin veya sezgisel parmak hareketleriyle (kısırtma / sürükleme) görünümü serbestçe döndürün ve ölçeklendirin.

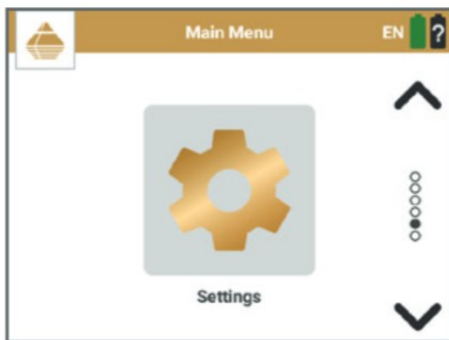


Ölçümünüzü ile yeniden oynatın.



Oynatma, taramanın tamamını hat hat gösterir.

5.6 SETTINGS



Ayarlar menüsünde aşağıdaki ayarları yapabilirsiniz:

- Dil
- Ses
- Titreşim
- GPS
- Uygulama tasarımı
- Uzunluk birimi
- Etkinleştirme
- Güncelleme

5.6.1 Dil



Kullanım kolaylığı için Rover UC farklı dillerde kullanılabilir.

↔ tuşlarıyla diller arasında gezinin. Seçilen dil otomatik olarak uygulanır.

Seçimden sonra tercih ettiğiniz dil, araç çubuğundaki simgede ISO 639-1'e göre iki harfli kodla gösterilir. Şu anda aşağıdaki diller desteklenmektedir:

عربي (AR)

Ελληνικά (EL)

فارسی (FA)

日本語 (JA)

Türkçe (TR)

български (BG)

English (EN)

Français (FR)

Polski (PL)

中文 (ZH)

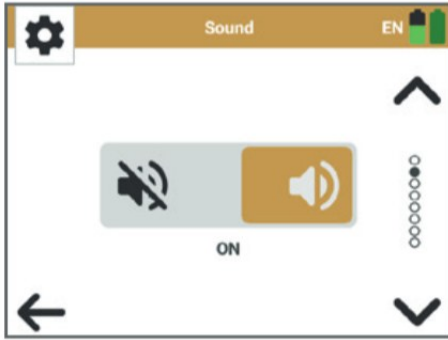
Deutsch (DE)

Español (ES)

Italiano (IT)

Русский (RU)

5.6.2 Ses



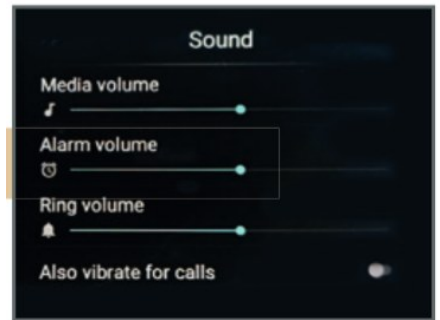
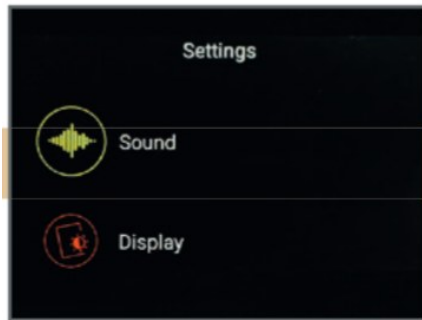
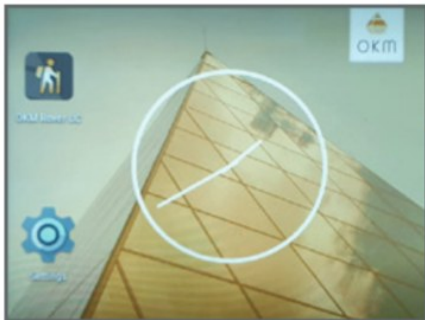
ON ve OFF arasında geçiş yapın.

3D Ground Scan ve Magnetometer modları açılıp kapatılabilen akustik bir geri bildirim (ses) verir.

Seslerle dikkat çekmemek için birlikte verilen Bluetooth kulaklığı kullanabilir veya sesi kapatabilirsiniz.

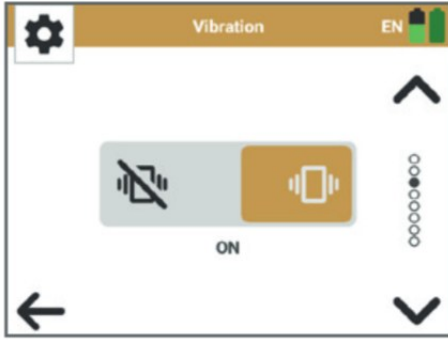


Akustik geri bildirimli Rover UC modlarının ses seviyesi akıllı saatin ayarlarından ayarlanmalıdır!



- **Magnetometer** ses seviyesini akıllı saatin **medya ses seviyesi** üzerinden ayarlayın:
(Akıllı saat) Settings > Sound > Media volume
- **3D Ground Scan** ses seviyesini akıllı saatin **zil sesi seviyesi** üzerinden ayarlayın:
(Akıllı saat) Settings > Sound > Ring volume

5.6.3 Titreşim



ON ve OFF arasında geçiş yapın.

