



KULLANIM KILAVUZU

TAŞIMA VE DEPOLAMA

TESLİMAT KAPSAMI

MONTAJ

İLK ÇALIŞTIRMA

KULLANIM

BAKIM

SORUN GİDERME

BERTARAF

TEKNİK VERİLER

BEYANLAR VE GARANTİ



OKM® eXp 5500 Professional

Define arama ve arkeoloji için dedektör

MODEL: X55-A01



Cihazı kullanmadan önce ve kullanırken alkol veya uyuşturucu kullanmayın. Talimatlara harfiyen uyun!



NOT

Montaj ve kullanımdan önce tüm talimatları okuyun!

NOT

Tarihi ve arkeolojik eserlerin ve yapıların aranması ülkeden ülkeye farklı şekilde düzenlenmiş olabilir. Dedektörle arama yapmak için arazi sahiplerinden, kamu kurumlarından ve/veya yetkili makamlardan izin alınması gerekebilir.

OKM dedektörünü satın almanız size otomatik olarak arama veya kazı izni VERMEZ! Arama projeniz ve/veya arama bölgeniz için gerekli izinler hakkında yetkili makamlardan bilgi alın.

SORUMLULUK REDDİ

Bu kılavuzda açıklanan metal dedektörü özel olarak üst düzey bir zemin tarayıcı olarak geliştirilmiş ve üretilmiştir ve tehlikesiz ortamlarda define aramak için önerilir. Bu metal dedektörü mayın arama cihazı olarak tasarlanmamıştır.

YASAL UYARI

Metal, buluntu ve arkeolojik kalıntı araması birçok ülkede yasalarla düzenlenmiştir ve izne tabi olabilir veya yasaklanmış olabilir. Her aramadan önce arama bölgenizde geçerli yasa ve yönetmelikler hakkında bilgi edinin ve gerekirse gerekli izinleri ve arazi sahibinin onayını alın. Buluntular ilgili yasal düzenlemelere göre bildirilmelidir.

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

Telefon: +90 549 179 06 07
Web sitesi: www.okm-turkiye.com/tr

Bu belgenin hiçbir bölümü OKM GmbH'nin önceden yazılı izni olmadan herhangi bir biçimde (baskı, fotokopi veya başka bir yöntemle) çoğaltılamaz, elektronik olarak işlenemez, kopyalanamaz veya dağıtılamaz.

Copyright © 2024 OKM GmbH. Tüm hakları saklıdır.

İçindekiler

1 Taşıma ve depolama

- 1.1 Aşırı sıcaklıklardan ve nemden kaçının
- 1.2 Pil seviyesini düzenli olarak kontrol edin

2 Teslimat kapsamı ve kumanda elemanları

- 2.1 Kontrol ünitesi
- 2.2 PentaSense sistemi
- 2.3 PentaSense çubuğu
- 2.4 PentaCoil (VLF bobini)
- 2.5 Teleskopik çubuk
- 2.6 Şarj cihazı ve seyahat adaptörleri
- 2.7 Bluetooth kulaklık
- 2.8 Su geçirmez ve darbeye dayanıklı taşıma çantası

3 Montaj

- 3.1 Gerekli aletler
- 3.2 PentaSense sistemi
- 3.3 PentaSense çubuğu
- 3.4 Sirt kayışı ve kontrol ünitesi
- 3.5 PentaCoil ve teleskopik çubuk

4 İlk çalıştırma

- 4.1 Dahili pil
- 4.2 Kontrol ünitesini açma
- 4.3 Ana menü ve gezinme
- 4.4 Karşılama iletişim kutusu
- 4.5 Ayarlar
- 4.6 Bluetooth kulaklığı eşleştirme/bağlama

4

4

4

5

6

6

7

8

9

9

9

9

10

10

10

11

12

13

15

15

16

17

18

19

23

5 Kullanım

- 5.1 Kalp pilleri
- 5.2 Kazarken dikkat
- 5.3 Çalışma modları
- 5.4 Magnetometer
- 5.5 3D Ground Scan
- 5.6 File Explorer
- 5.7 VLF Metal Detection

6 Bakım

- 6.1 Kontrol ünitesini ve problemleri kontrol etme ve temizleme
- 6.2 Dahili pili değiştirme
- 6.3 Donanım yazılımı güncellemeleri
- 6.4 Dedektörü kaydetme/doğrulama
- 6.5 OKM tarafından bakım ve onarım

7 Sorun giderme

8 Bertaraf

9 Teknik veriler

- 9.1 Kontrol ünitesi
- 9.2 Süper Sensör
- 9.3 Enhancer
- 9.4 PentaCoil
- 9.5 PentaSense çubuğu

10 Beyanlar ve garanti

- 10.1 Kabuller, beyanlar ve garantiler
- 10.2 Tazminat
- 10.3 Sorumluluğun sınırlandırılması
- 10.4 Servis ve destek

BÖLÜM 1

Taşıma ve depolama

Dedektörünüzü ve aksesuarlarını su geçirmez ve darbeye dayanıklı taşıma çantası içinde serin ve kuru bir yerde (10 ila 25 °C | 50 ila 77 °F) saklayarak koruyun. Cihazı ve aksesuarlarını çantaya yerleştirmeden önce probu kontrol ünitesinden ayırın ve kontrol ünitesini kapatın.

Taşıma çantasını yalnızca amacına uygun olarak kullanın. Çocuklardan uzak tutun!

TEHLİKE

YUTMA VE BOĞULMA TEHLİKESİ!
Kılıf oyuncak değildir! Çocuklardan uzak tutun!



Gönderim için orijinal kartonu veya benzer şekilde sağlam bir ambalajı kullanın ve tüm parçaları yeterince destekleyin.

1.1 Aşırı sıcaklıklardan ve nemden kaçının



Cihazınızı taşıma ve depolama sırasında aşırı sıcaklıklardan, tozdan ve nemden koruyun.

1.2 Pil seviyesini düzenli olarak kontrol edin

Dedektör uzun süre kullanılmıyacaksa düzenli olarak kontrol edin. eXp 5500 uzun süre depolanırken pilin tamamen boşalmasını önleyin. Bunun yerine pili en az 3 ayda bir, maksimum kapasitenin yaklaşık %90'ına kadar şarj edin.

BÖLÜM 2

Teslimat kapsamı ve kumanda elemanları



I Süper Sensör

II Visualizer 3D Studio yüklü Windows dizüstü bilgisayar

III Su geçirmez ve darbeye dayanıklı taşıma çantası

IV PentaSense çubuğu

V Teleskopik çubuk

VI PentaCoil (VLF bobini)

VII 4 koruyucu kapak

VIII 4 Enhancer

IX Kontrol ünitesi

X Sırt kayışı

XI USB bellek

XII Open-Ear kulaklık

XIII Şarj cihazı ve seyahat adaptörleri

XIV USB-C kablosu

XV Power Pack

2.1 Kontrol ünitesi



I	Dokunmatik ekran – bkz. 4.3 Ana menü ve gezinme, sayfa 17.
II	Parlaklık sensörü – bkz. 4.5.1 Ekran, sayfa 19. Parlaklık sensörünü kapatmayın.
III	Hoparlörler – bkz. 4.5.2 Ses, sayfa 20.
IV	Etkin aktarım modunu, Bluetooth durumunu – bkz. 4.6 Bluetooth kulaklığı eşleştirme/bağlama, sayfa 23 – ve şarj durumunu – bkz. 4.1.3 Pil seviyesi ve şarj durumu, sayfa 15 – gösteren LED halkalı döner düğme.
V	Dahili işlem birimlerinin yeterli soğutulması için havalandırma delikleri. Havalandırma deliklerini asla kapatmayın!
VI	Karabina halkaları – bkz. 3.4 Sırt kayışı ve kontrol ünitesi, sayfa 12.
VII	Prob soketi
VIII	Pil bölmesi – bkz. 6.2 Dahili pili değiştirme, sayfa 53.
IX	Seri numarası ve model numarası gibi cihaz bilgilerini içeren tip etiketi.
X	Dosya aktarımı – bkz. 5.6.2 Dosya aktarma, sayfa 43 – ve pil şarjı – bkz. 4.1.2 Pili şarj etme, sayfa 15 – için USB-C soketi.

2.2 PentaSense sistemi

PentaSense sistemi, LED Orbit'li Süper Sensör ve *Enhancer* adı verilen 4 sensör modülünden oluşur. Bunlar Süper Sensör'ün herhangi bir soketine takılabilir. PentaSense sistemi, farklı ölçüm ortamlarına uygun 4 olası kombinasyon sunar. Ayrıntılı bilgi ve doğru montaj için bkz. 3.2 PentaSense sistemi, sayfa 10.

Süper Sensör'ün üst kısmındaki ok, ölçüm yönünü gösterir. Süper Sensör'ün alt ucundaki LED Orbit, tarama durumlarını ve sonuçlarını gösterir.

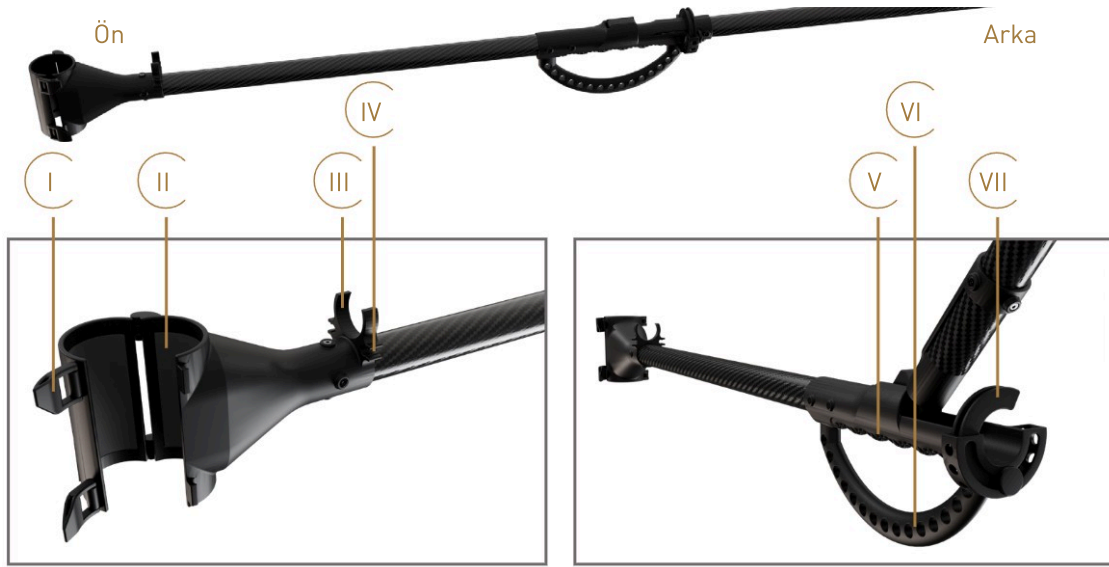


- | | |
|-----|---|
| I | Üst kısmında ok bulunan Süper Sensör |
| II | Prob fişi |
| III | LED Orbit (12 LED) |
| IV | Fişler/soketler (4x Süper Sensör + 4x Enhancer) |
| V | Enhancer rakor somunları (4x) |

Süper Sensör'e bağlı Enhancer sayısına bağlı olarak boştaki fişleri/soketleri koruyucu kapaklarla nem ve kire karşı korumanızı öneririz.

2.3 PentaSense çubuğu

PentaSense sistemi elde veya PentaSense çubuğu ile taşınabilir. Doğru montaj için bkz. **3.3 PentaSense çubuğu, sayfa 11.**



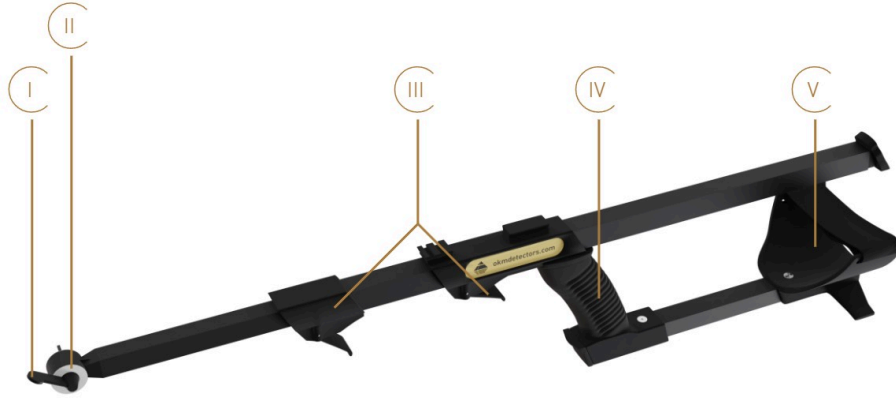
- I** Prob tutucu klipsleri (2x)
- II** İçi kaymaz kaplamalı prob tutucu
- III** Taşıma sırasında arka çubuk kolu için kelepçe
- IV** Ölçüm sırasında prob kablosu için kelepçe
- V** Tutamak
- VI** Destek | **Bu desteği tutamak olarak kullanmayın!**
- VII** Kilitleme halkası

2.4 PentaCoil (VLF bobini)



- I** Şaft adaptörü
- II** Seri numarası ve model numarası gibi cihaz bilgilerini içeren tip etiketi.
- III** Prob kablosu
- IV** Prob fişi

2.5 Teleskopik çubuk



- | | |
|-----|--------------------------|
| I | Sabitleme vidası |
| II | Lastik pullar |
| III | Kilitleme kolları |
| IV | Tutamak |
| V | Cırt bantlı kol dayanağı |

2.6 Şarj cihazı ve seyahat adaptörleri

Kontrol ünitesi şarj cihazı ile şarj edilir. Ayrıntılı bilgi için bkz. **4.1.2 Pili şarj etme, sayfa 15**. Bazı ülkelerde seyahat adaptörlerinin kullanılması gerekebilir.

2.7 Bluetooth kulaklık

Kontrol ünitesi Bluetooth üzerinden kablosuz kulaklıklarla eşleştirilebilir – bkz. **4.6 Bluetooth kulaklığı eşleştirme/bağlama, sayfa 23**. Ayarlarla ilgili ayrıntılı bilgi için kulaklığın kullanım kılavuzuna bakın.

2.8 Su geçirmez ve darbeye dayanıklı taşıma çantası

Cihaz ve aksesuarları su geçirmez ve darbeye dayanıklı bir taşıma çantası içinde saklanır ve taşınır – bkz. Bölüm **1 Taşıma ve depolama, sayfa 4**. Daha fazla bilgi için taşıma çantasının bakım ve kullanım talimatlarına bakın.

BÖLÜM 3

Montaj



3.1 Gerekli aletler

OKM eXp 5500 Professional'ın montajı için ek alet gerekmez.

Cihazı veya aksesuarları açmayın. İçlerinde kullanıcının bakım yapabileceği parça yoktur. Dahili pilin değiştirilmesi için bkz. **6.2 Dahili pili değiştirme, sayfa 53.**

Problar her zaman öngörülen şekilde, prob soketine uygun olarak bağlanmalıdır.

	NOT
Montajdan önce prob soketlerinin ve fişlerin temiz olduğundan emin olun!	

3.2 PentaSense sistemi

3.2.1 Enhancer'ları bağlama

Sensör modülleri ayırdır ve bu nedenle birbirinin yerine kullanılabilir.



1

Koruyucu kapakları Süper Sensör'den sökün.



2

Enhancer'ları takın. Modülleri rakor somunlarıyla sabitleyin.

3.2.2 Enhancer yapılandırmaları

Yalnızca Süper Sensör



= 1 sensör çifti

2 Enhancer'lı Süper Sensör (sol)



= 3 sensör çifti

2 Enhancer'lı Süper Sensör (sağ)



= 3 sensör çifti

4 Enhancer'lı Süper Sensör



= 5 sensör çifti

2 Enhancer bağlarsanız, ikisi de aynı tarafta (sağ VEYA sol) altta ve üstte takılmalıdır. Sensör çiftlerinin düzgün çalışması için eksiksiz olması gerekir.

3.3 PentaSense çubuğu



1

PentaSense çubuğunu açın.



2

Kilitleme halkasını yerine oturtun.



3 Prob tutucu klipslerini açın ve Süper Sensör'ü rahat bir yükseklikte yerleştirin.



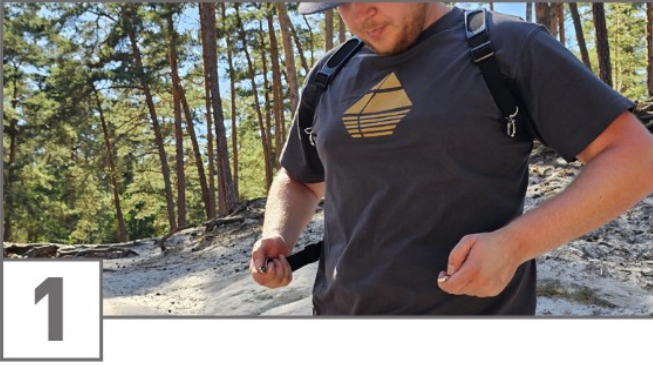
4 Prob tutucu klipslerini kapatın.

Probu yerleştirirken doğru yönde olmasına dikkat edin: Ok yukarıdadır ve tarama yönünü göstermelidir.

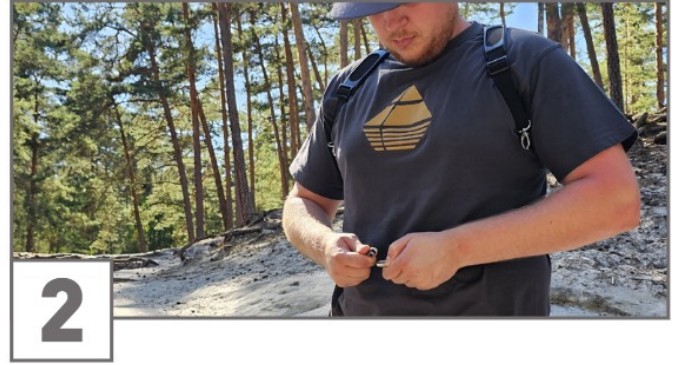
Süper Sensör veya PentaSense sistemi, PentaSense çubuğu kullanılmadan elde de taşınabilir. Kontrol ünitesi ile sensörler arasında yeterli mesafe bırakın.



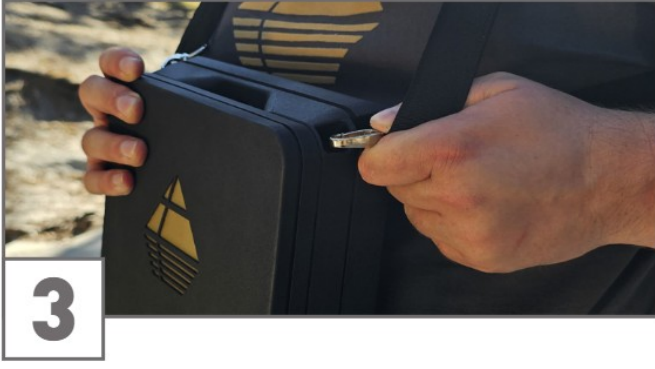
3.4 Sırt kayışı ve kontrol ünitesi



1 Sırt kayışını takın: Üst kayışları bir sırt çantası gibi omuzlarınıza geçirin.



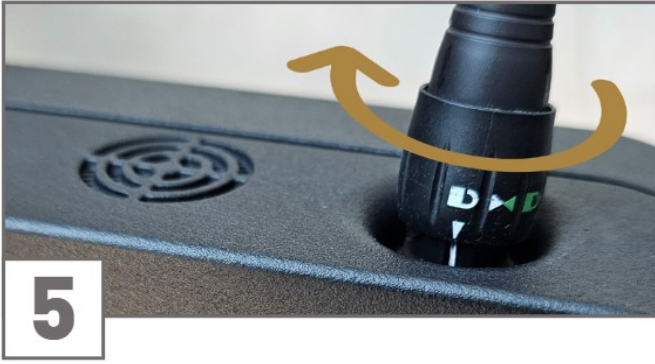
2 Takmayı kolaylaştırmak için alt kayışların karabinalarını geçici olarak birbirine bağlamanızı öneririz.