3D Ground Scan ve Magnetometer modları açılıp kapatılabilen dokunsal bir geri bildirim (titreşim) verir.

Bu, sesi kapalıyken dikkat çekmeden ölçüm yaptığınızda çok yararlıdır.

Akünün tasarrufu için titreşimi kapatmanızı öneririz.

5.6.4 GPS

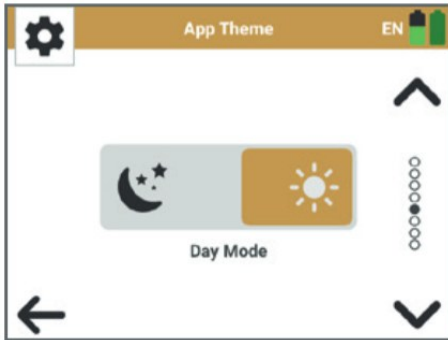


ON ve OFF arasında geçiş yapın.

3D Ground Scan'ler için GPS koordinatları kaydedebilirsiniz. Konum verileri tarama dosyanızla birlikte kaydedilir ve **Visualizer 3D Studio** yazılımında daha ayrıntılı analiz ve belgeleme için kullanılabilir.

GPS konumunu kaydetmek istemiyorsanız GPS'i tamamen kapatabilirsiniz.

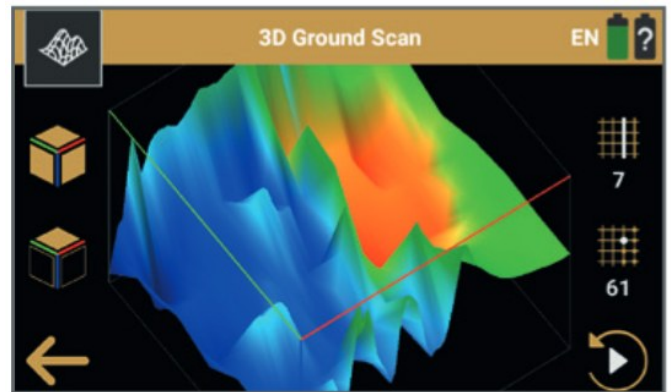
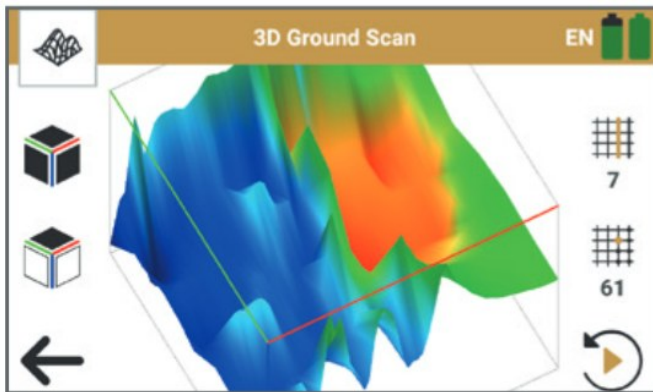
5.6.5 Uygulama tasarımı



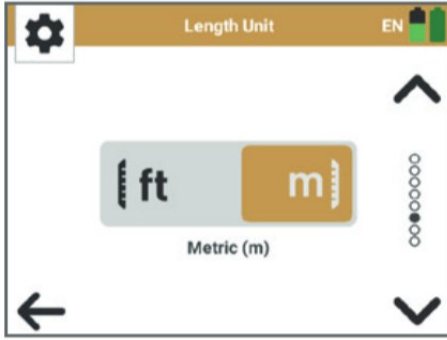
Day Mode ve Night Mode uygulama tasarımları arasında geçiş yapın.

Day Mode özellikle güneşli günler ve aydınlık ortamlar için uygundur.

Night Mode özellikle gece ve karanlık için uygundur. Ayrıca karanlıkta dikkat çekmemenizi sağlar.



5.6.6 Uzunluk birimi



Imperial ve Metric uzunluk birimleri arasında geçiş yapın.

Imperial tüm ölçüleri fit (ft) cinsinden gösterir.

Metric tüm ölçüleri metre (m) cinsinden gösterir.

5.6.7 Etkinleştirme



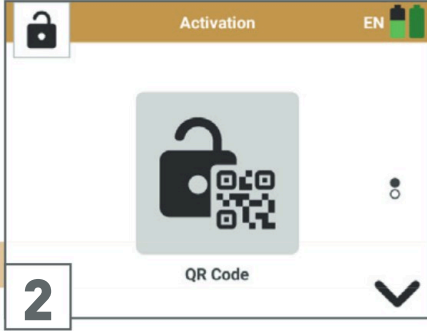
OKM Rover UC uygulaması, birlikte verilen Android cihazda genellikle önceden yapılandırılmıştır.

Etkinleştirme şu durumlarda gerekebilir:

- kendi Android cihazınızı kullanmak istiyorsanız,
- başka Android cihazlar eklemek istiyorsanız,
- önceden yapılandırılmış cihazı sıfırlamanız ve uygulamayı yeniden yüklemeniz gerekiyorsa.

Rover UC'nin ayarlar menüsünde *Activate App* öğesini başlatın.

Yol A: QR kodu



OKM'den otomatik etkinleştirme için bir QR kodu aldıysanız **QR Code** seçeneğini seçin.

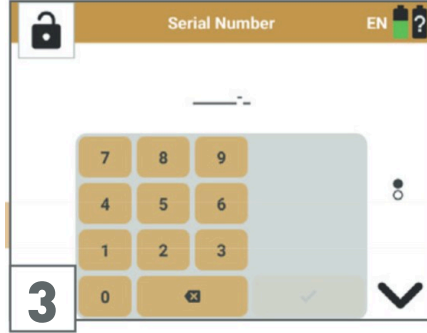


Dedektörle birlikte verilen QR kodunu akıllı saatin kamerasıyla tarayın.

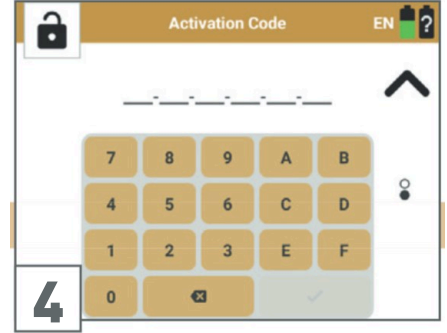
Yol B: Manuel



Sorun varsa veya QR kodunuz yoksa **Manual** seçeneğini seçin.



Sonraki adımda OKM Rover UC'nin **seri numarasını** girin.



Sonraki adımda OKM Rover UC'nin **etkinleştirme kodunu** girin.

Etkinleştirmeyi tamamlama



Etkinleştirmeyi  ile onaylayın.

Etkinleştirme başarısız olduysa lütfen tekrar deneyin ve girilen tüm verilerin doğru olup olmadığını kontrol edin.

5.6.8 Güncelleme



Android akıllı saatinizin Wi-Fi'sinin etkin ve internete bağlı olduğundan emin olun.

Yeni güncellemeleri aramak için dokununuz. Bu birkaç saniye sürer.

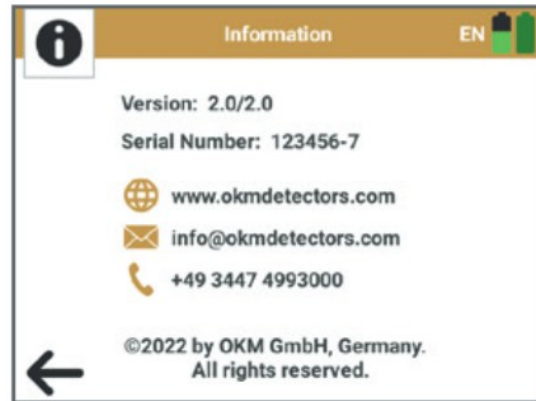
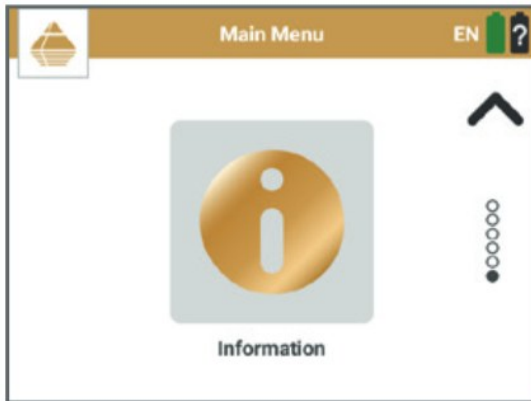
En son sürüme zaten sahipseniz "No new update available" mesajı görünür. ✓ ile onaylayın.

Aksi takdirde yeni güncellemeyi indirip yükleyin.

5.7 INFORMATION

Bu bölüm dedektörle ilgili bilgileri gösterir:

- Uygulama sürümü / teleskopik probun yazılımı
- Seri numarası
- OKM iletişim bilgileri