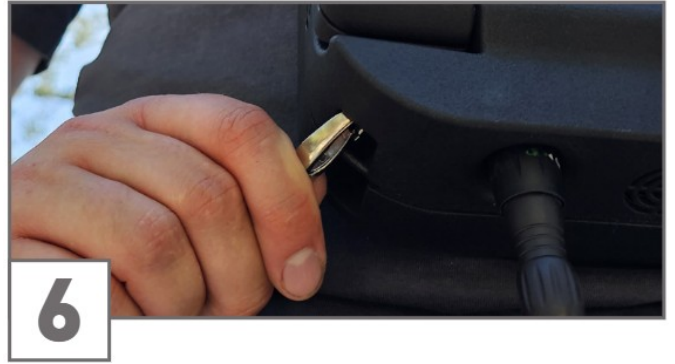
Kontrol ünitesini üst karabinalara asın.



Arka taraftaki soketi görmek için kontrol ünitesini kaldırın ve probu takın.



Beyaz işaretleri hizalayın, fişi sokete itin ve sabitlemek için fiş kapağını saat yönünde çevirin.

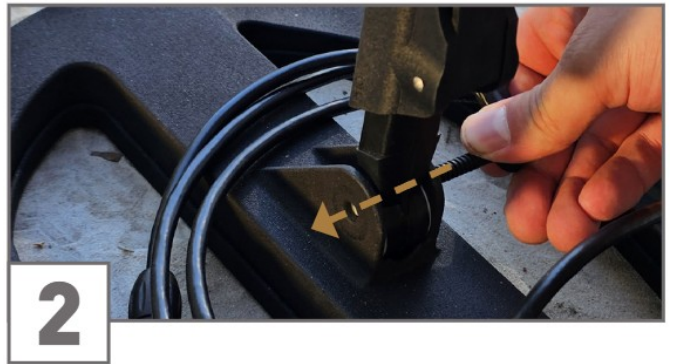


Kontrol ünitesini alt karabinalara asın.

3.5 PentaCoil ve teleskopik çubuk



Sabitleme vidasını teleskopik çubuğun bobin tutucusundan sökün. PentaCoil'i takmadan önce lastik pulların şaftın yanında oturduğundan emin olun.



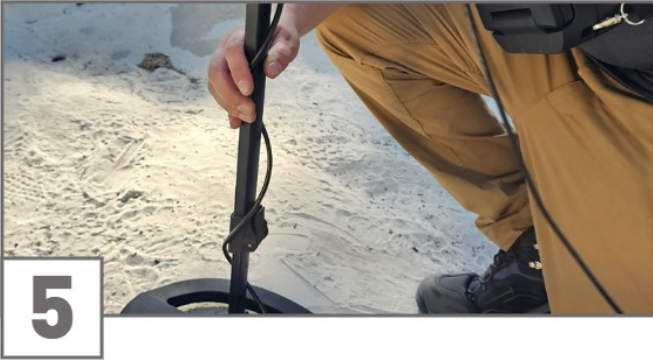
Teleskopik çubuğun bobin tutucusunu PentaCoil'in şaft adaptörüne yerleştirin. Sabitleme vidasıyla sabitleyin ve bobin hareket etmeyecek şekilde sıkın.



3 Kilitleme kollarıyla teleskopik çubuğun segmentlerini gevşetin.



4 Dedektörle rahat çalışabilmek için teleskopik çubuğu boyunuza göre ayarlayın. Yüksekliği sabitlemek için kolları kapatın.



5 Tespit sırasında yanlış sinyalleri önlemek için kabloyu teleskopik çubuğun etrafına sıkıca sarın.



6 Probu kontrol ünitesine takın – bkz. **3.4 Sırt kayışı ve kontrol ünitesi, sayfa 12.**

BÖLÜM 4

İlk çalıştırma

4.1 Dahili pil



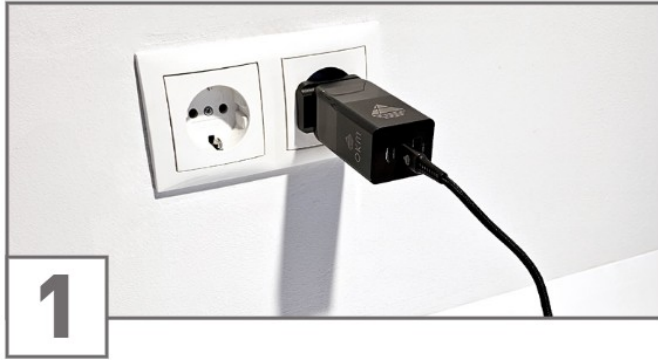
Kontrol ünitesini tamamen şarj edin.

Dahili pili şarj etmek için şarj cihazını elektrik şebekesine ve ilgili şarj soketine bağlayın. Şarj cihazını bölgenizdeki prize bağlamak için seyahat adaptörlerini kullanın.

4.1.1 Pil seviyesini kontrol etme

Pil seviyesini kontrol etmek için döner düğmeye 2 s basın – bkz. **4.1.3 Pil seviyesi ve şarj durumu, sayfa 15.**

4.1.2 Pili şarj etme



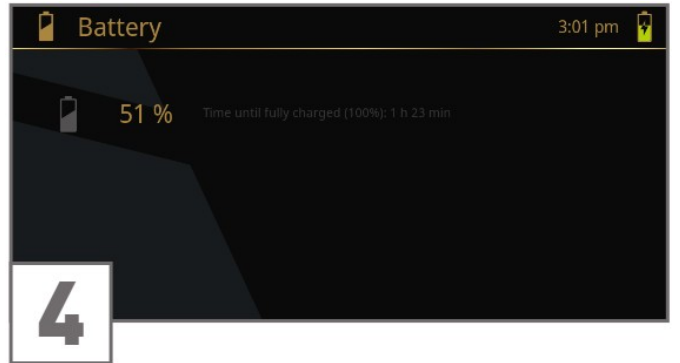
Şarj cihazını prize, şarj kablosunu (USB-C) şarj cihazına takın.



Kontrol ünitesinin şarj soketini bulun ve koruyucu kapağı çıkarın.



Şarjı başlatmak için şarj kablosunun diğer ucunu kontrol ünitesine takın.



Kontrol ünitesi şarj olana kadar bekleyin. Pilin tamamen şarj olması 4 saate kadar sürebilir.

4.1.3 Pil seviyesi ve şarj durumu

Kontrol ünitesi KAPALIYKEN pil seviyesi/şarj durumu, döner düğmenin etrafındaki LED halkası ile gösterilir (yaklaşık 2 s basılı tutun) – aşağıdaki tabloya bakın.

Kontrol ünitesi AÇIKKEN pil seviyesi/şarj durumu sağ üst köşedeki simgeyle gösterilir. Pil ayrıntıları *Ayarlar > Pil* altında bulunur – bkz. **4.5.3 Pil, sayfa 20**.

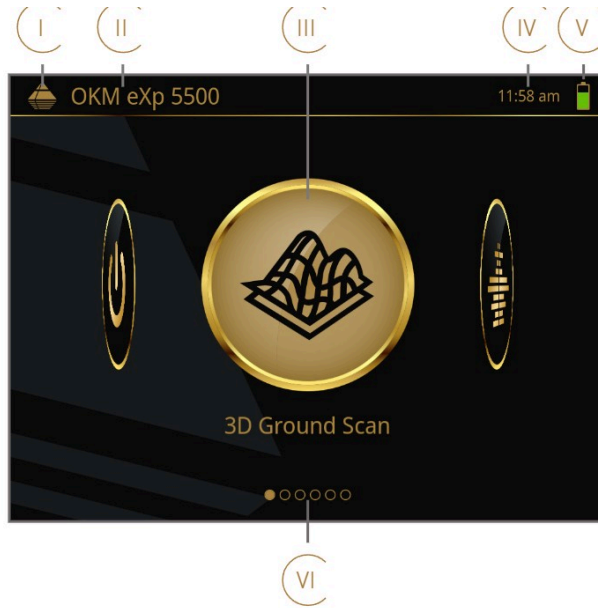
LED halkası (seviye)	LED halkası (şarj)	Pil seviyesi	Şarj durumu	Pil seviyesi %
				100%
				~90%
				~80%
				~70%
				~60%
				~50%
				~40%
				~30%
				~20%
				~10%
				< 5%

4.2 Kontrol ünitesini açma

Ekranı açın. Kontrol ünitesini açmak için döner düğmeyi 5 s basılı tutun. Kontrol ünitesi açılırken döner düğmenin etrafında altın renkli LED'ler döner.

Kontrol ünitesinin tamamen açılması birkaç saniye sürebilir. Kontrol ünitesi hazır olana kadar bekleyin.

4.3 Ana menü ve gezinme



- | | |
|-----|---|
| I | Ekran simgesi etkin menüyü veya seçeneği gösterir. |
| II | Başlık etkin menüyü veya seçeneği gösterir. |
| III | Seçenek: Çalışma modunu veya seçeneği açmak için dokununuz. |
| IV | Saat ve saat biçimi ayarlardan değiştirilebilir – bkz. 4.5 Ayarlar, sayfa 19. |
| V | Pil seviyesi, pilin mevcut doluluğunu gösterir – bkz. 4.1.3 Pil seviyesi ve şarj durumu, sayfa 15. |
| VI | Sayfa göstergesi ana menüdeki mevcut konumunuzu gösterir. |

Uygulama şu şekilde kullanılır:

1. **Dokunmatik ekran:** İstenen seçeneği seçmek/açmak için öğeye dokununuz.
2. **Döner düğme:** Seçim çerçevesini bir öğeden diğerine taşımak için çevirin. İstenen seçeneği seçmek/açmak için döner düğmeye basın.

4.4 Karşılama iletişim kutusu

Kontrol ünitesi ilk kez başlatıldığında genellikle bir karşılama iletişim kutusu görüntülenir.



Önce bölgesel ayarlarınızı yapmanızı öneririz – bkz. **4.5.4 Bölgesel ayarlar, sayfa 21**. Devam etmek için ✓ ile onaylayın veya ✗ ile iptal edin. Bu iletişim kutusu daha sonra tekrar görüntülenmez.

İletişim kutusu *Ayarlar > Sıfırla* altında yeniden etkinleştirilebilir:



Etkinleştirmek veya devre dışı bırakmak için *Karşılama iletişim kutusuna* dokununuz.



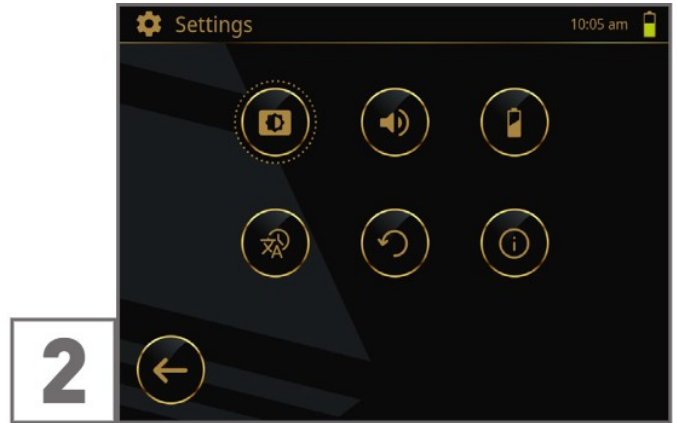
Etkinleştirilmişse bu iletişim kutusu kontrol ünitesinin bir sonraki başlatılışında görüntülenir.

Bu seçenek, kontrol ünitesi fabrika ayarlarına sıfırlandığında da yeniden etkinleşir – bkz. **4.5.5 Sıfırla, sayfa 22**.

4.5 Ayarlar



Ana menüde gezinmek için sola veya sağa kaydırın ve *Ayarları* seçin.



İstediğiniz ayar seçeneğini açın.



Ekran

bkz. 4.5.1 Ekran, sayfa 19



Ses

bkz. 4.5.2 Ses, sayfa 20



Pil

bkz. 4.5.3 Pil, sayfa 20



Bölgesel ayarlar

bkz. 4.5.4 Bölgesel ayarlar, sayfa 21



Sıfırla

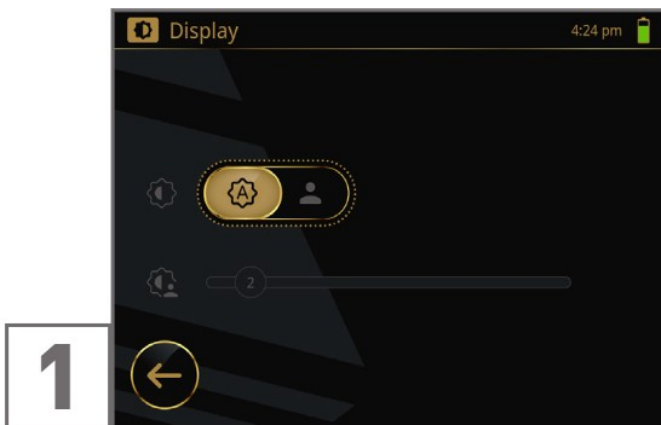
bkz. 4.5.5 Sıfırla, sayfa 22



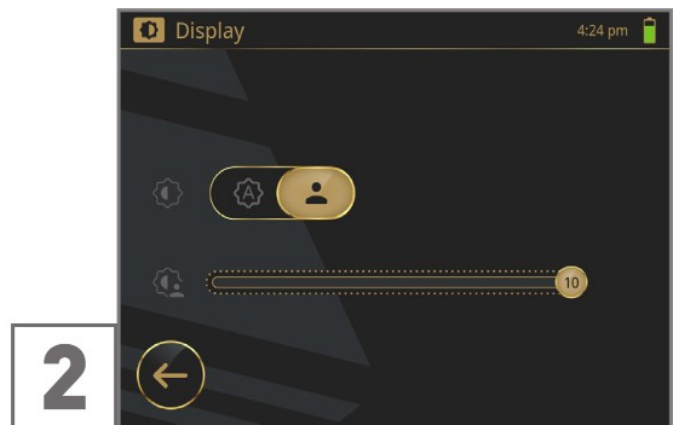
Bilgi

bkz. 4.5.6 Bilgi, sayfa 23

4.5.1 Ekran

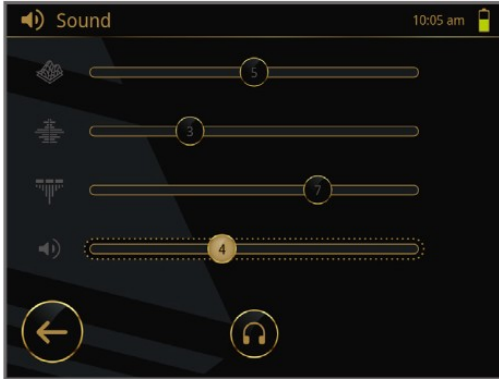


Ekranın ortam ışığına otomatik olarak uyum sağlaması için *Otomatik parlaklık* seçin.



Manuel parlaklık seçin ve ekran parlaklığını ayarlamak için kaydırıcıyı hareket ettirin.

4.5.2 Ses



Dikkat çekmemek için sesi kısabilir veya Bluetooth kulaklık kullanabilirsiniz.

Bluetooth kulaklığı eşleştirmek/bağlamak için  simgesine dokunun – bkz. **4.6 Bluetooth kulaklığı eşleştirme/bağlama**, sayfa 23.



3D Ground Scan impuls sesini ayarlamak için birinci kaydırıcıyı hareket ettirin.



Magnetometer geri bildirim sesini ayarlamak için ikinci kaydırıcıyı hareket ettirin.

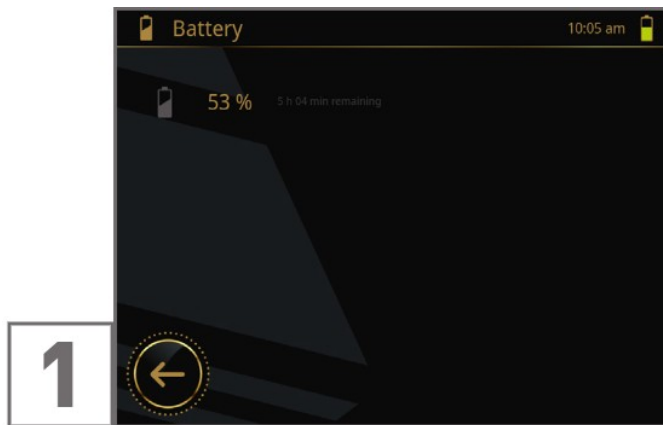


VLF Metal Detection geri bildirim sesini ayarlamak için üçüncü kaydırıcıyı hareket ettirin.

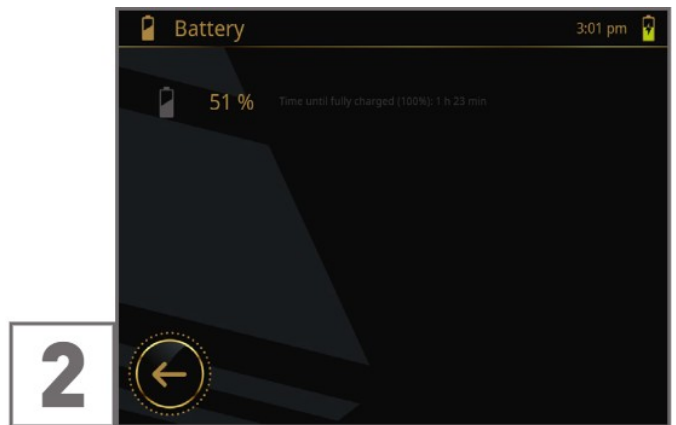


Genel ses seviyesini ayarlamak için dördüncü kaydırıcıyı hareket ettirin.

4.5.3 Pil



Şarj cihazı bağlı değilse bu ekran kalan çalışma süresini ve mevcut pil seviyesini gösterir.



Şarj cihazı bağlıysa bu ekran pil tamamen dolana kadar kalan şarj süresini ve mevcut pil seviyesini gösterir.

4.5.4 Bölgesel ayarlar



1 Mevcut diller arasında geçiş yapmak için okları (sol/sağ) kullanın.



2 İstediğiniz saat biçimini (12 h | 24 h) seçmek için düğmeye dokununuz.



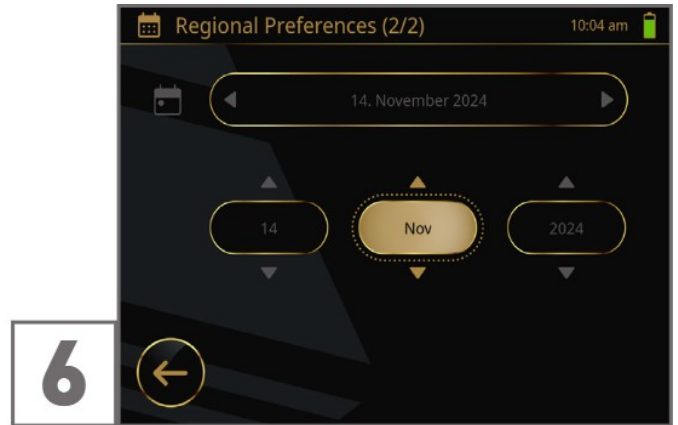
3 İstediğiniz uzunluk birimini (metrik m | emperyal ft) seçmek için düğmeye dokununuz.