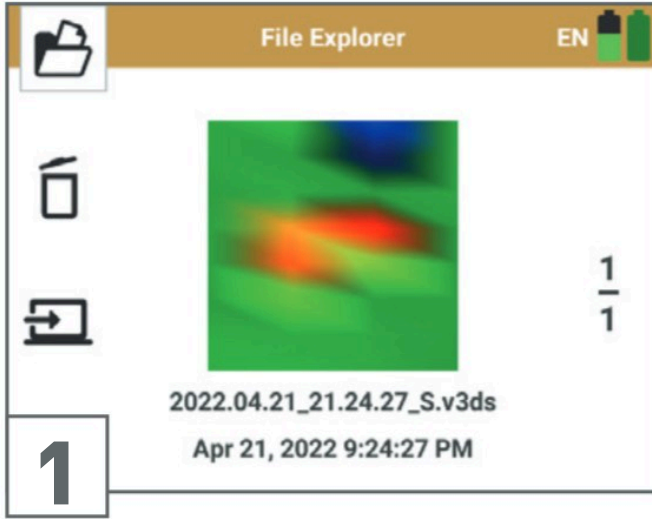


BÖLÜM 6

Veri aktarımı

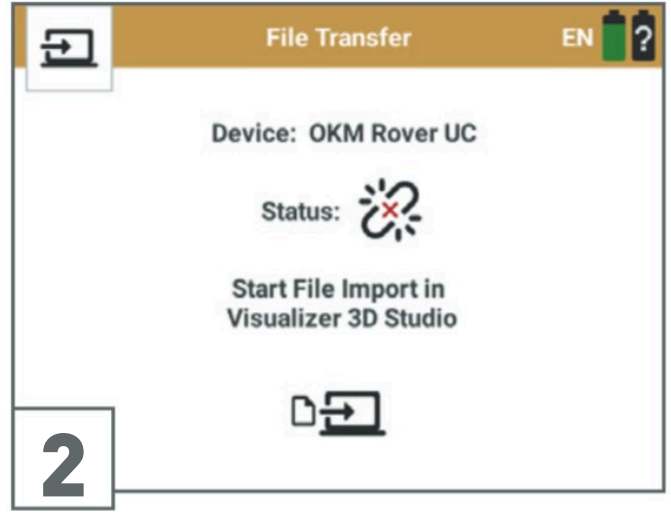
6.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME

Tarama verilerini Visualizer 3D Studio yazılımına ilk kez aktarmadan önce bilgisayarınızın Bluetooth'unun OKM Rover UC uygulamanızla eşleştirilmesi gerekir.



Akıllı saati açın. Rover UC uygulamasını başlatın ve **File Explorer** öğesini seçin.

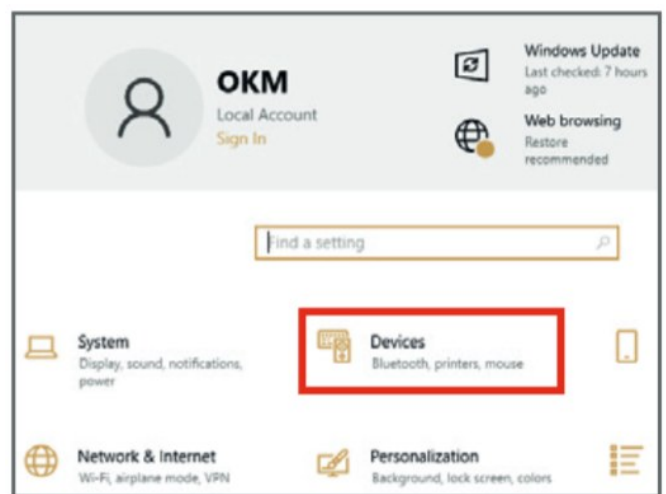
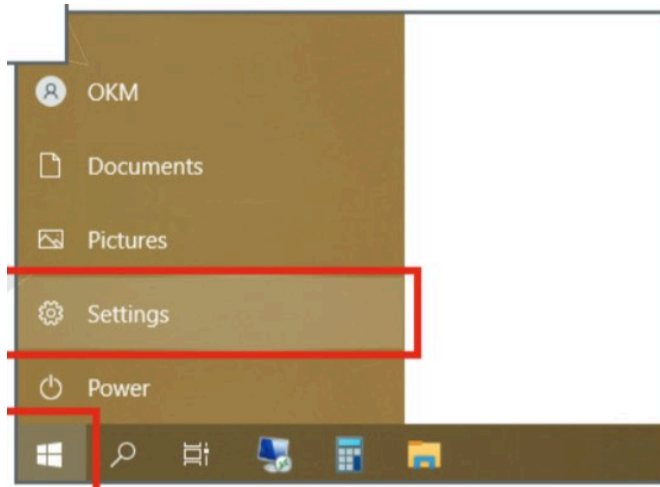
Taramaların aktarımını başlatmak için  simgesine dokununuz.



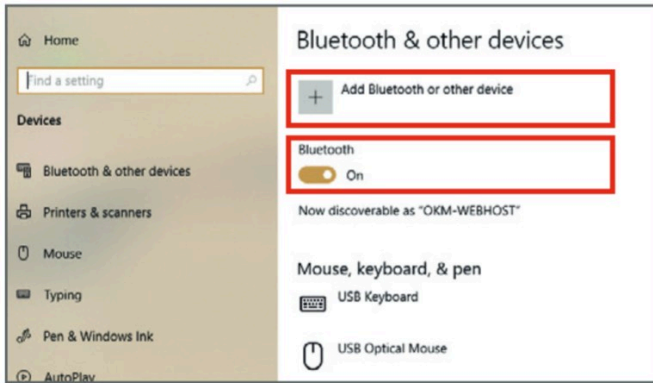
Aktarım başlatıldıktan sonra uygulama, Visualizer 3D Studio yüklü dizüstü bilgisayarlarla Bluetooth bağlantısı kurmaya çalışır.

İlk Bluetooth eşleştirmesinde dizüstü bilgisayarda aşağıdaki adımları uygulayın:  simgesine tıklayın ve **Settings > Devices** öğesini açın:

3

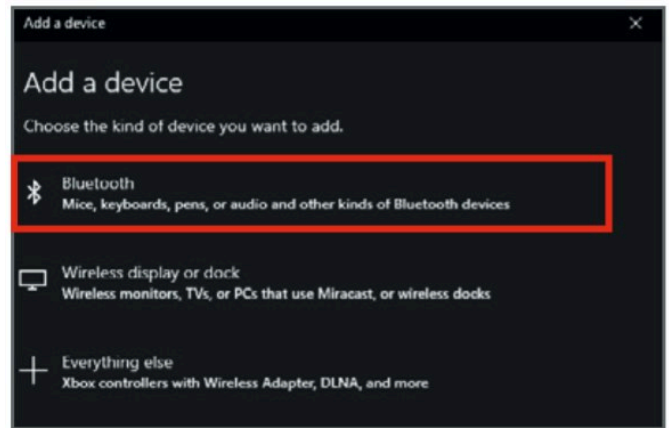


4



Bluetooth'un etkin olduğundan emin olun.