4 Saati (hh:mm) seçilen biçimde okları (yukarı/aşağı) kullanarak ayarlayın.



5 Tarihi ayarlamak için 📅 simgesine dokununuz. Okları (sol/sağ) kullanarak istediğiniz tarih biçimini seçin.

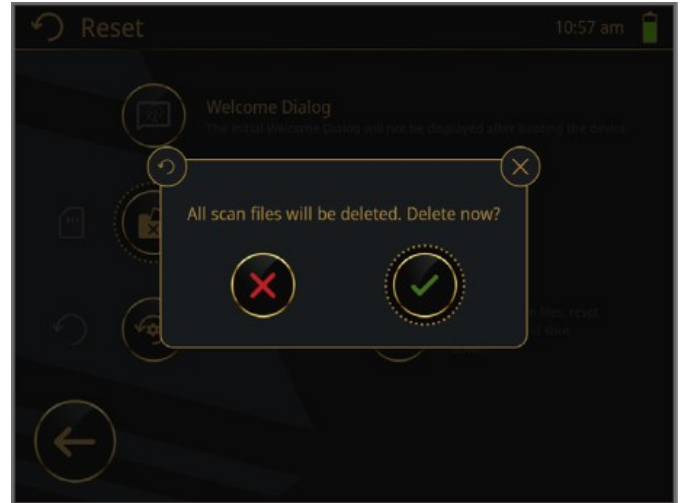


6 Günü, ayı ve yılı seçilen biçimde okları (yukarı/aşağı) kullanarak ayarlayın.

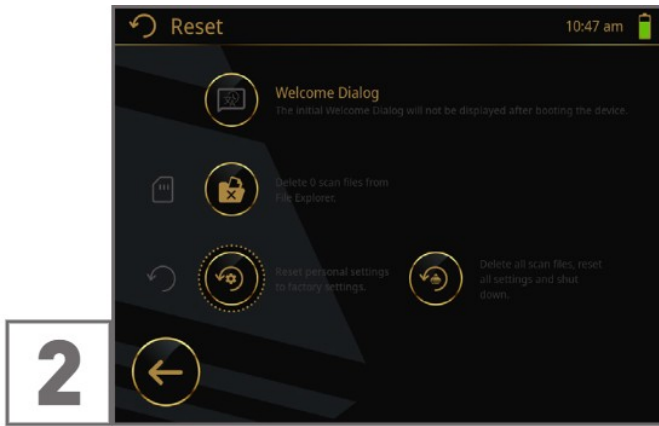
4.5.5 Sıfırla



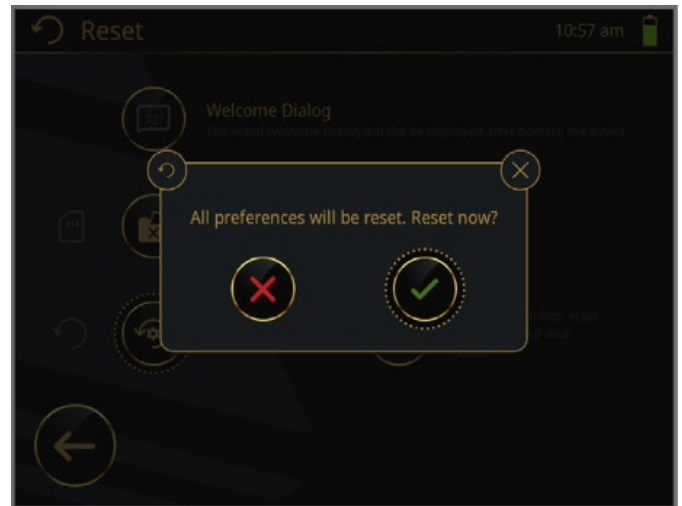
File Explorer'daki tüm tarama dosyalarını silmek için  düğmesine dokununuz.



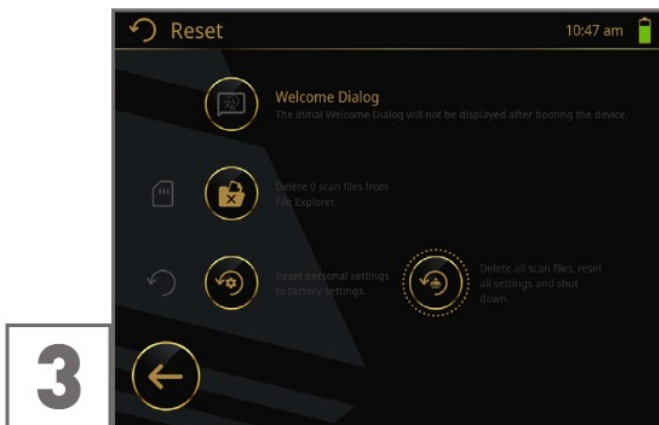
İşlem uygulanmadan önce tekrar onaylamanız gerekir.



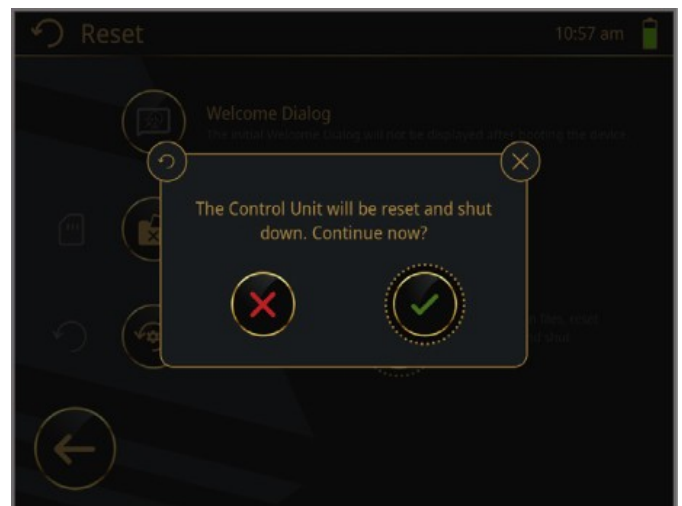
Tüm ayarları varsayılan değerlere sıfırlamak için  düğmesine dokununuz.



İşlem uygulanmadan önce tekrar onaylamanız gerekir.

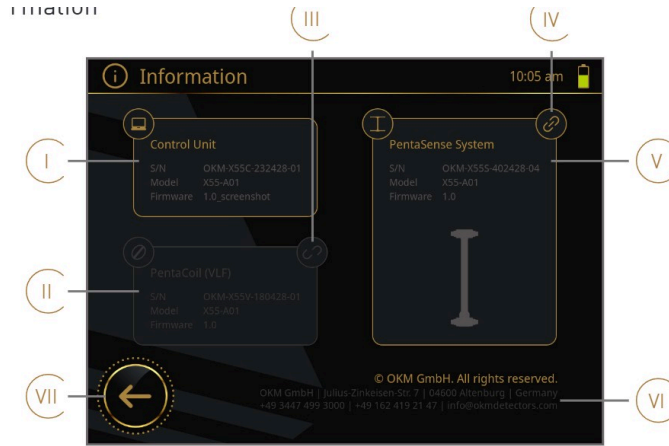


Tüm tarama dosyalarını silmek ve tüm ayarları sıfırlamak için  düğmesine dokununuz.



İşlem uygulanmadan önce tekrar onaylamanız gerekir.

4.5.6 Bilgi



- I** Kontrol ünitesi bilgileri; kontrol ünitesinin seri numarasını, model numarasını ve güncel donanım yazılımı sürümünü gösterir.
- II** PentaCoil bilgileri; mevcut veya en son bağlanan PentaCoil'in seri numarasını, model numarasını ve güncel donanım yazılımı sürümünü gösterir.
- III** Bağlantı durumu: Prob/bobin bağlı değil.
- IV** Bağlantı durumu: Prob/bobin bağlı.
- V** PentaSense sistemi bilgileri; mevcut veya en son bağlanan PentaSense sisteminin seri numarasını, model numarasını, güncel donanım yazılımı sürümünü ve Enhancer yapılandırmasını gösterir.
- VI** Destek için OKM'nin adresini, telefon numarasını, WhatsApp numarasını ve e-posta adresini içeren iletişim bilgileri.
- VII** Geri oku: Bilgi ekranından çıkıp *Ayarlar* menüsüne dönmek için dokununuz.

4.6 Bluetooth kulaklığı eşleştirme/bağlama

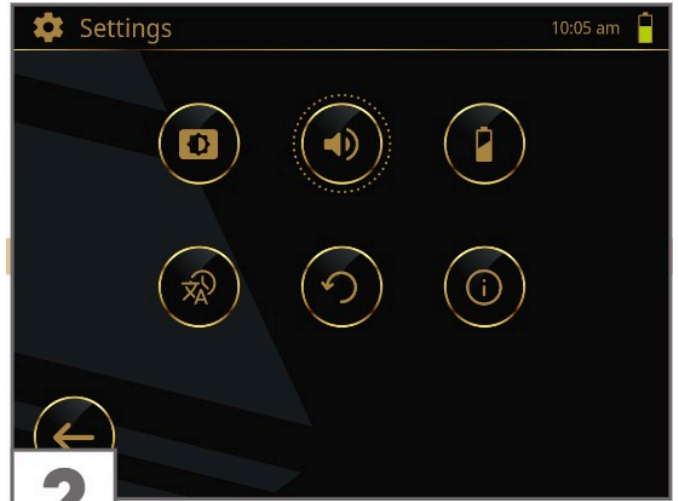
Dikkat çekmemek için sesli geri bildirim, kontrol ünitesinin hoparlörleri yerine kulaklık üzerinden verilebilir.

Birlikte verilen OKM Open-Ear kulaklığı kullanmanızı öneririz. Alternatif olarak kendi Bluetooth kulaklığınızı da bağlayabilirsiniz.

Bluetooth kulaklık başarıyla eşleştirildikten sonra, genellikle bir sonraki açılıшта otomatik olarak bağlanır.



Ayarları açın.

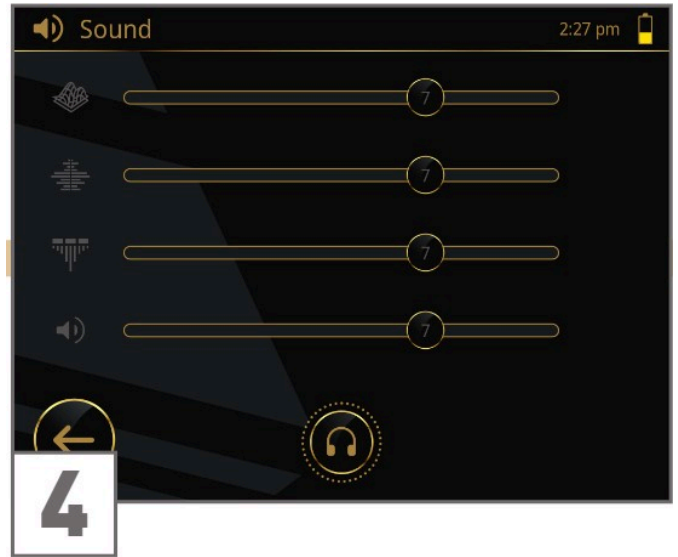


Ses  seçeneğini seçin.

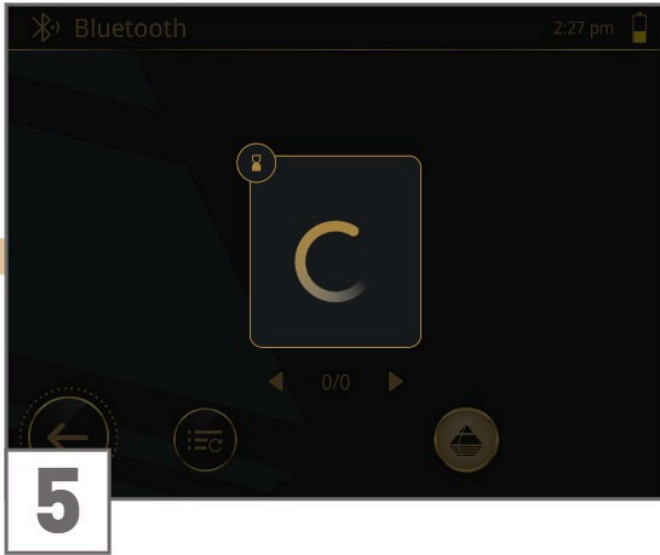


OKM Open-Ear kulaklığı açın ve eşleştirme modunu etkinleştirmek için + ve - tuşlarına aynı anda 5 s basın (LED dönüşümlü olarak kırmızı ve mavi yanıp söner).

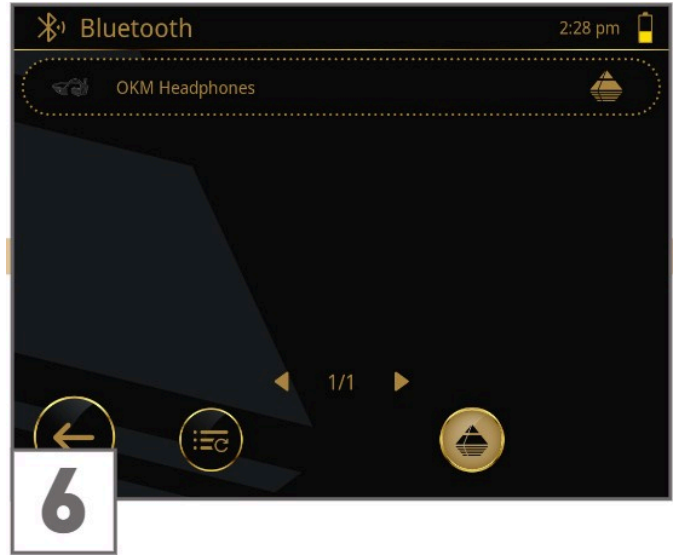
Daha fazla bilgi için kulaklığın kullanım kılavuzuna bakın.



Kullanılabilir Bluetooth cihazlarını aramak için  simgesine dokununuz.

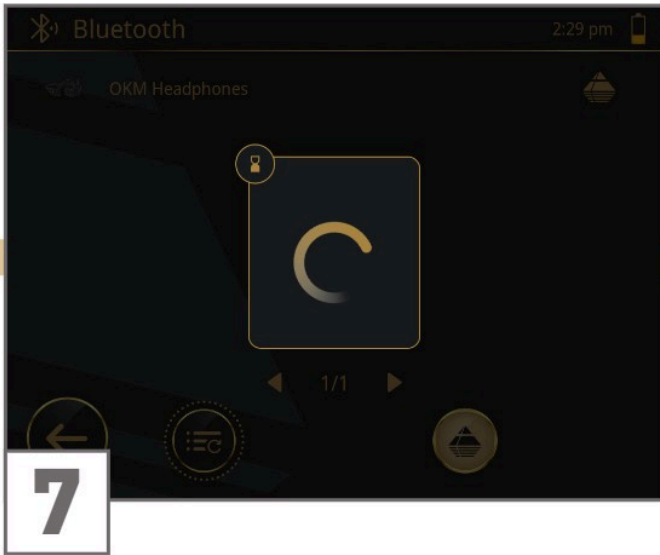


Bluetooth cihazları aranırken döner düğmenin etrafındaki LED halkası mavi yanıp söner. İşlem tamamlanana kadar bekleyin (yaklaşık 15s).

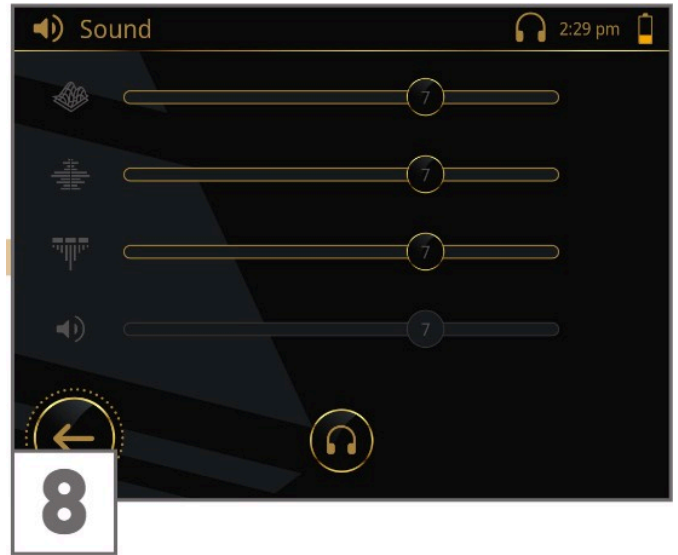


Kullanılabilir Bluetooth cihazlarının listesi görüntülenir. *OKM Headphones*'a dokununuz.

Listedeki Bluetooth cihazlarını filtrelemek için  düğmesine dokununuz: Tüm cihazlar ile yalnızca OKM cihazları arasında geçiş yapınız.



Eşleştirme ve bağlantı tamamlanana kadar bekleyin. Bu sırada döner düğmenin etrafındaki LED halkası mavi yanıp söner.



Kulaklık başarıyla bağlandığında ses ayarları görüntülenir. Üst çubuktaki  simgesi, kulaklığın başarıyla bağlandığını gösterir.

Kulaklığın ses seviyesi doğrudan kulaklık üzerindeki + ve - tuşlarıyla ayarlanır.

Daha fazla bilgi için kulaklığın kullanım kılavuzuna bakınız.

BÖLÜM 5

Kullanım

Entegre Bluetooth bileşenleri geçerli telsiz yönetmeliklerine uygundur. Cihaz zararlı parazitlere neden olmamalı ve istenmeyen çalışmaya yol açabilecek parazitler dahil olmak üzere alınan her türlü paraziti kabul etmelidir.

Manyetik alanlar ve metal nesneler tarama sonuçlarını etkiler. Problemleri elektrik motorlarından, hoparlörlerden, telefonlardan ve anahtarlardan uzak tutun:

- PentaSense sistemi en az 50 m | 160 ft,
- PentaCoil metal nesnelerden en az 2 m | 7 ft,
- PentaCoil aktif parazit kaynaklarından, örn. diğer dedektörlerden en az 15 m | 49 ft uzakta olmalıdır.

Dedektörle ölçüm yapmadan önce kutu, çivi, vida veya hurda gibi görünür metal nesneleri tarama alanınızdan kaldırın.

5.1 Kalp pilleri

PentaSense sistemi, manyetik dalga yaymayan pasif bir ölçüm cihazıdır. PentaCoil ise elektromanyetik alan yayan aktif bir ölçüm cihazıdır. Talimatlara uygun kullanıldığında metal dedektörlerinin kalp pillerini etkilediği genel olarak bilinmemektedir. Kalp pili veya benzeri bir tıbbi cihaz kullanıyorsanız olası etkileşimleri doktorunuzla görüşün.

5.2 Kazarken dikkat

	TEHLİKE Tespit edilen mühimmata dokunmayın! Polise bildirin!
---	---

Net bir hedef sinyali aldığınızda, olası değerli bir buluntuya zarar vermemek ve eski mühimmatın kazara patlama riskini en aza indirmek için hedef nesnenin etrafını dikkatle kazın.

Yüzeye yakın toprağın rengine dikkat edin: Kırmızımsı bir renk, çeşitli tapa türlerinden kaynaklanan pas izlerine işaret edebilir.

Hedef nesnelerin şekline dikkat edin: Kavisli veya yuvarlak nesneler madeni para veya alyans olabilir, ancak mühimmat parçaları da olabilir. Düğme, halka veya küçük pimler fark ederseniz özellikle dikkatli kazın.

5.3 Çalışma modları

OKM eXp 5500 Professional uygulamasında aşağıdaki çalışma modları mevcuttur:

	Magnetometer*	bkz. 5.4 Magnetometer, sayfa 27
	3D Ground Scan*	bkz. 5.5 3D Ground Scan, sayfa 30
	VLF Metal Detection*	bkz. 5.7 VLF Metal Detection, sayfa 45
	File Explorer	bkz. 5.6 File Explorer, sayfa 39
	Ayarlar	bkz. 4.5 Ayarlar, sayfa 19
	Kapat	Kontrol ünitesini kapatmak için dokununuz. İletişim kutusunu  ile onaylayın VEYA  ile kapatmayı iptal edip ana menüye dönün.

*Bu çalışma modları, uygun prob bağlandığında kullanılabilir.

5.4 Magnetometer

Yüzeye yakın, demir, nikel ve kobalt gibi ferromanyetik malzemelerden yapılmış çivi, vida ve tel gibi küçük metal nesneleri tespit etmek için *Magnetometer* çalışma modunu kullanın. Başka taramalar yapmadan önce bu nesneleri tarama alanından kaldırın! Toprakta ne kadar az küçük metal parça bulunursa, *3D Ground Scan* ile hedefleri o kadar derinde tespit edebilirsiniz.

Ayrıca manyetometreyi kazı sırasında nesnelerin yerini tam olarak belirlemek için de kullanabilirsiniz.

5.4.1 Ölçümü hazırlama



Süper Sensör'ü veya PentaSense sistemini bağlayın – bkz. 3.2 PentaSense sistemi, sayfa 10.



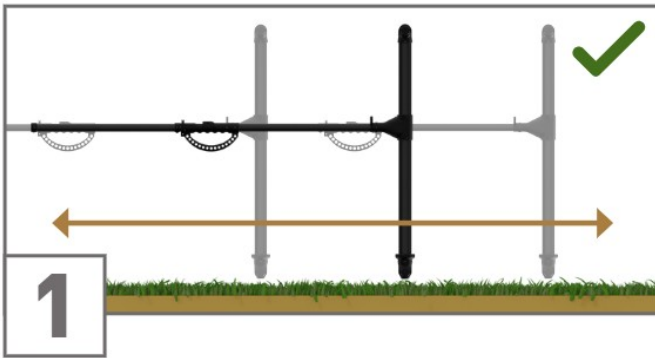
Magnetometer'i açın. Çalışma modu hemen başlar.

5.4.2 Ölçüm ekranı

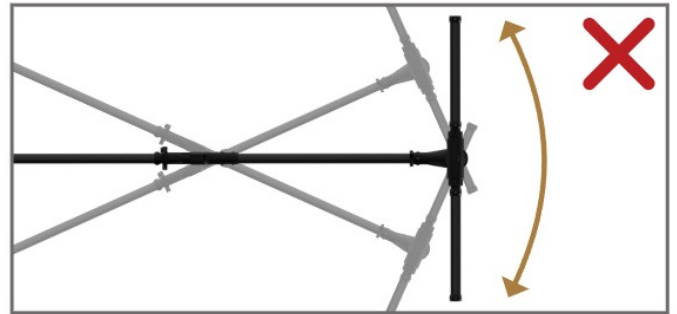


- I** PentaSense sistemi: Süper Sensör'ü bağlı Enhancer'larla birlikte gösterir.
- II** Manyetometre sinyalleri: Değerleri her sensör çifti için renk kodlu eğriler olarak anında gösterir.
- III** Sıfır çizgisi nötr zemini temsil eder.
- IV** Hassasiyet: Tespit hassasiyetini azaltmak/artırmak için kaydırıcıyı hareket ettirin. Manyetometreyi engebeli arazide veya yoğun mineralli tarama alanlarında kullanırken daha düşük bir hassasiyet ayarlayın.
- V** Ses: Sesli geri bildirimi açmak/kapatmak için dokununuz.
- VI** LED Orbit: Görsel geri bildirimi açmak/kapatmak için dokununuz.
- VII** Zemin dengeleme: Probu nötr zemin üzerinde tutun (yer altında nesne yok) ve sensörleri sıfırlamak için simgeye dokununuz.
- VIII** İptal: *Magnetometer*'dan çıkıp ana menüye dönün.

5.4.3 Ölçümü yapma



Probu dikey tutun.
Dedektörü ileri ve geri hareket ettirin.



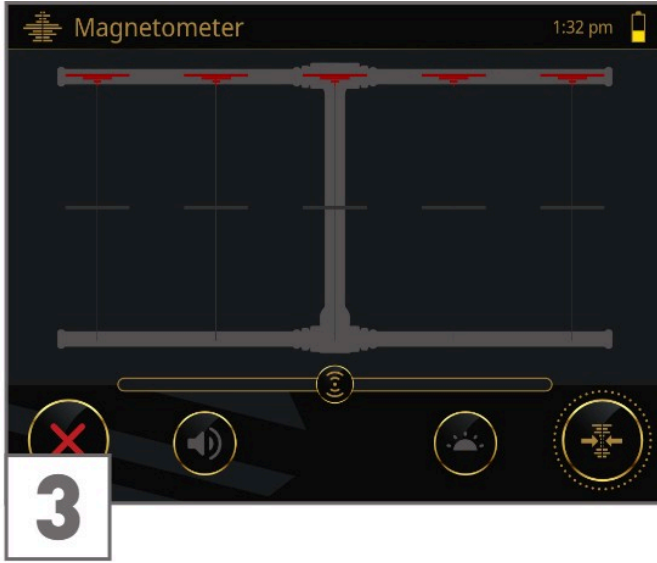
Probun yönünü başlangıç yönünüze paralel tutun.



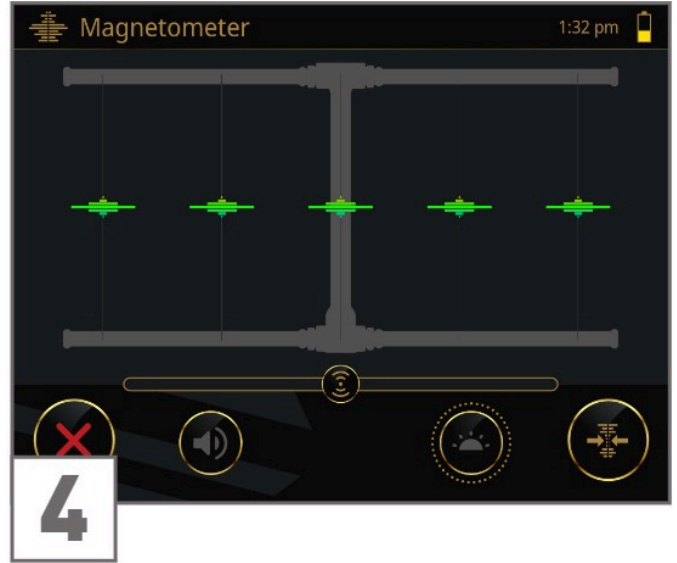
Dedektörü sola ve sağa hareket ettirin.



Probu eğmeyin, sallamayın veya döndürmeyin.



Eğriler kararsız hale gelirse veya “donarsa”, probu nötr zemin üzerinde tutun (yer altında nesne yok).



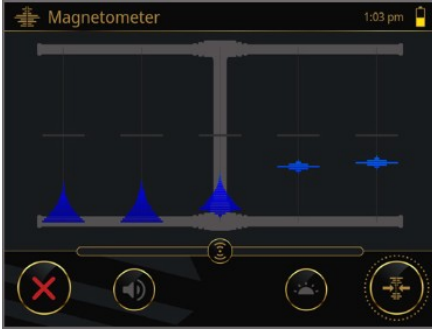
Zemin dengeleme yapmak için  simgesine dokununuz. Eğriler sıfır çizgisine geri döner.

5.4.4 Ölçümü yorumlama

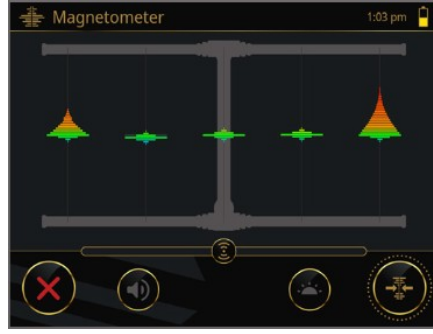
Sensörler olası bir hedef tespit ettiğinde anında geri bildirim alırsınız:

- sesli geri bildirim (ses açıksa),
- doğrudan görsel geri bildirim (LED Orbit açıksa) ve
- her sensör çifti için ayrıntılı görsel gösterim.

LED Orbit, en yüksek genliğe sahip sinyalin rengini gösterir.



Prob, demir içeren bir nesnenin negatif manyetik kutbuna yöneldiğinde eğri **MAVİ** tepeler gösterir.

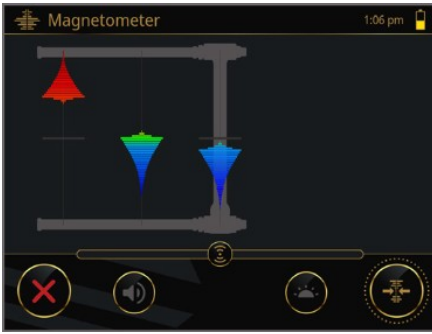


Demir içeren veya manyetik bir hedef yoksa eğri **YEŞİL** alandadır (sıfır çizgisine yakın).



Prob, demir içeren bir nesnenin pozitif manyetik kutbuna yöneldiğinde eğri **KIRMIZI** tepeler gösterir.

Değerler her sensör çifti için renk kodlu eğriler olarak gösterilir:



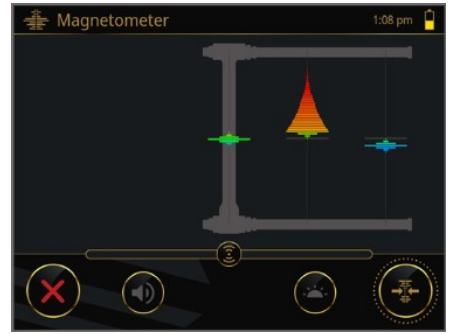
Süper Sensör'ün sol tarafında 2 Enhancer.

Eğriler, güçlü pozitif kutuplu (**KIRMIZI**, solda) ve orta güçte negatif kutuplu (**MAVİ**, ortada ve sağda) demir içeren bir nesneyi gösterir.



Enhancer'sız Süper Sensör.

Eğri zayıf ile orta arası bir sinyali gösterir.



Süper Sensör'ün sağ tarafında 2 Enhancer.

Eğriler, orta güçte pozitif kutuplu (**KIRMIZIMSİ**, ortada) ve zayıf negatif kutuplu (**MAVİ**, sağda) küçük, demir içeren bir nesneyi gösterir.

5.5 3D Ground Scan

Yer altı yapılarının ve olası hedef nesnelerin ayrıntılı görselleştirmesini elde etmek ve bunları Visualizer 3D Studio'da daha ayrıntılı analiz etmek için *3D Ground Scan* çalışma modunu kullanın.

Daha fazla bilgi için 3D Ground Scan Guide: www.okmdetectors.com/3d-ground-scan-guide

5.5.1 Ölçümü yapılandırma



Süper Sensör'ü veya PentaSense sistemini bağlayın – bkz. 3.2 PentaSense sistemi, sayfa 10.



3D Ground Scan çalışma modunu açın.



Hızlı ve kolay taramalar için önerilen parametreler:

Tarama modu: Paralel ↑↑↑ – tüm hatları aynı yönde tarayın.

İmpuls modu: Automatic Ⓐ – impulsalar (ölçüm değerleri) kesintisiz olarak sürekli kaydedilir.

Ses: AÇIK | **LED Orbit:** AÇIK



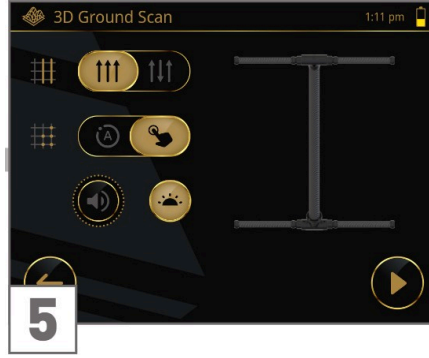
3D Ground Scan için hazırsınız.

5.5.2 Standart 3D Ground Scan yapma, sayfa 33 ile devam edin.

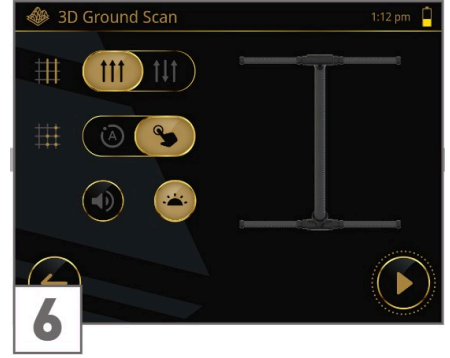
Alternatif olarak parametreleri değiştirebilirsiniz:



Engelibeli arazide *Manual*  impuls modunu seçebilirsiniz: Her bir impuls (ölçüm değeri) için döner düğmeye veya  simgesine basılması gerekir.



Seçilen tarama modundan ve impuls modundan bağımsız olarak sesi KAPATMAK için  simgesine dokunabilirsiniz ...

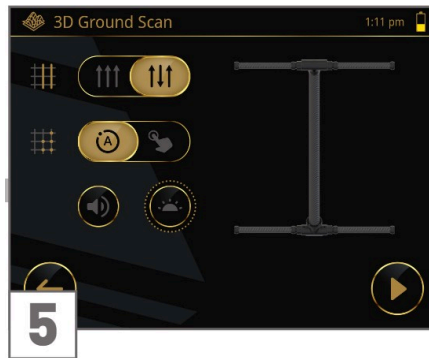


3D Ground Scan için hazırsınız.

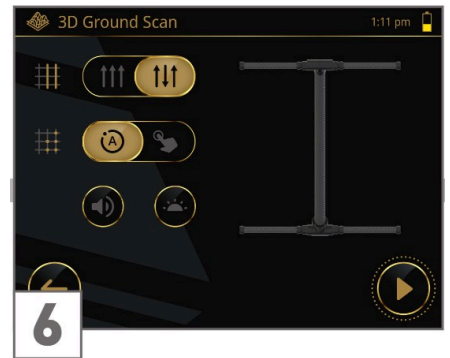
5.5.3 Manuel 3D Ground Scan yapma, sayfa 35 ile devam edin.



Çok deneyimli OKM kullanıcıları, tüm tarama hatlarını dönüşümlü olarak ileri ve geri taramak için *Zigzag*  tarama modunu seçebilir.



... ve/veya LED Orbit'i KAPATMAK için  simgesine dokunabilirsiniz.

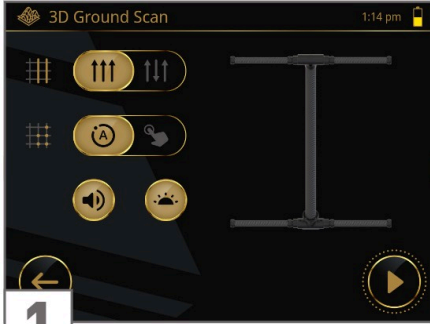


3D Ground Scan için hazırsınız.

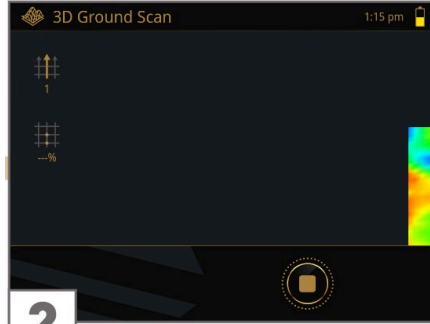
5.5.4 Zigzag 3D Ground Scan yapma, sayfa 37 ile devam edin.

5.5.2 Standart 3D Ground Scan yapma

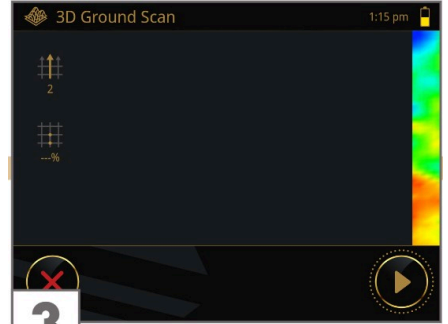
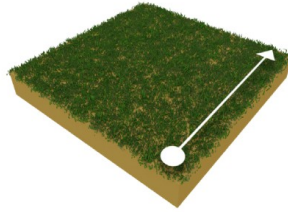
Standart parametreler (tarama modu: Paralel | impuls modu: Automatic) yeni başlayanlar için önerilir ve düz, geniş ve hafif eğimli arazide tarama yapılmasını sağlar.



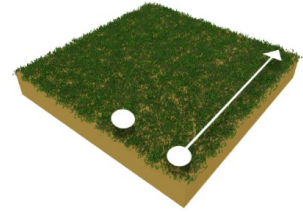
Birinci tarama hattının başlangıç noktasına gidin (sağ alt köşe).
Taramayı başlatmak için ► simgesine veya döner düğmeye basın. ► simgesine basar basmaz yürümeye başlayın.

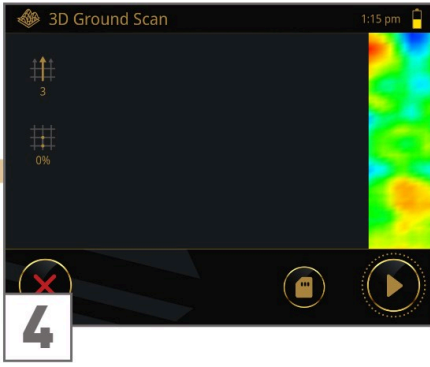


Birinci tarama hattının sonuna kadar yürüyün. Sona ulaştığınızda, sonraki tüm hatların alan uzunluğunu belirlemek için ■ simgesine veya döner düğmeye basın.
Tarama görüntüsü, ölçüm sırasında ilerlemeyi takip edebilmeniz için hat hat oluşturulur.



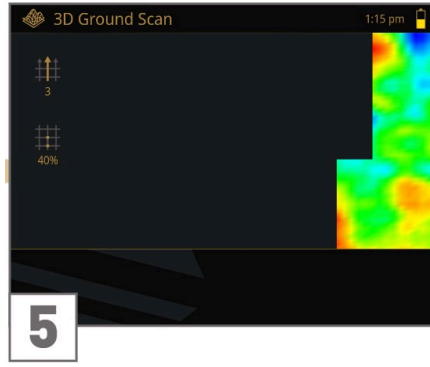
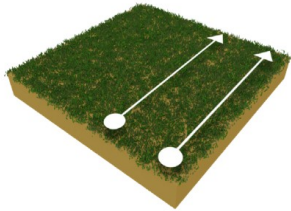
Tarama yapmadan ilk başlangıç noktanıza dönün ve bir adım sola gidin: Burası ikinci tarama hattının başlangıç noktasıdır.





Taramayı başlatmak için ► simgesine veya döner düğmeye basın. ► simgesine basar basmaz yürümeye başlayın.

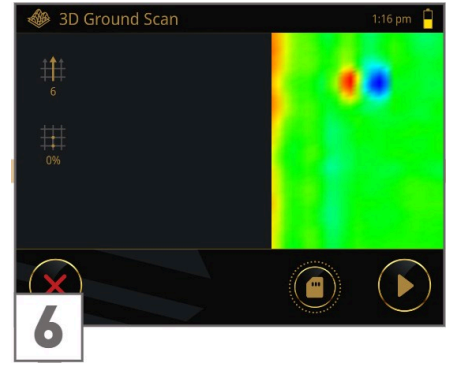
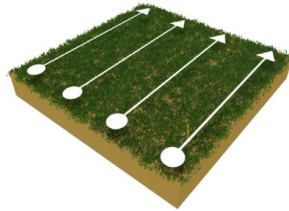
Birinci tarama hattınıza paralel ve aynı hızda yürüyün. İmpuls sesi hattın sonunda durmalıdır.



Önceki başlangıç noktasına dönün ve bir adım sola gidin (tarama yapmadan): Burası sonraki tarama hattının başlangıç noktasıdır.

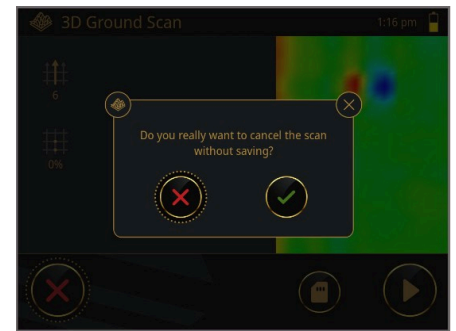
Taramayı başlatmak için ► simgesine veya döner düğmeye basın ve tarama hattının sonuna kadar aynı hızda yürüyün.

İstediğiniz kadar hat taramak için bunu tekrarlayın.



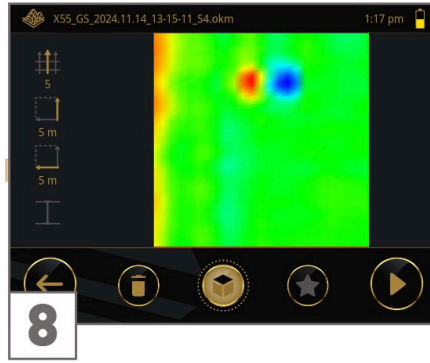
Taramayı [icon] simgesine dokunarak tamamlayın ...

... veya ✗ ile iptal edin: Taramayı silip ana menüye dönmek için ✓ ile onaylayın VEYA ✗ ile taramanıza geri dönün.



Gerçekte ölçtüğünüz alan uzunluğunu [icon] ve alan genişliğini [icon] girin: Oklara (sol/sağ) dokununuz veya döner düğmeyi çevirin.