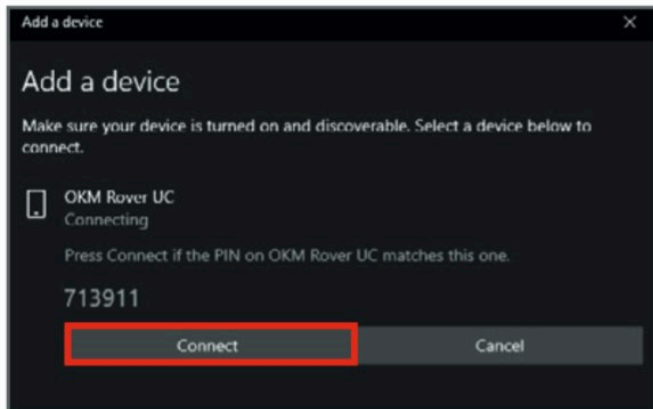
Ardından *Add Bluetooth or other device* öğesine tıklayın.



Ardından *Bluetooth* öğesine tıklayın.

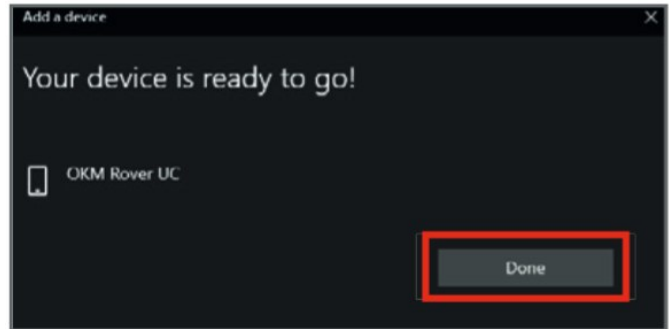
5

"Add Bluetooth or other device" iletişim kutusunda *Bluetooth* ve *OKM Rover UC* öğelerini seçin. Bağlanmak için PIN'i onaylayın:



1. Akıllı saatte *Pair* öğesine dokununuz.

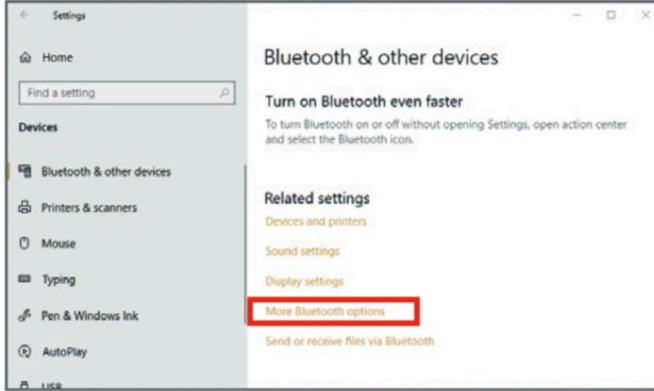
2. Windows iletişim kutusunda *Connect* öğesine tıklayın.



Done öğesine tıklayarak onaylayın.

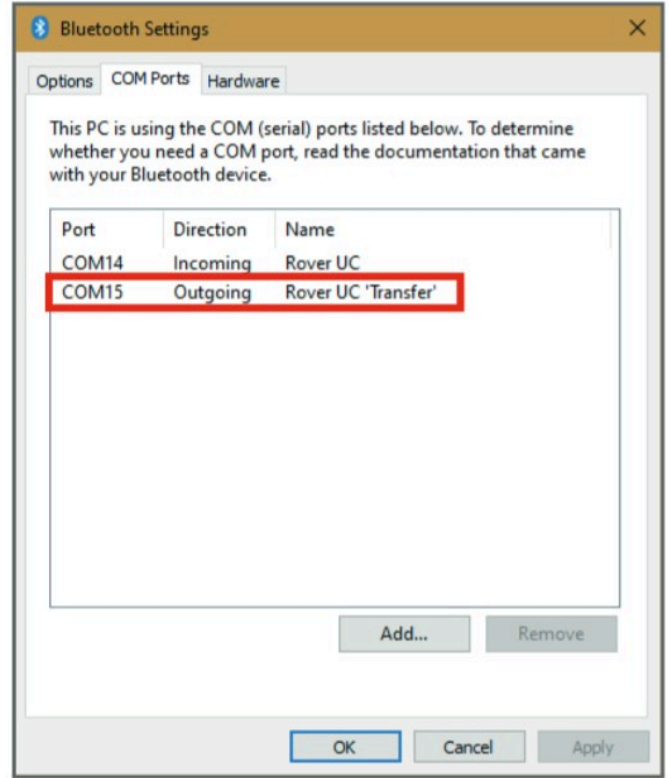
6

İletişim penceresinde aşağı kaydırın ve *More Bluetooth options* ögesini seçin.