Taramanızı kaydetmek için ✓ ile onaylayın veya ✗ ile girişleri silip taramanıza devam edin.



Tarama dosyası File Explorer'da açılır – bkz. 5.6 File Explorer, sayfa 39.

İlk tarama hatları başlangıçta hatalı görünebilir. Ancak düzensiz tarama görüntüsü tarama süresince stabil hale gelir.

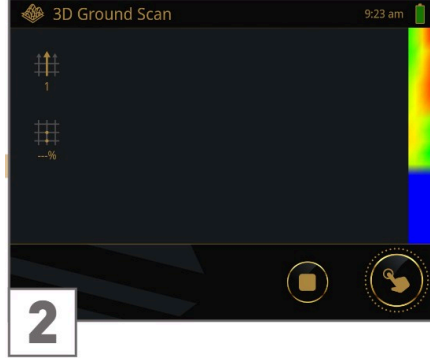
5.5.3 Manuel 3D Ground Scan yapma

Bu parametreler (tarama modu: Paralel | impuls modu: Manual) çok engebeli arazi için önerilir.

Manual impuls modunda her bir impuls (ölçüm değeri),  simgesine veya döner düğmeye basılarak kendi hızınızda birbiri ardına manuel olarak tetiklenir.



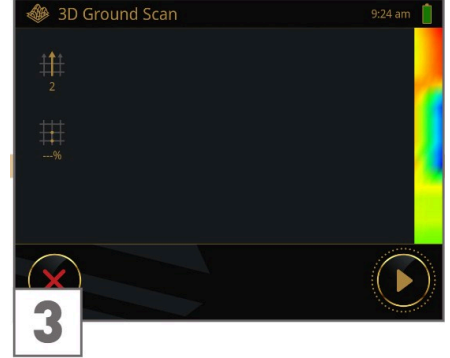
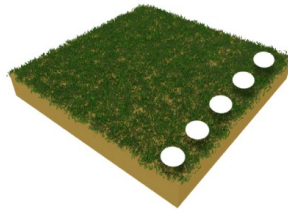
Birinci tarama hattının başlangıç noktasına gidin (sağ alt köşe). Birinci tarama hattını başlatmak için  simgesine veya döner düğmeye basın.



Bir adım ileri gidin ve bir impuls kaydetmek için  simgesine veya döner düğmeye basın. Birinci tarama hattının sonuna ulaşana kadar bu şekilde devam edin.

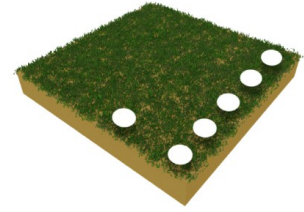
Birinci hattı bitirmek ve böylece alan uzunluğunu belirlemek için  simgesine dokunun.

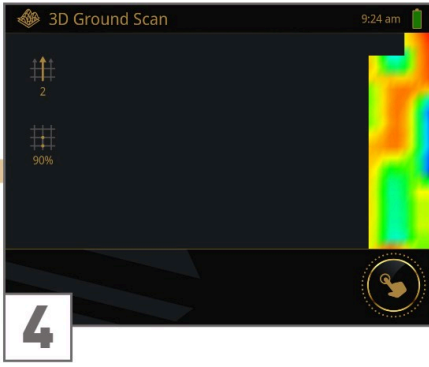
Tarama görüntüsü, ölçüm sırasında ilerlemeyi takip edebilmeniz için hat oluşturulur.



Tarama yapmadan ilk başlangıç noktanıza dönün ve bir adım sola gidin: Burası ikinci tarama hattının başlangıç noktasıdır.

İkinci tarama hattını başlatmak ve ilk impulsunu kaydetmek için  simgesine veya döner düğmeye basın.

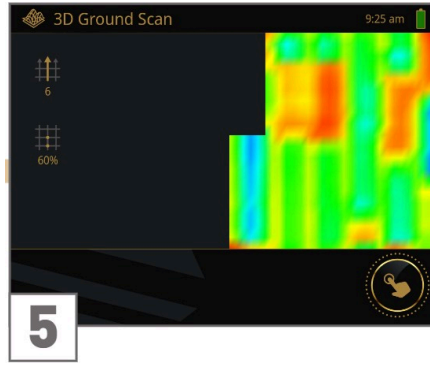
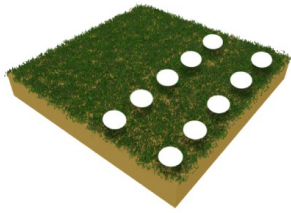




Bir adım ileri gidin ve sonraki impulsu kaydetmek için simgesine veya döner düğmeye basın. Tarama hattının sonuna ulaşana kadar devam edin.

Birinci tarama hattınıza paralel tarayın; prob, birinci hattaki ile aynı yönü göstermelidir.

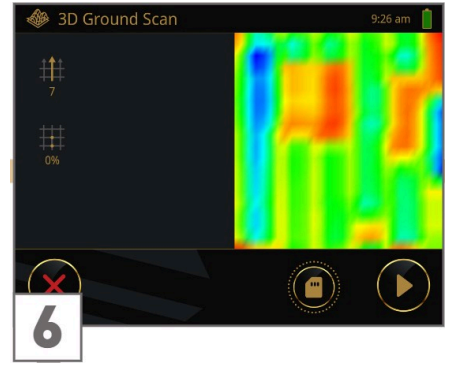
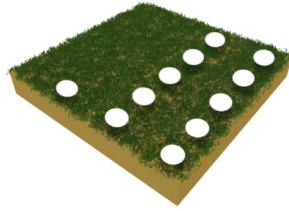
İlerleme solda gösterilir. %100'de tarama hattının sonuna ulaşmış olursunuz. Bu ayrıca sesli bir sinyalle de belirtilir (ses açıksa).



Önceki başlangıç noktasına dönün ve bir adım sola gidin (tarama yapmadan): Burası sonraki tarama hattının başlangıç noktasıdır.

Tarama hattını başlatmak için simgesine veya döner düğmeye basın. Tarama hattının sonuna ulaşana kadar her adımda bir impuls tetiklemek için simgesine veya döner düğmeye basın.

İstediğiniz kadar hat taramak için bunu tekrarlayın.



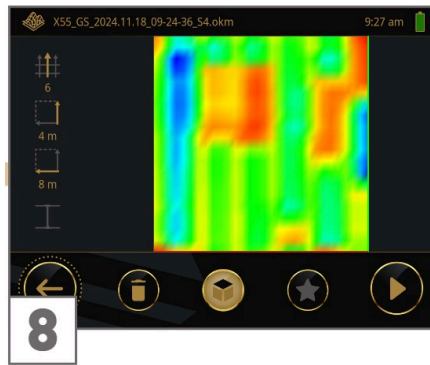
Taramayı simgesine dokunarak tamamlayın ...

... veya ile iptal edin: Taramayı silip ana menüye dönmek için ile onaylayın VEYA ile taramanıza geri dönün.



Gerçekte ölçtüğünüz alan uzunluğunu ve alan genişliğini girin: Oklara (sol/sağ) dokunun veya döner düğmeyi çevirin.

Taramanızı kaydetmek için ile onaylayın veya ile girişleri silip taramanıza devam edin.



Tarama dosyası File Explorer'da açılır – bkz. 5.6 File Explorer, sayfa 39.

İlk tarama hatları başlangıçta hatalı görünebilir. Ancak düzensiz tarama görüntüsü tarama süresince stabil hale gelir.

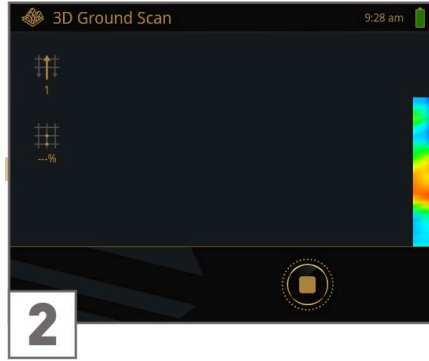
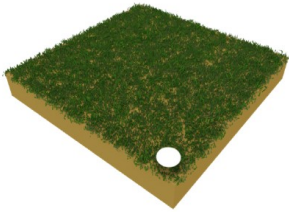
5.5.4 Zigzag 3D Ground Scan yapma

Bu parametreler (tarama modu: Zigzag | impuls modu: Automatic) ileri düzey kullanıcılar için önerilir ve düz arazide uygulanabilir.

Zigzag tarama modunda tarama hatları dönüşümlü olarak ileri ve geri yürünerek taranır. Ancak tarama hatları birbirine paralel olmalı ve prob her zaman birinci hattaki ile aynı yönü göstermelidir. **Tarama sırasında probu döndürmeyin!**

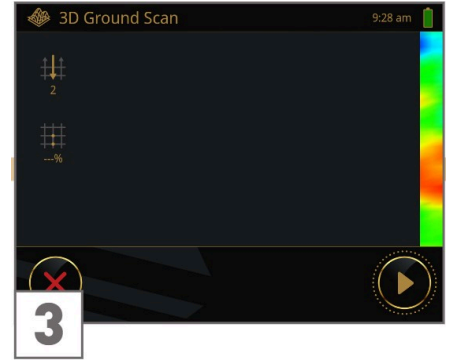
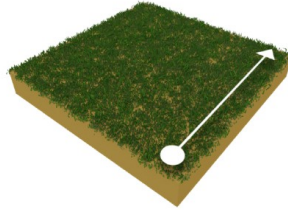


Birinci tarama hattının başlangıç noktasına gidin (sağ alt köşe). Taramayı başlatmak için ► simgesine veya döner düğmeye basın. ► simgesine basar basmaz yürümeye başlayın.

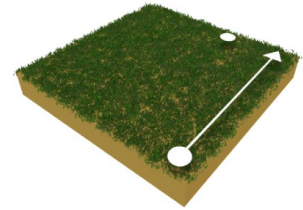


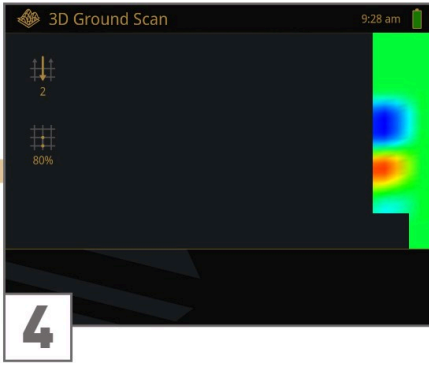
Birinci tarama hattının sonuna kadar yürüyün. Sona ulaştığınızda, sonraki tüm hatların alan uzunluğunu belirlemek için ■ simgesine veya döner düğmeye basın.

Tarama görüntüsü, ölçüm sırasında ilerlemeyi takip edebilmeniz için hat hat oluşturulur.



Tarama hattının sonunda kalın ve bir adım sola gidin (tarama yapmadan). Prob her zaman birinci hattaki ile aynı yönü göstermelidir: Süper Sensör'ün üstündeki oku kullanarak hizalayın.

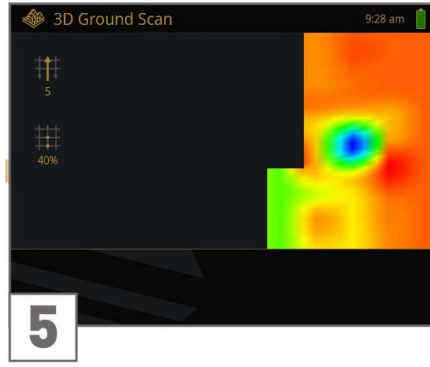
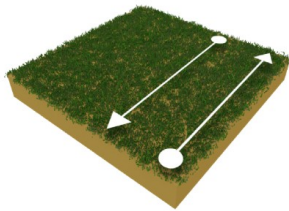




Taramayı başlatmak için ► simgesine veya döner düğmeye basın. ► simgesine basarsanız yürümeye başlayın.

Birinci tarama hattınıza paralel, ancak ters yönde, tarama hattının sonuna kadar yürüyün.

Birinci hattaki ile aynı hızda yürüyün. Hattın sonuna ulaştığınızda impuls sinyalleri durmalıdır (ses açıksa).

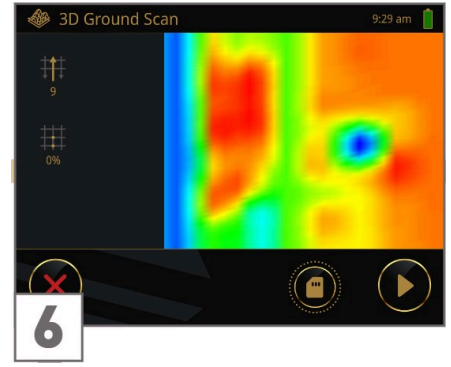
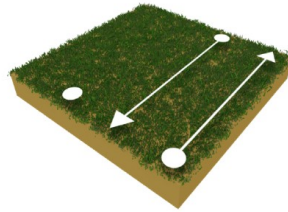


Tarama hattının sonunda kalın ve bir adım sola gidin (tarama yapmadan).

Taramayı başlatmak için ► simgesine veya döner düğmeye basın. Birinci hatta paralel (ileri) ve aynı hızda tarama hattının sonuna kadar yürüyün.

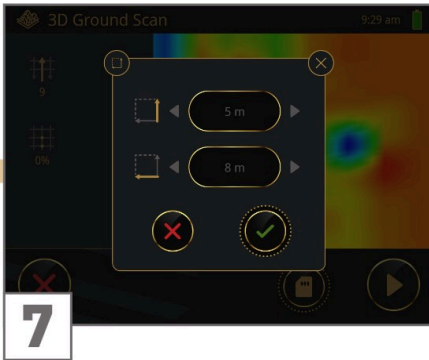
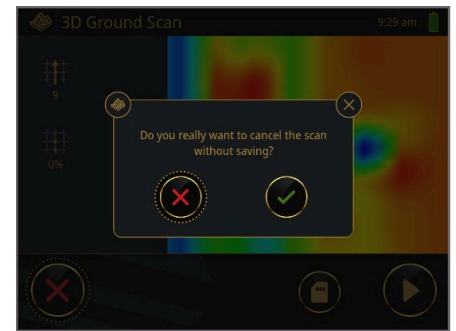
İstediğiniz kadar hat taramak için 3 ila 5. adımları tekrarlayın: tek numaralı hatlar ileri, çift numaralı hatlar geri.

Tarama hattının mevcut yönü (ileri/geri) altın renkli oklarla ve soldaki ■■■ ile gösterilir.



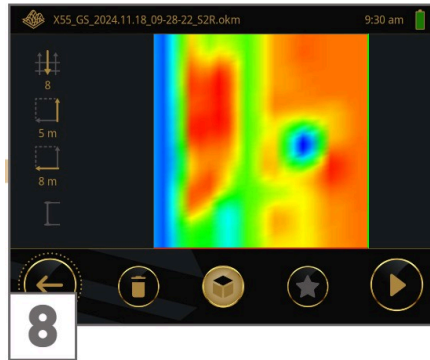
Taramayı ■■■ simgesine dokunarak tamamlayın ...

... veya ✗ ile iptal edin: Taramayı silip ana menüye dönmek için ✓ ile onaylayın VEYA ✗ ile taramanıza geri dönün.



Gerçekte ölçtüğünüz alan uzunluğunu [] ve alan genişliğini [] girin: Oklara (sol/sağ) dokununuz veya döner düğmeyi çevirin.

Taramanızı kaydetmek için ✓ ile onaylayın veya ✗ ile girişleri silip taramanıza devam edin.



Tarama dosyası File Explorer'da açılır – bkz. 5.6 File Explorer, sayfa 39.

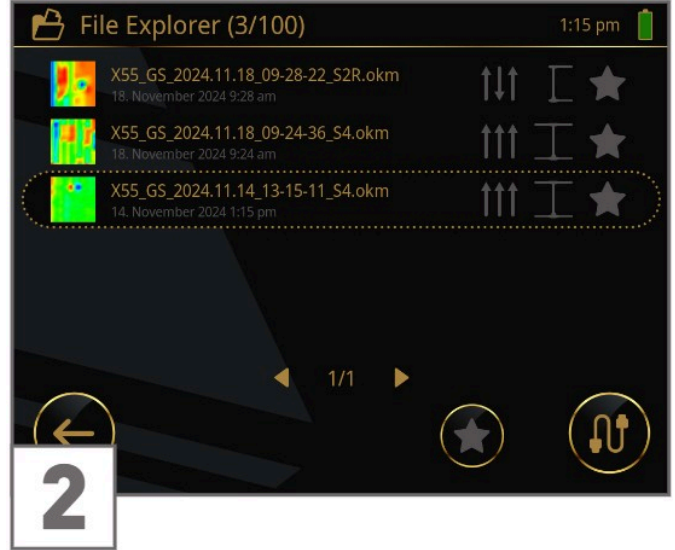
İlk tarama hatları başlangıçta hatalı görünebilir. Ancak düzensiz tarama görüntüsü tarama süresince stabil hale gelir.

5.6 File Explorer

File Explorer ile kayıtlı tarama dosyalarınızı doğrudan eXp 5500 ekranında görüntüleyebilir ve kontrol ünitesi ile Windows dizüstü bilgisayarınız arasında dosya aktarabilirsiniz.



File Explorer'ı açın. Parantez içindeki sayı, şu anda kayıtlı tarama dosyası sayısını gösterir. En fazla 100 tarama dosyası kaydedilebilir.

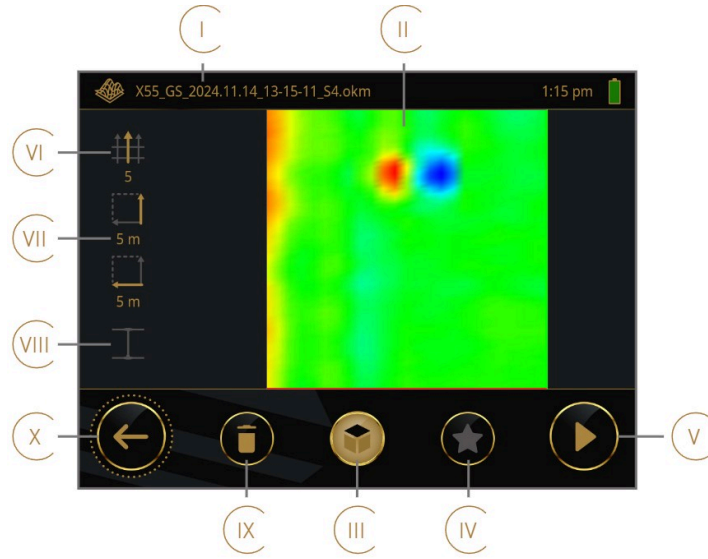


Bir tarama dosyasını açmak için doğrudan dosyaya dokunun veya bir satırı seçip döner düğmeye basın.

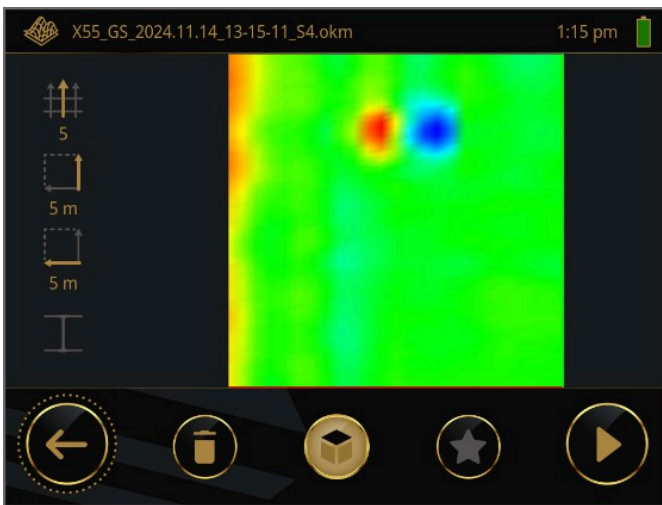


- | | |
|------|---|
| I | Seçim çerçevesi, listede gezinmeye ve tarama dosyalarını seçmeye yardımcı olur. |
| II | Küçük resim, ölçümün küçük bir önizlemesini gösterir. |
| III | Tarama dosyası ayrıntıları: Dosya adı; çalışma modu, tarih, saat ve sensör modülleri hakkında kodlanmış bilgiler içerir. İkinci satır, tarama tarihini ve saatini 4.5.4 Bölgesel ayarlar, sayfa 21 bölümünde belirlenen biçimlerde gösterir. |
| IV | Şu anda kayıtlı tarama dosyası sayısı. En fazla 100 tarama dosyası kaydedilebilir. |
| V | İlgili ölçüm için belirlenen tarama modu. |
| VI | Enhancer yapılandırması, PentaSense sisteminin seçilen yapılandırmasını gösterir. |
| VII | Favoriler: Hangi tarama dosyalarının favori olarak işaretlendiğini gösterir. |
| VIII | Sayfa göstergesi File Explorer'daki mevcut konumunuzu gösterir. |
| IX | Favoriler liste filtresi: Yalnızca favori olarak işaretlenmiş tarama dosyalarını göstermek için dokununuz. |
| X | Aktarım modu: Aktarım modunu başlatmak için dokununuz – bkz. 5.6.2 Dosya aktarma, sayfa 43 . |
| XI | Geri oku: File Explorer'dan çıkıp ana menüye dönmek için dokununuz. |

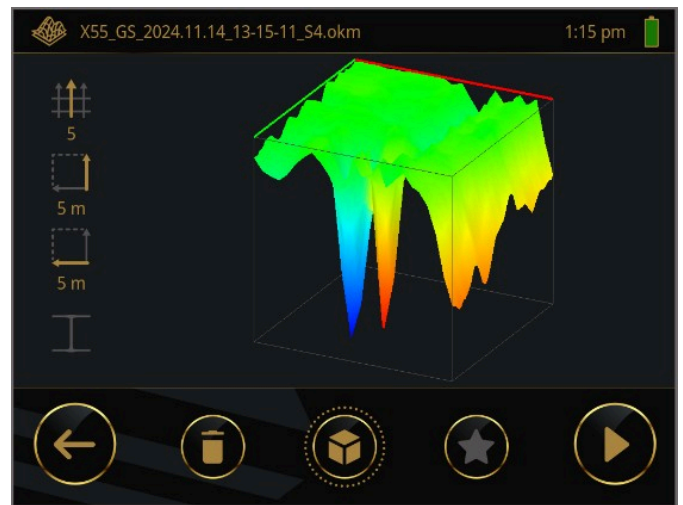
5.6.1 3D Ground Scan görüntüleme



- I** Dosya adı; çalışma modu, tarih, saat ve sensör modülleri hakkında kodlanmış bilgiler içerir.
- II** Tarama görüntüsü önce üstten görünümde gösterilir.
- III** Görünümler: Üstten görünüm  ile perspektif görünüm  arasında geçiş yapmak için düğmeye dokunun.
- IV** Favori: Tarama dosyasını favori olarak işaretlemek veya işareti kaldırmak için dokunun.
- V** Ölçüm süresince tarama ilerlemesinin tekrar oynatılması.
- VI** Tarama bilgileri, tarama modunu ve tarama hattı sayısını gösterir.
- VII** Tarama alanı boyutları, girilen alan uzunluğunu ve genişliğini gösterir. Girilen boyutları düzenlemek için simgelere dokunun.
- VIII** Enhancer yapılandırması, PentaSense sisteminin seçilen yapılandırmasını gösterir.
- IX** Tarama dosyasını silme.
- X** Geri oku: Tarama önizlemesinden çıkıp File Explorer'a dönün.



Üstten görünümde 3D Ground Scan (2D)

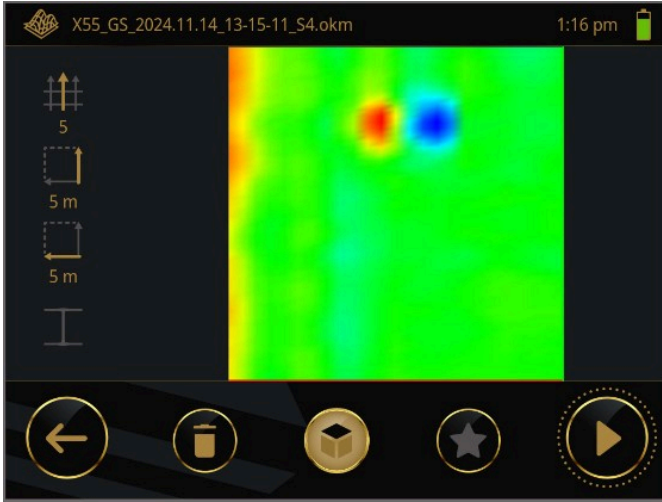


Perspektif görünümde 3D Ground Scan (3D)

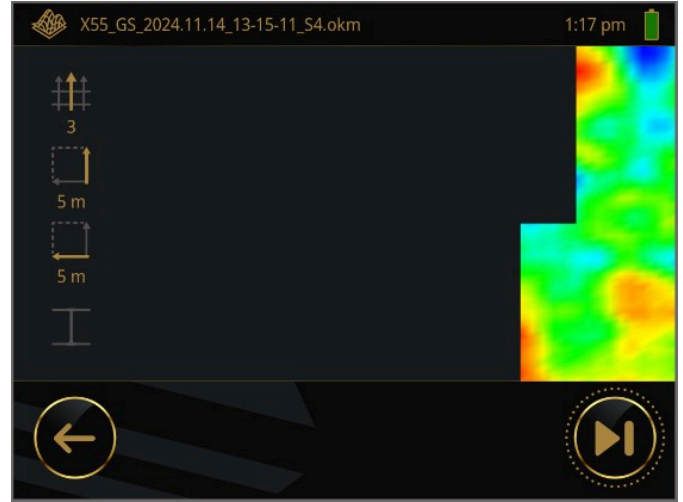
Sezgisel hareketlerle 3D Ground Scan görüntüsünü ekranda döndürebilir, taşıyabilir veya ölçeklendirebilirsiniz:

- **Döndürme:** Tarama görüntüsünü döndürmek için bir parmağınızı ekranda kaydırın.
- **Taşıma:** Ekranı iki parmakla dokununuz ve tarama görüntüsünü istediğiniz yere sürükleyin.
- **Ölçeklendirme:** Uzaklaştırmak için iki parmağınızı birbirine yaklaştırın, yakınlaştırmak için ayırın.

Ölçüm sırasında daha büyük sinyaller tarafından örtülmüş olabilecek daha küçük sinyalleri fark etmek için tarama sürecini tekrar oynatın.



Tarama tekrarını başlatmak için ► simgesine dokununuz.
İşlemi hızlandırmak için döner düğmeyi saat yönünün tersine, yavaşlatmak için saat yönünde çevirin.



Tekrarı durdurmak için ► simgesine dokununuz.
File Explorer'a dönmek için ← simgesine dokununuz.

Daha ayrıntılı bir analiz için tarama dosyalarını bir Windows dizüstü bilgisayara aktarın ve Visualizer 3D Studio'da açın – bkz. **5.6.2 Dosya aktarma, sayfa 43**.

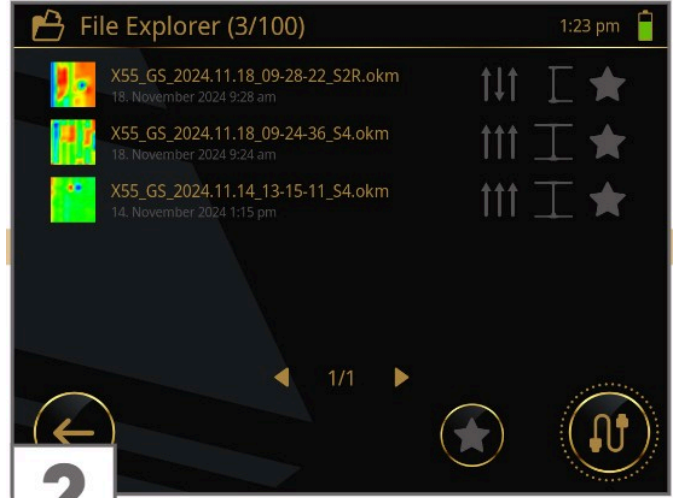
5.6.2 Dosya aktarma

Kaydedilen 3D Ground Scan dosyaları kontrol ünitesinin dahili belleğinde saklanır. En fazla 100 tarama dosyası kaydedilebilir.



1

Kontrol ünitenizde *File Explorer*'ı açın.



2

Aktarım modunu başlatmak için  simgesine dokunun.

Döner düğmenin etrafındaki animasyonlu LED dizisi aktarım modunun etkin olduğunu gösterir.



3

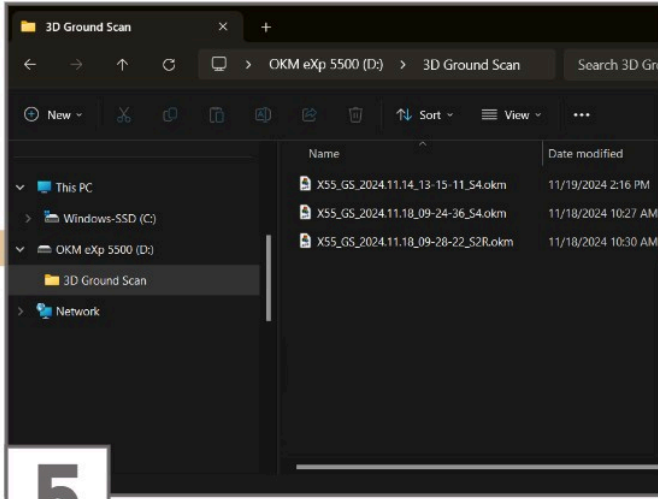
Ekrandaki talimatları izleyin.



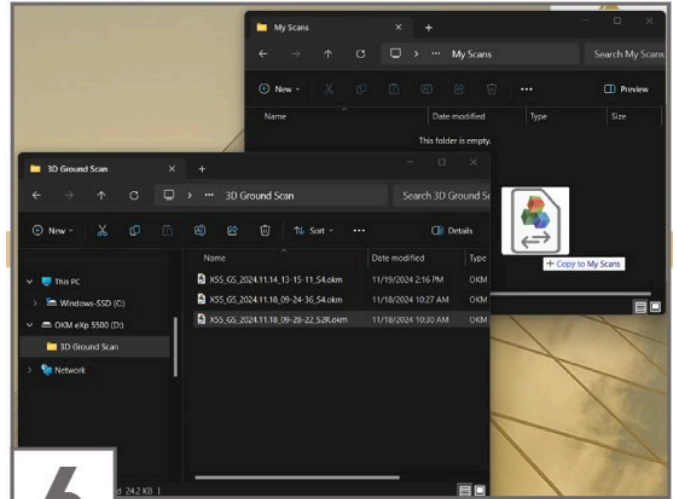
4

(1) Kontrol ünitesini USB-C kablosuyla Windows dizüstü bilgisayara bağlayın.

Dizüstü bilgisayarınızda USB-C soketi yoksa standart bir USB-C - USB-A adaptörü kullanabilirsiniz.



(2) Windows Gezgini'ni açın ve *OKM eXp 5500*'ü seçin.
3D Ground Scan dosyalarınızı dizüstü bilgisayarınızdaki Windows Gezgini'nde ilgili klasörde bulabilirsiniz.



(3) Tarama dosyalarını aktarın.

Artık tarama dosyalarını dizüstü bilgisayarınıza kopyalayabilir veya taşıyabilir ve Visualizer 3D Studio'da açabilirsiniz.

Ayrıca donanım yazılımı güncellemeleri yapmak için güncelleme dosyalarını dizüstü bilgisayardan kontrol ünitesine aktarabilirsiniz – bkz. **6.3 Donanım yazılımı güncellemeleri, sayfa 55.**



(4) Aktarım modundan çıkın.

Aktarım modundan çıkıp File Explorer'a dönmek için **X** simgesine dokununuz.

5.7 VLF Metal Detection

Toprakta siğ derinlikteki metal nesneleri tespit etmek için *VLF Metal Detection* modunu kullanın.

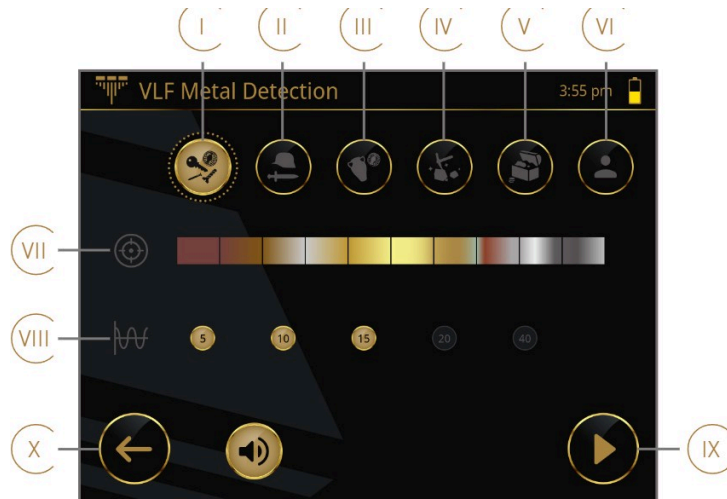


PentaCoil'i (VLF bobini) bağlayın – bkz. **3.5 PentaCoil ve teleskopik çubuk**, sayfa 13.



VLF Metal Detection çalışma modunu açın.

5.7.1 Ölçümü yapılandırma



	Tarama profili	Metal türü	Target-ID bölgeleri	Frekanslar
I	All Metal anahtarlar, madeni paralar, çiviler, vidalar, mücevherler, eserler, silahlar	demir, çelik, alüminyum, altın, pirinç, bronz, bakır, gümüş, kurşun	0-99	5 10 15 kHz
II	Militaria zırhlar, rozetler, silahlar, mühimmat, aksesuarlar, uçaklar, araçlar	demir, çelik, alüminyum, pirinç, bronz, kurşun	0-39 80-99	5 10 15 kHz
III	Relics madeni paralar, mücevherler, kaplar, eserler, seramikler, aletler, figürler	gümüş, altın, bronz, bakır	50-99	10 15 20 kHz
IV	Gold mücevherler, madeni paralar, külçeler	altın	20-89	10 20 40 kHz
V	Treasures hazine sandıkları, sikke defineleri, kaplar	demir, altın, bronz, bakır, gümüş	0-9 50-99	5 10 40 kHz
VI	Custom	Ayarlarınızı deneyiminize göre belirleyin.		
VII	Target-ID , farklı metal nesne türlerini ayırt etmek için kullanılır. Target-ID bölgelerini tercihlerinize göre gösterin veya gizleyin. Target-ID'ler 0 ile 99 arasındadır:			



Renkli skala, 10 bölgede gruplanmış 100 Target-ID'ye karşılık gelir. Target-ID hedef nesnenin şekline, özelliklerine, malzeme bileşimine ve konumuna bağlı olduğundan, aynı nesne için bile elde edilen Target-ID değişebilir. Bu nedenle bölge renkleri olası metal türleri hakkında yalnızca kabaca bir fikir verir. Zamanla deneyiminizle kendi ayırt etme becerinizi geliştirebilir ve metal tespitinizi daha verimli hale getirebilirsiniz.

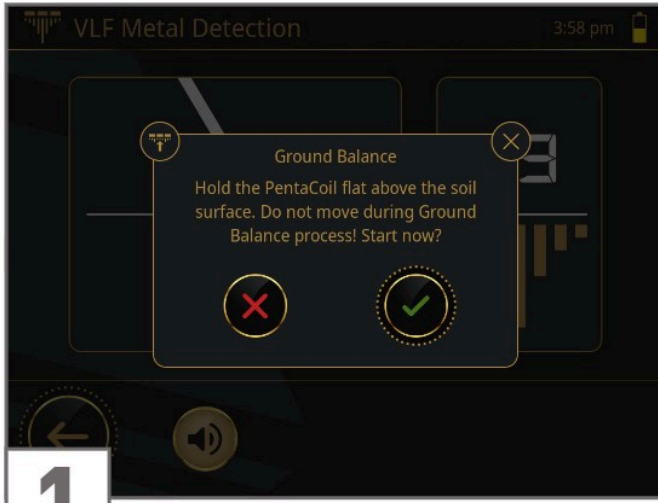
VIII Frekans: En fazla 3 frekans seçerek tek frekanslı ve çok frekanslı çalışma arasında seçim yapın. Düşük frekanslar büyük hedeflerde genellikle daha derine ulaşır. Yüksek frekanslar küçük hedeflere genellikle daha duyarlıdır. Belirli bir yerde aşırı zemin gürültüsü oluşursa, bunu gidermek için tek bir frekansa geçebilirsiniz.

IX Devam: Zemin dengelemeye geçmek için dokununuz – bkz. **5.7.2 Zemin dengeleme yapma, sayfa 47.**

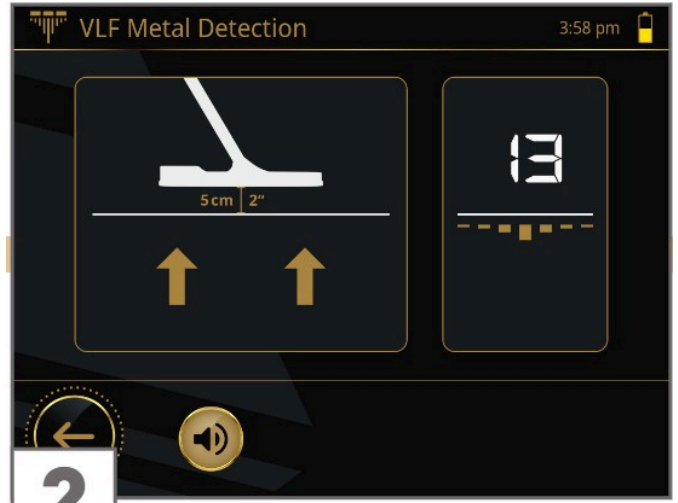
X Geri oku: *VLF Metal Detection*'dan çıkıp ana menüye dönmek için dokununuz.

5.7.2 Zemin dengeleme yapma

Zemin dengeleme, zemin mineralizasyonunun neden olduğu parazit sinyallerini ("gürültü") azaltır ve hedef nesnelerin daha net tespit edilmesini sağlar. VLF zemin dengelemede dedektör, çeşitli kriterlere göre en "sessiz" sinyal kanalını seçer.



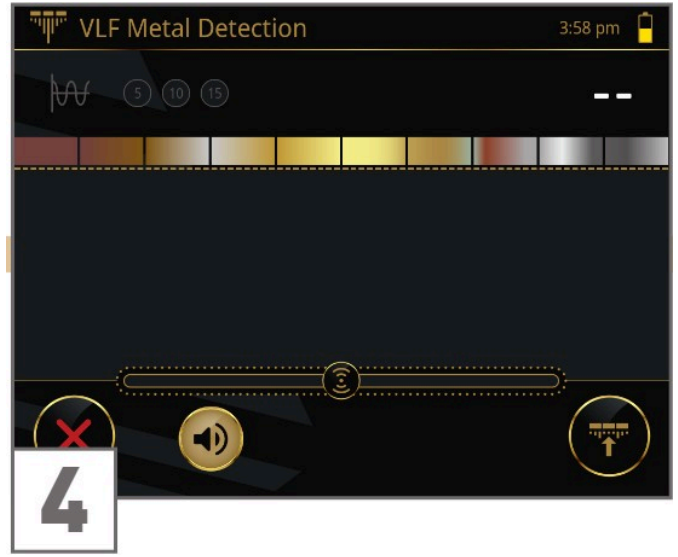
Bobini nötr zemine yerleştirin (yer altında nesne yok). Bobini zemin yüzeyinin yaklaşık 5 cm | 2" üzerinde hareket ettirmeden tutun. Hazır olduğunuzda zemin dengelemeyi  ile başlatın.



İlerleme solda birbirine yaklaşan iki okla gösterilir. Bu işlem 10 saniyeye kadar sürebilir.



İşlem tamamlandığında her iki ok hedef konumdadır ve en "sessiz" zemin değeri sağda gösterilir. Bu değer mevcut ölçüm için kaydedilir.