Cihazınızın açık olduğundan emin olun.

Yeni iletişim penceresinde *COM Ports* sekmesini seçin ve *OKM Rover UC 'Transfer'* için portu not edin. Bu port dosya içe aktarımı için gereklidir, bkz. “6.2 TARAMA VERİLERİNİ BLUETOOTH İLE İÇE AKTARMA”, sayfa 39.



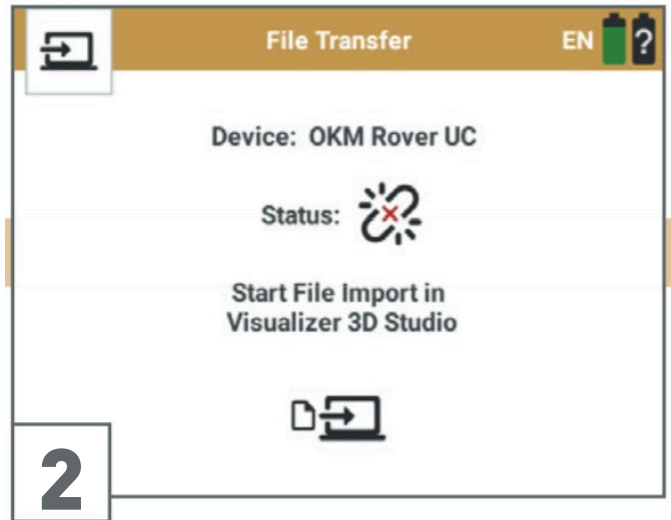
6.2 TARAMA VERİLERİNİ BLUETOOTH İLE İÇE AKTARMA

“6.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME”, sayfa 37 bölümündeki adımları uyguladığınızdan emin olun.



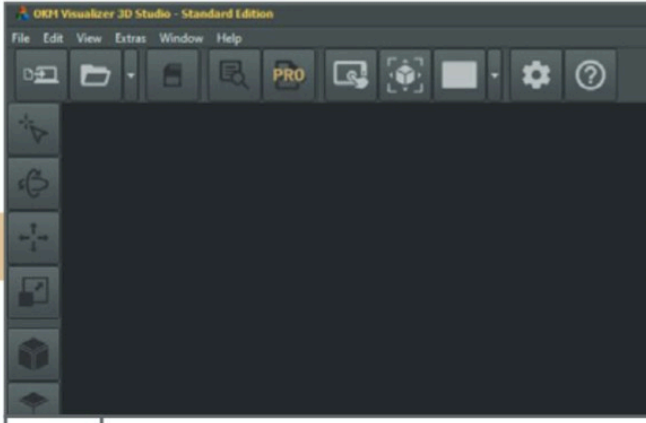
Akıllı saati açın. Rover UC uygulamasını başlatın ve **File Explorer** ögesini seçin.

Taramaların aktarımını başlatmak için  simgesine dokununuz.



Aktarım başlatıldıktan sonra uygulama, Visualizer 3D Studio yüklü dizüstü bilgisayarla Bluetooth bağlantısı kurmaya çalışır.

Rover UC uygulamasını ilk kez eşleştiriyorsanız “6.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME”, sayfa 37 bölümündeki adımları uyguladığınızdan emin olun.



3

Visualizer 3D Studio yazılımını başlatın ve menüden **File > Import** öğesini seçin ya da ana araç çubuğundaki  simgesine tıklayın.



4

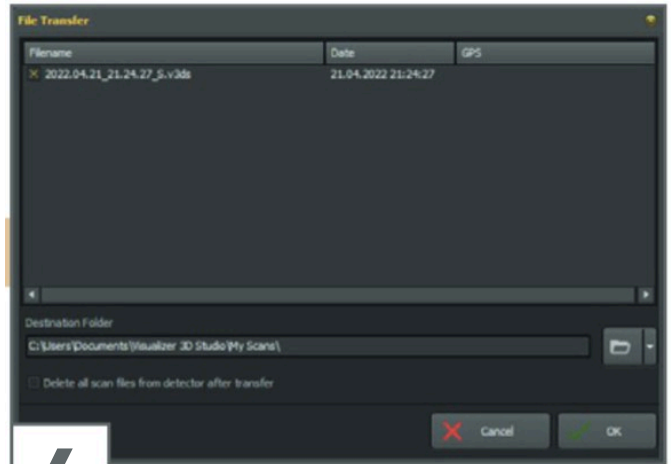
Listeden “Rover UC (version 2.0 or higher)” öğesini seçin ve **Next** düğmesine tıklayın.



5

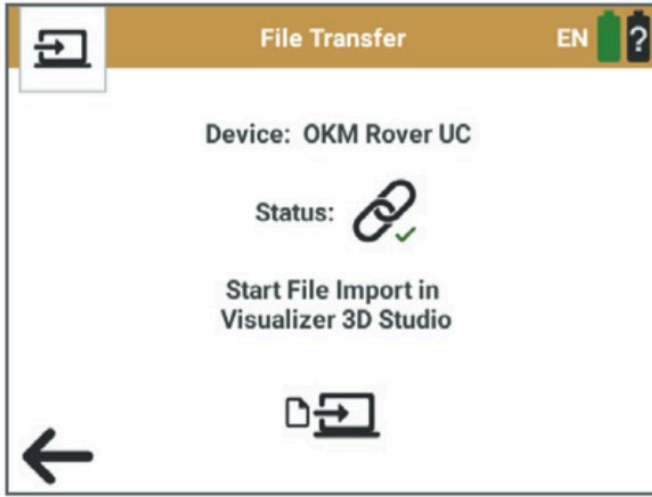
Doğru arayüzü (COM portu, bkz. “6.1 BLUETOOTH EŞLEŞTİRME”, sayfa 37, adım 6) seçin ve  **OK** düğmesine tıklayın.