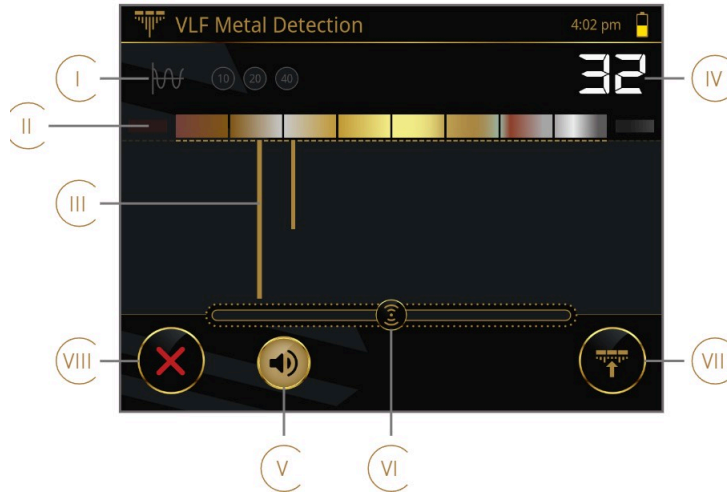
Zemin dengeleme başarılıysa bir onay sinyali duyarsınız (ses açıksa 2 kez yüksek bip) ve tarama ekranı hemen görüntülenir.

Zemin dengeleme başarısız olursa bir hata sinyali duyarsınız (ses açıksa 2 kez alçak bip) ve bir hata mesajı görürsünüz. Bobini başka bir konuma yerleştirin ve işlemi tekrarlayın.



Zemin koşullarındaki değişiklikler nedeniyle tespit edilen sinyaller kararsız hale gelirse, ölçüm sırasında yeni bir zemin dengeleme önerilebilir veya gerekebilir.

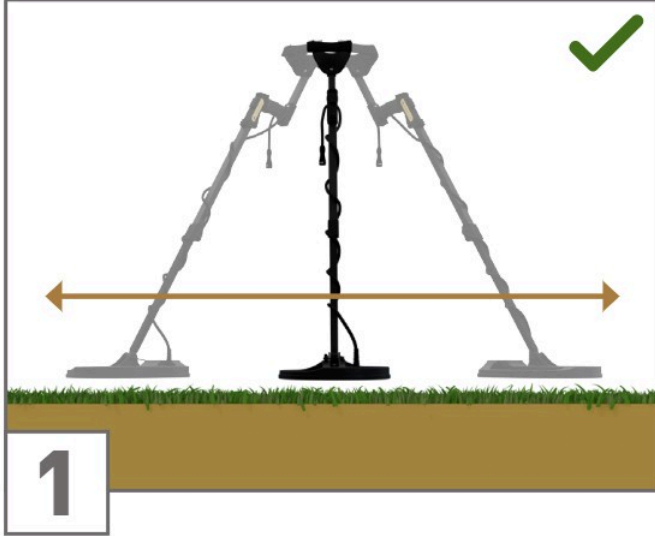
5.7.3 Ölçüm ekranı



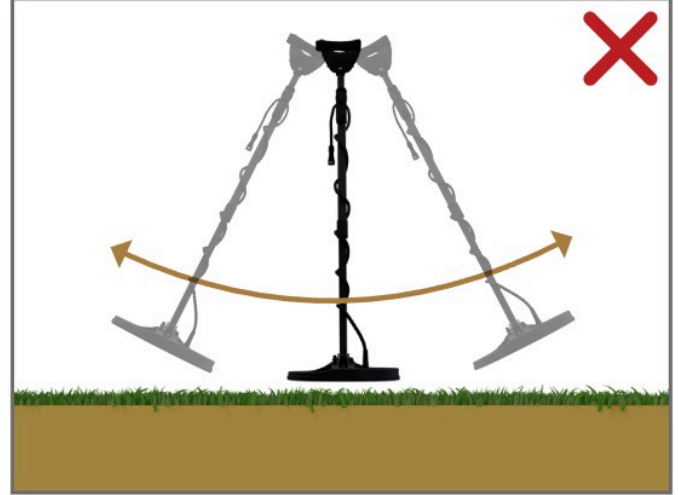
- | | |
|-------------|--|
| I | Yapılandırma sırasında seçilen frekanslar – bkz. 5.7.1 Ölçümü yapılandırma, sayfa 45. |
| II | Önceden seçilen Target-ID bölgeleri. Target-ID bölgelerini göstermek veya gizlemek için tarama sırasında bile renkli kutulara dokunun. Target-ID bölgelerini gizleyerek istenmeyen nesneleri filtreleyebilirsiniz. |
| III | Sinyal, tespit edilen hedef nesnenin maksimum genliğini çubuk grafik olarak gösterir. |
| IV | Target-ID, maksimum genliğin 0 ile 99 arasındaki Target-ID bölgelerindeki konumunu gösterir. |
| V | Ses: Sesli geri bildirimi açmak/kapatmak için dokunun. |
| VI | Hassasiyet: Tespit hassasiyetini azaltmak/artırmak için kaydırıcıyı hareket ettirin. |
| VII | Zemin dengeleme: Bobini nötr zemin üzerinde tutun ve zemin dengeleme yapmak için simgeye dokunun – bkz. 5.7.2 Zemin dengeleme yapma, sayfa 47. |
| VIII | İptal: <i>VLF Metal Detection</i> 'dan çıkıp ana menüye dönmek için dokunun. |

5.7.4 Ölçümü yapma

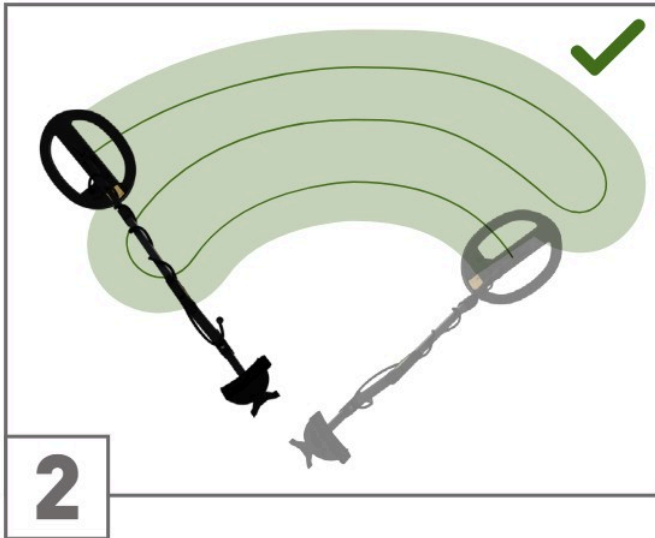
PentaCoil'li eXp 5500 bir hareket dedektörüdür, yani bir hedefi tespit etmek için VLF bobininin zemin üzerinde hareket ettirilmesi gerekir. Bobin bir hedefin üzerinde hareketsiz tutulursa hedef tespit edilmez. Bir taraftan diğerine yapılan tarama hareketine "sallama" denir. Bobin düzensiz sallanırsa nesneleri kolayca kaçırabilir veya yanlış sinyaller oluşturabilirsiniz.



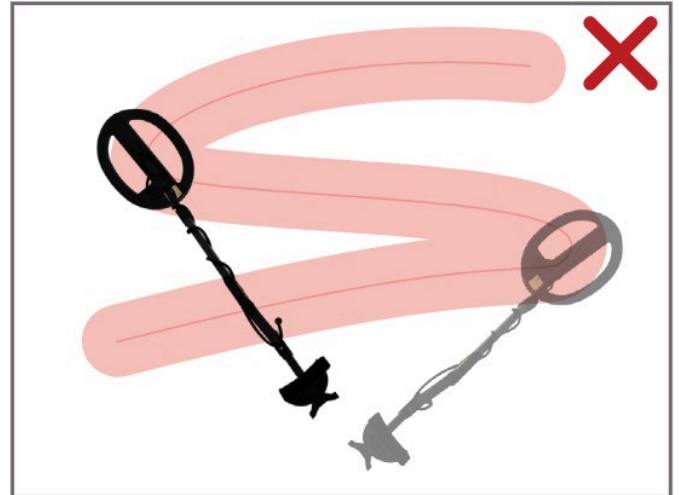
Bobini zemine yakın ve paralel olarak bir taraftan diğerine sallayın (zemin yüzeyinin yaklaşık 5 cm | 2" üzerinde).



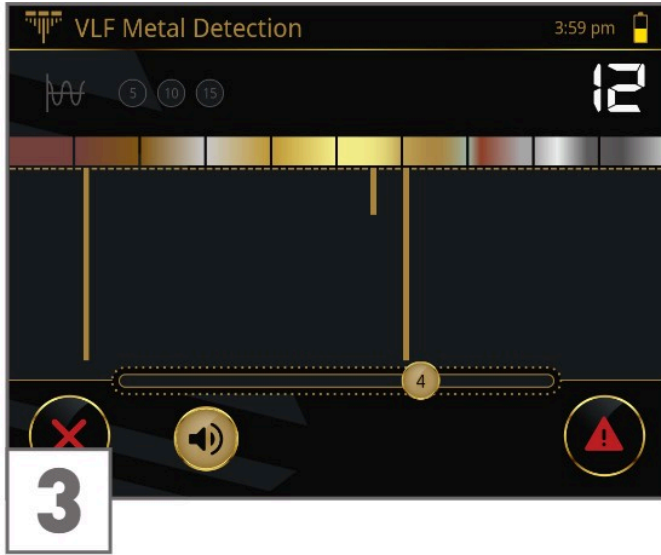
Bobini zemin üzerinde sürtmeyin. Özellikle yanlarda zeminden fazla uzaklaşmaktan kaçının.



Bobini bir taraftan diğerine düzgün bir şekilde, yaklaşık yürüme hızında sallayın.



Olası hedefleri atlamadan tarama alanını taramak için taranan alanların her sallamada örtüşmesine dikkat edin.

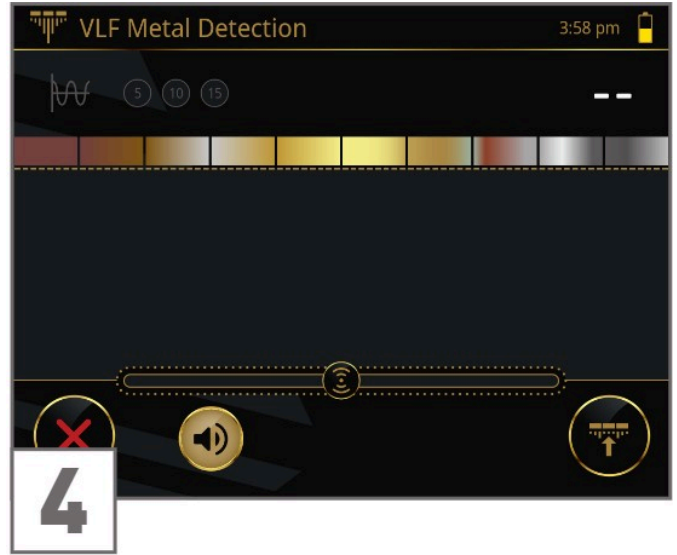


Sinyaller kararsız hale gelirse bu, yanıp sönen  simgesiyle gösterilir.

Zemin dengeleme yapılmazsa her 10 s'de bir uyarı sesi duyarsınız (ses açıksa 2 kez bip).

Bobini nötr zemin üzerinde tutun. Zemin dengeleme yapmak için  /  simgesine dokunun – bkz. 5.7.2

Zemin dengeleme yapma, sayfa 47.



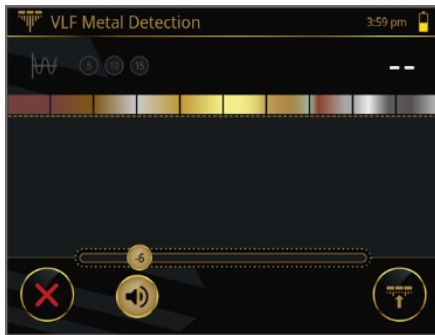
Zemin dengeleme sırasında dedektör en “sessiz” sinyal kanalını yeniden seçer ve tarama ekranına döner. Hassasiyet sıfıra ayarlanır.

5.7.5 Ölçümü yorumlama

Bobin olası bir hedef nesne tespit ettiğinde anında geri bildirim alırsınız:

- sesli geri bildirim (ses açıksa),
- maksimum genliğin çubuk grafik olarak görsel gösterimi,
- maksimum genliğin konumunun iki basamaklı Target-ID olarak gösterilmesi.

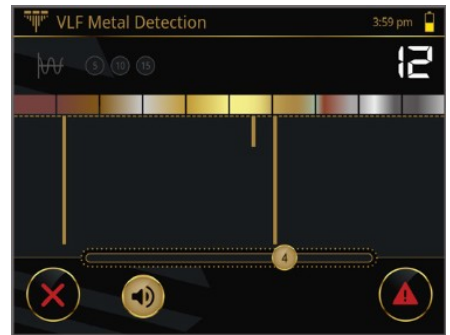
Tarama ekranı, maksimum genliğe sahip sinyali ve ilgili Target-ID'yi gösterir:



Tüm Target-ID bölgeleri etkin. Sinyal tespit edilmedi.

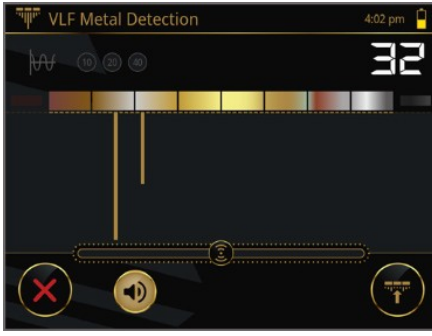


Etkin Target-ID bölgelerinden birinde güçlü sinyal tespit edildi. Gösterilen Target-ID 58'dir.



Sinyaller kararsız hale geliyor. Zemin dengeleme yapın – bkz. 5.7.2 **Zemin dengeleme yapma, sayfa 47.**

Target-ID bölgelerini tek tek gösterebilir veya gizleyebilirsiniz. Target-ID bölgelerini gizleyerek istenmeyen nesneleri filtreleyebilirsiniz. Gizlenen bölgelerdeki sinyaller için geri bildirim sesi verilmez. Ancak çubuk ve Target-ID, olası hiçbir hedef nesneyi kaçırmamanız için gösterilmeye devam eder (gri renkte).



Odaklanılan Target-ID bölgesinde güçlü sinyal tespit edildi: Çubuk grafik ve ilgili Target-ID vurgulanır.



Gizlenen bir Target-ID bölgesinde güçlü sinyal tespit edildi: Çubuk grafik ve ilgili Target-ID gri gösterilir. Sesli geri bildirim kapalıdır.



Yalnızca seçilen Target-ID bölgeleri etkin. Sinyal tespit edilmedi.

BÖLÜM 6

Bakım



UYARI

ELEKTRİK TEHLİKESİ!

Suyu elektronik bileşenlerden ve kablolardan uzak tutun.

6.1 Kontrol ünitesini ve problemleri kontrol etme ve temizleme

Dedektörünüzün her zaman en iyi performansı göstermesi için düzenli olarak temizleyin ve hasar olup olmadığını kontrol edin.

- Kontrol ünitesini ve problemleri güçlü manyetik alanlardan uzak tutun.
- Su, toz ve kir girmesini önleyin. Kontrol ünitesini plastik bir torbayla örterseniz, içeride aşırı ısınma ve yoğunlaşmayı önlemek için “nefes alabilmesine” dikkat edin.
- Prob soketlerinin/fişlerinin ve şarj soketinin tıkalı olup olmadığını kontrol edin. Kiri ve parçacıkları temizleyin.
- Boştaki fişleri/soketleri nem ve kire karşı korumak için koruyucu kapakları kullanın.
- Kontrol ünitesini ve problemleri her kullanımdan sonra yumuşak, nemli ve tüy bırakmayan bir bezle temizleyin. Deterjan veya cila kullanmayın.
- Pili düzenli olarak şarj edin, bkz. **4.1.2 Pili şarj etme, sayfa 15.**

6.2 Dahili pili değiştirme



1

Alt tarafı görmek için kontrol ünitesini ters çevirin. 6 adet Torx T10 vidayı  sökerek pil bölmesi kapağını açın.

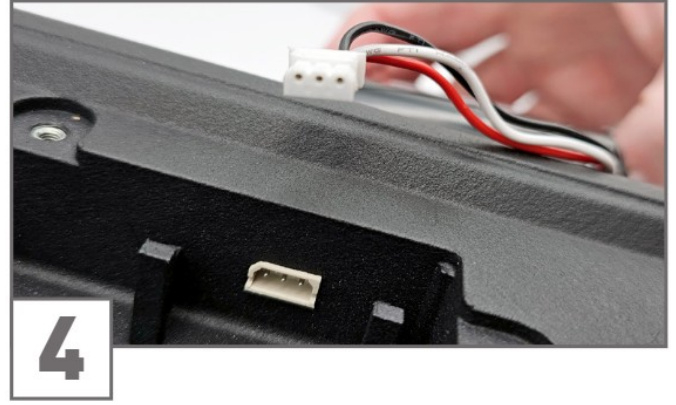


2

Pili dikkatlice çıkarın.



3 Fişi dikkatlice çıkarın. Kablodan değil, fişten çekin.



4 Değiştirdikten sonra yeni pilin fişini doğru şekilde bağlayın.

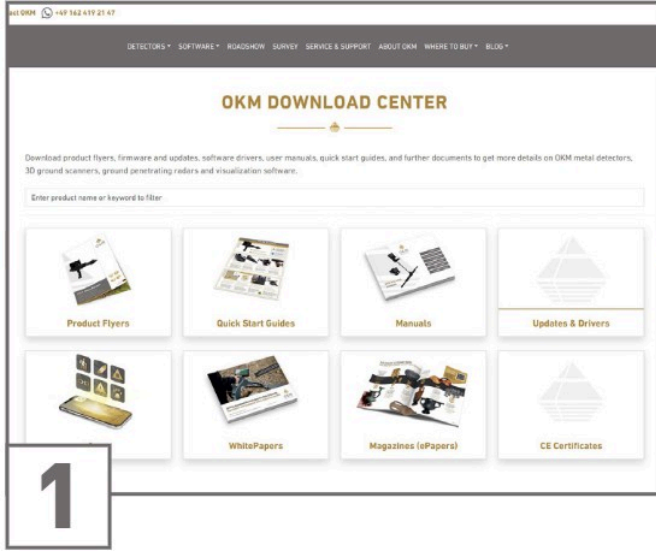


5 Pili dikkatlice bölmeye geri yerleştirin. Kabloyu bükmeyin veya sıkıştırmayın.



6 Pil bölmesini kapatın. Kapağı 6 adet Torx T10 vidayla  sabitleyin.

6.3 Donanım yazılımı güncellemeleri

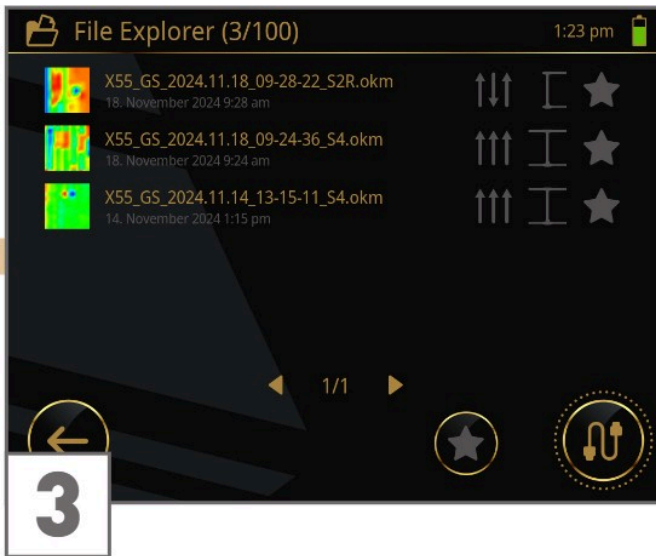


Dedektörünüz için güncelleme olup olmadığını www.okm-turkiye.com/tr/updates adresindeki OKM indirme merkezinden kontrol edin ve en son eXp 5500 Pro güncelleme dosyasını Windows dizüstü bilgisayarınıza indirin.