Bluetooth bağlantısı kurulur.



6

Tüm dosyalar listelenene kadar kısa bir süre bekleyin. Dizüstü bilgisayara aktarmak ve Visualizer 3D Studio'ya içe aktarmak istediğiniz tarama dosyalarını işaretleyin. Dosya listesine sağ tıklayarak ek seçim seçenekleri içeren bir bağlam menüsü açabilirsiniz. Dosyalarınız için bir içe aktarma dizini seçmeyi unutmayın. Aktarılan tüm tarama dosyalarını aktarımdan sonra cihazdan silmek istiyorsanız “Delete all ...” onay kutusunu işaretleyin. İçe aktarmayı tamamlamak için  **OK** ile onaylayın.



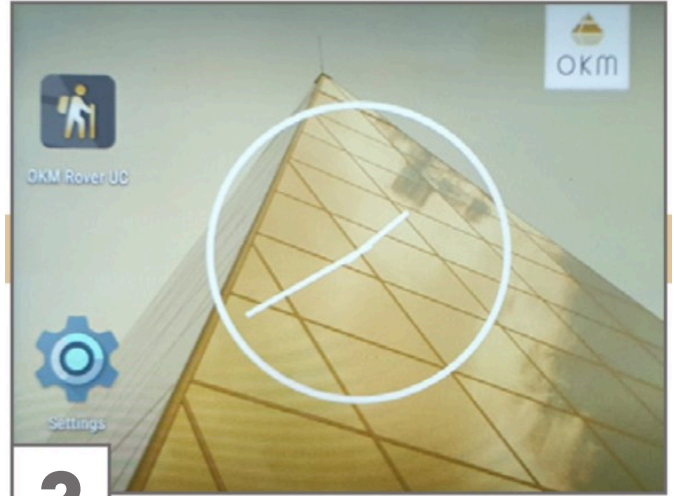
6.3 TARAMA VERİLERİNİ KABLO İLE İÇE AKTARMA

Alternatif olarak tarama dosyalarınızı kabloyla da aktarabilirsiniz. Bunun için Rover UC akıllı saatinin teslimat kapsamındaki şarj kablosunu kullanın.



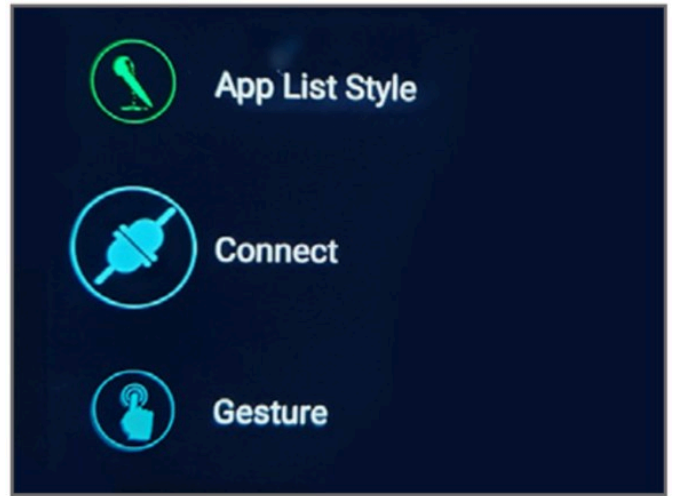
1

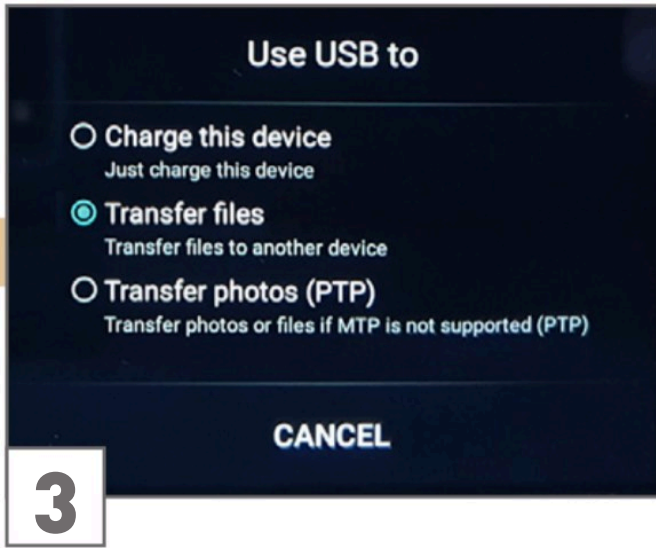
Akıllı saati açın ve şarj kablosunu bağlayın.
Akıllı saat şimdi şarj ekranını gösterir:



2

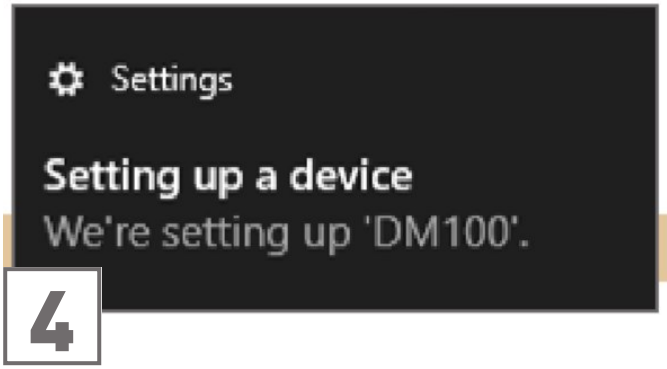
Ana ekrana dönmek için sağa kaydırın.
Settings öğesine dokununuz, yukarı kaydırın ve *Connect* öğesini seçin:



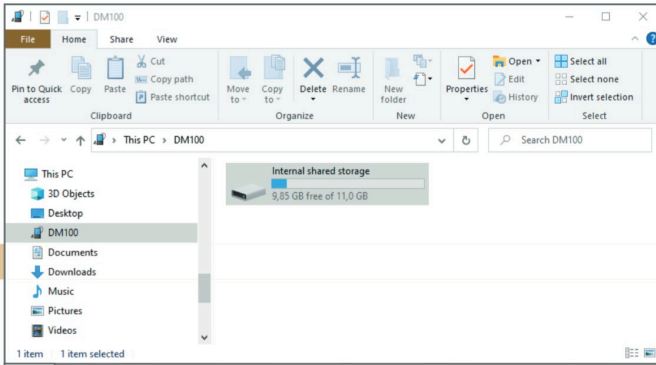
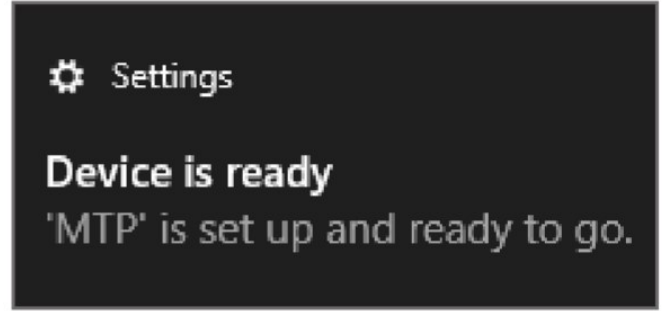


USB ögesini seçin.

USB için varsayılan ayar *Charge this device* şeklindedir. *Transfer files* ögesini seçin ve sağa kaydırarak ana ekrana dönün.

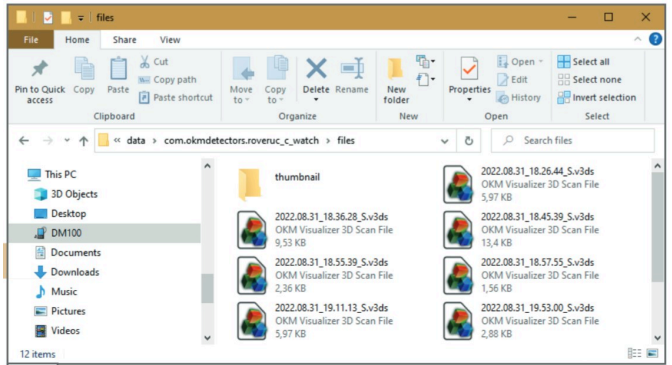


Bilgisayarınız Rover UC akıllı saatinizi tanıdığında ...



... saat Windows Gezgini'nde *This PC* altına eklenir. Cihazı seçin ve *Internal shared storage* klasörünü açın:

Android > data > com.okmdetectors.roveruc_c_watch > files



.v3ds dosyalarını bilgisayarınıza kopyalayın. Ardından .v3ds dosyalarını *Visualizer 3D Studio*'da açabilirsiniz.



Dedektörünüzün kullanımı, 3D Ground Scan'lerin optimizasyonu ve tarama analizleri hakkında daha fazla bilgiyi aşağıdaki belgelerde bulabilirsiniz:

Rover UC eğitim videoları ve eğitimler

www.okmdetectors.com/rover-uc-tutorials

www.okmdetectors.com/youtube-playlist-rover-uc

3D Ground Scan Guide: taramaları hazırlama, gerçekleştirme ve optimize etme

www.okmdetectors.com/ground-scan-guide

Visualizer 3D Studio belgeleri: 3D tarama görüntülerini analiz etme ve düzenleme

www.okmdetectors.com/blogs/v3ds-documentation/analyzing-and-editing-3d-scan-images

OKM GERMAN DETECTORS

Altenburg merkezli olarak 1998'den beri jeofizik dedektörler geliştiriyor ve üretiyoruz.
Benzersiz tespit teknolojimiz gömülü nesneleri ve yapıları görünür kılar.

OKM Türkiye

Göksu mah. Gazi bulvarı No: 461/20 | 07260 Kepez, Antalya | Türkiye



+90 549 179 06 07

info@okm-turkiye.com

www.okm-turkiye.com/tr

f i d y t