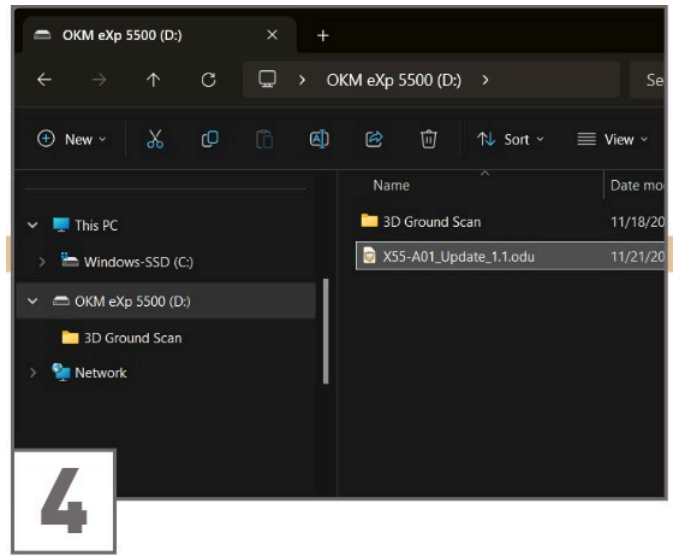
Güncelleme dosyaları genellikle .odu uzantılıdır. En güncel güncelleme, dosya adında en yüksek sürüm numarasına sahip olmalıdır.



Kontrol ünitenizde *File Explorer*'ı açın.

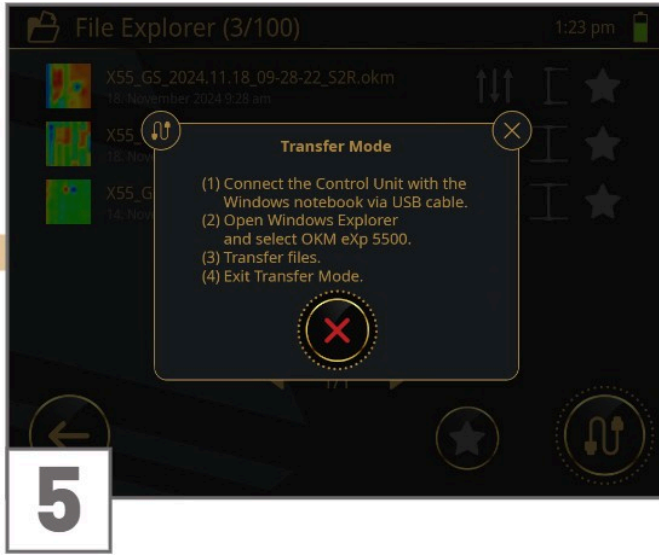


Aktarım modunu başlatmak için  simgesine dokunun. Animasyonlu bir LED halkası dizisi aktarım modunun etkin olduğunu gösterir.



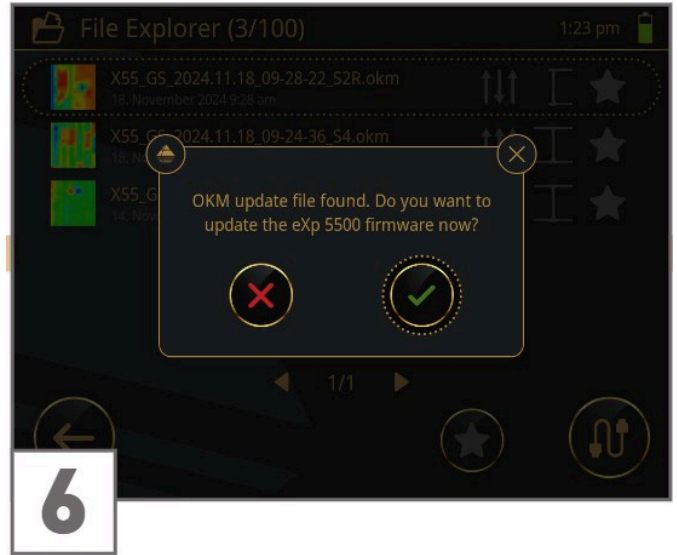
Dizüstü bilgisayarınızda Windows Gezgini'ni açın. Güncelleme dosyasını Windows dizüstü bilgisayarınızdan OKM eXp 5500 kök dizinine kopyalayın.

Bir hata durumunda Windows dizüstü bilgisayarınızda yeniden kopyalanabilecek bir yedek kopya kalması için dosyayı taşımak yerine kopyalamanızı öneririz.



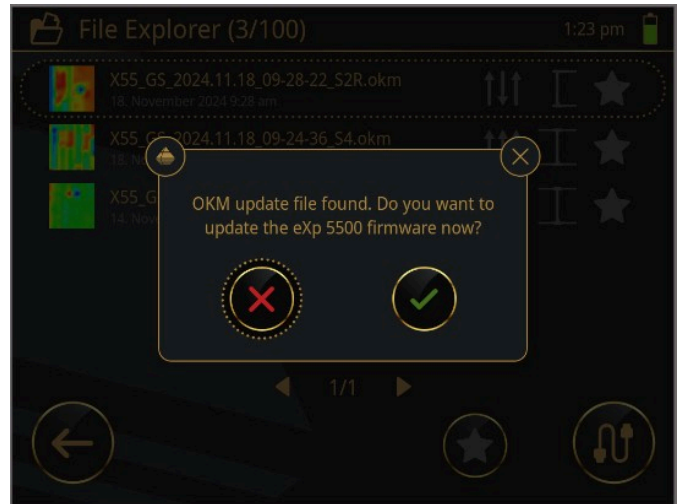
Aktarım modundan çıkıp File Explorer'a dönmek için **✗** simgesine dokununuz.

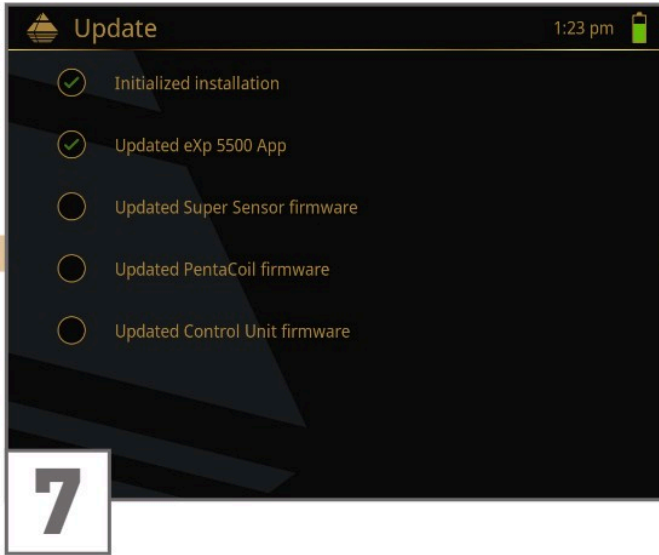
Aktarım modundan her çıkışta kontrol ünitesi dahili bellekte yeni dosyaları arar. Bir güncelleme dosyası algılanırsa aşağıdaki mesajı görürsünüz (Adım 6).



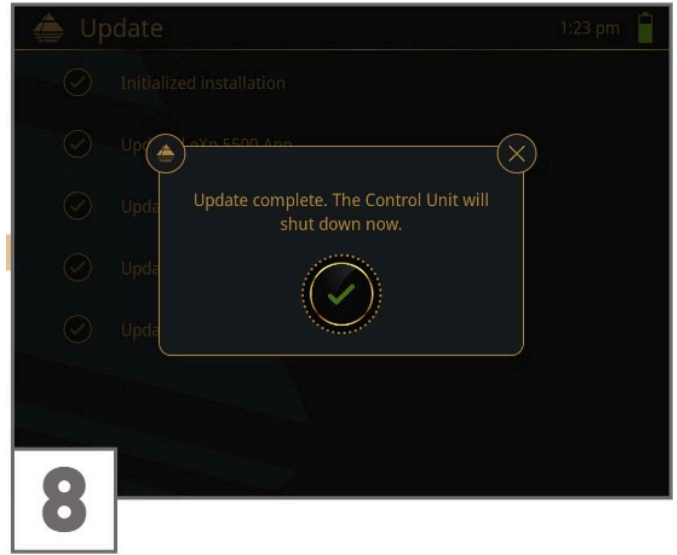
Güncellemeyi hemen uygulamak için **✓** ile onaylayın ...
... VEYA güncellemeyi iptal edip File Explorer'a dönmek için **✗** simgesine dokununuz.

Bir güncelleme iptal edildikten sonra OKM eXp 5500 bunu tekrar sormaz. Bir güncelleme başlatmak için 2. adıma dönün ve işlemi tekrarlayın.



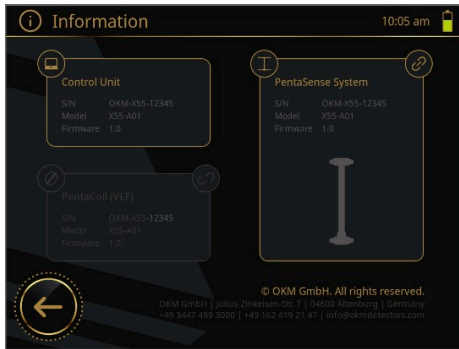


Ekrandaki talimatları izleyin ve güncelleme tamamlanana kadar bekleyin.



Kontrol ünitesini kapatmak için ✓ ile onaylayın. Yeniden başlattıktan sonra dedektörü her zamanki gibi kullanabilirsiniz.

6.4 Dedektörü kaydetme/doğrulama



Dedektörünüzü kaydetmek ve/veya orijinallliğini doğrulamak için üretici OKM GmbH'nin cihazınız hakkında bilgiye ihtiyacı vardır. Bu bilgileri *Ayarlar > Bilgi* altında bulabilirsiniz:

- seri numarası
- model
- donanım yazılımı
- OKM iletişim bilgileri

Kayıt ve doğrulama hakkında daha fazla bilgi: www.okm-turkiye.com/tr/service

6.5 OKM tarafından bakım ve onarım

Cihazı kendiniz onarmaya çalışmayın. Teknik sorunlarda önce şu bölümü okuyun: **7 Sorun giderme, sayfa 59.** Sorununuz listelenmemişse veya giderilemiyorsa yerel bayinizle (www.okm-turkiye.com/tr/dealers adresinde listelenmiştir) ve/veya yetkili distribütör OKM Türkiye ile iletişime geçin:

OKM Türkiye

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

Web: www.okm-turkiye.com/tr
E-posta: info@okm-turkiye.com
Telefon: +90 549 179 06 07

Onarımlar her zaman yetkili personel, örn. bayiniz ve/veya OKM Türkiye tarafından yapılmalıdır. Bu, önceden anlaşma gerektirir.

Cihaz arızalıysa ve garanti kapsamındaysa bkz. Bölüm **10 Beyanlar ve garanti, sayfa 68**. Cihaz arızalıysa ancak garanti kapsamında değilse, aşağıdakileri içeren OKM Device Check hizmetinden yararlanabilirsiniz:

1. Önceden anlaşarak ve taşıma talimatlarına uyarak (bkz. Bölüm **1 Taşıma ve depolama, sayfa 4**) cihazı yerel bayinize veya OKM'ye gönderin.
2. Yetkili OKM personeli cihazın işlevselliğini kontrol eder.
3. Bir arıza tespit edilirse onarım için bir fiyat teklifi alırsınız.
4. Onarımı sipariş edersiniz veya teklifi reddedersiniz.
5. Cihazınızı geri alırsınız. Gönderim ve sigorta masrafları müşteriye aittir.

BÖLÜM 7

Sorun giderme

HATA	OLASI NEDEN	ÇÖZÜM
Kontrol ünitesi açılmıyor.	Dahili pil zayıf veya boş. Ortam sıcaklığı çok düşük veya çok yüksek.	Pili şarj edin – bkz. 4.1.2 Pili şarj etme, sayfa 15. Ortam sıcaklığı -10 °C'nin (14 °F) altında veya 60 °C'nin (140 °F) üzerindeyse cihazınız çalışmaz.
Kontrol ünitesi kapanmıyor.	Sistem aşırı yüklenmiş veya beklenmeyen bir yazılım hatası oluşmuş.	Dedektörü kapatmak için döner düğmeyi en az 10 saniye basılı tutun. Kontrol ünitesi yine de kapanmazsa: Kontrol ünitesinin alt tarafındaki pil bölmesini açın ve pil fişini çıkarın – bkz. 6.2 Dahili pili değiştirme, sayfa 53. Birkaç saniye bekleyin ve fişi tekrar takın.
Kontrol ünitesi şarj olmaya başlamıyor.	Ortam sıcaklığı çok düşük veya çok yüksek. Orijinal OKM şarj cihazı bağlı değil. Dedektörün yanı sıra OKM şarj cihazına başka bir cihaz bağlı. Kablo hasarlı olabilir.	Ortam sıcaklığı -10 °C'nin (14 °F) altında veya 60 °C'nin (140 °F) üzerindeyse cihazınız şarj olmaz. 10 ila 25 °C (50 ila 77 °F) arasında bir sıcaklık sağlayın ve şarjı başlatmadan veya cihazı açmadan önce olası yoğuşmanın buharlaşmasını bekleyin. Mutlaka orijinal OKM şarj cihazını kullanın. Şarj için yalnızca bir cihazın bağlı olduğundan emin olun. OKM şarj cihazı en fazla 65W sağlar. Bağlı bir cihaz bu güç sınırına zaten ulaşıyorsa aynı anda başka bir cihaz bağlamayın. Şarj kablosunu başka bir cihazla kontrol edin veya başka bir standart USB-C kablosu kullanın.
Süper Sensör'ü PentaSense çubuğunun prob tutucusuna takmakta zorlanıyorum.	Prob, prob tutucuda eğik duruyor.	Süper Sensör'ü ve PentaSense çubuğunu farklı bir şekilde monte edin: 1. PentaSense çubuğunu açın ve kilitleme halkasını sabitleyin. 2. Çubuğu arka ucu üzerinde önünüze dik olarak yerleştirin. 3. Prob tutucu klipslerini açın ve Süper Sensör'ü yerleştirin. Probun doğru yönde olmasına dikkat edin – bkz. 3.3 PentaSense çubuğu, sayfa 11. 4. Prob tutucu klipslerini kapatın. 5. PentaSense sistemini tekrar düz çevirin.



Çalışma modu başlamıyor ve şu ekranı görüyorum:



Prob doğru bağlanmamış.
Gerekli prob bağlı değil.

Prob bağlantısını kontrol edin.

PentaSense sistemini bağlayın – bkz. **3.2 PentaSense sistemi, sayfa 10.**

Çalışma modu başlamıyor ve şu ekranı görüyorum:



Prob doğru bağlanmamış.
Gerekli prob bağlı değil.

Prob bağlantısını kontrol edin.

PentaSense sistemini bağlayın – bkz. **3.2 PentaSense sistemi, sayfa 10.**

Çalışma modu başlamıyor ve şu ekranı görüyorum:



Prob doğru bağlanmamış.
Gerekli prob bağlı değil.

Prob bağlantısını kontrol edin.

PentaCoil'i bağlayın – bkz. **3.5 PentaCoil ve teleskopik çubuk, sayfa 13.**

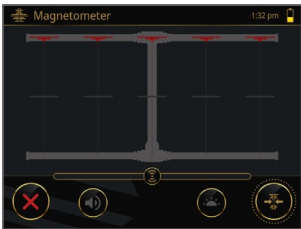
Magnetometer modunda Enhancer'lar arasında sinyal almıyorum.



Enhancer'lar doğru bağlanmamış.

Sensör çiftleri eksiksiz olmalıdır: Enhancer'ların aynı tarafta çiftler halinde (üstte ve altta) bağlandığından emin olun.

Eğriler kararsız hale geliyor veya "donuyor".



Zemin koşulları uygun değil (örn. mineralizasyon, çok miktarda atık nedeniyle kirlilik).

Probu nötr zemin üzerinde tutun (yer altında nesne yok) ve zemin dengeleme yapmak için  simgesine dokununuz. Eğriler sıfır çizgisine geri döner – bkz. **5.4.3 Ölçümü yapma, sayfa 28.**

Magnetometer modunda geri bildirim sesi duymuyorum.



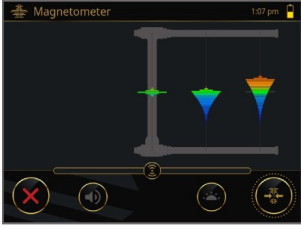
Ses kapalı.

Sesi AÇMAK için  düğmesine dokunun (tarama sırasında her zaman mümkündür).

Ses seviyesi çok düşük.

Ayarlar > *Ses* altında Magnetometer geri bildirim sesini artırın. Bireysel ses seviyesini ayarlamak için ikinci kaydırıcıyı hareket ettirin. Genel ses seviyesini ayarlamak için dördüncü kaydırıcıyı  hareket ettirin.

Magnetometer modunda LED Orbit geri bildirimi görmüyorum.



LED Orbit kapalı.

LED Orbit'i AÇMAK için  düğmesine dokunun (tarama sırasında her zaman mümkündür).

3D Ground Scan modunda geri bildirim sesi duymuyorum.



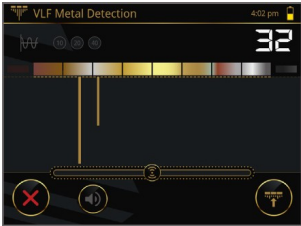
Ses kapalı.

Sesi AÇMAK için  düğmesine dokunun. Bu seçenek yalnızca 3D Ground Scan yapılandırma ekranında kullanılabilir.

Ses seviyesi çok düşük.

Ayarlar > *Ses* altında 3D Ground Scan impuls sesini artırın. Bireysel ses seviyesini ayarlamak için birinci kaydırıcıyı  hareket ettirin. Genel ses seviyesini ayarlamak için dördüncü kaydırıcıyı  hareket ettirin.

VLF Metal Detection modunda geri bildirim sesi duymuyorum.



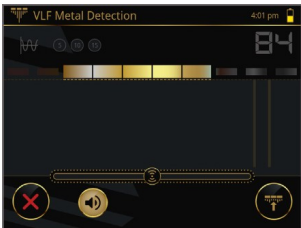
Ses kapalı.

Sesi AÇMAK için  düğmesine dokunun (tarama sırasında her zaman mümkündür).

Ses seviyesi çok düşük.

Ayarlar > *Ses* altında VLF Metal Detection geri bildirim sesini artırın. Bireysel ses seviyesini ayarlamak için üçüncü kaydırıcıyı  hareket ettirin. Genel ses seviyesini ayarlamak için dördüncü kaydırıcıyı  hareket ettirin.

VLF Metal Detection modunda ses açık olmasına rağmen geri bildirim sesi duymuyorum.



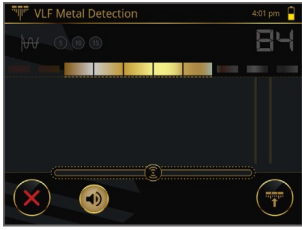
Hedef nesne, sesi kapatılmış Target-ID bölgelerinde bir sinyal oluşturuyor.

İlgili Target-ID bölgesine/bölgelerine dokunarak yeniden etkinleştirin ve/veya etkin Target-ID bölgelerinde sinyal alana kadar taramaya devam edin. Ayrıntılar için bkz. **5.7.3 Ölçüm ekranı, sayfa 49.**

Ses seviyesi çok düşük.

Ayarlar > *Ses* altında VLF Metal Detection geri bildirim sesini artırın. Bireysel ses seviyesini ayarlamak için üçüncü kaydırıcıyı  hareket ettirin. Genel ses seviyesini ayarlamak için dördüncü kaydırıcıyı  hareket ettirin.

VLF Metal Detection modunda sağ üst köşedeki Target-ID'yi zorlukla görüyorum.



Hedef nesne, gri gösterilen Target-ID bölgelerinde bir sinyal oluşturuyor.

İlgili Target-ID bölgesine/bölgelerine dokunarak yeniden etkinleştirin ve/veya etkin Target-ID bölgelerinde sinyal alana kadar taramaya devam edin. Ayrıntılar için bkz. **5.7.3 Ölçüm ekranı, sayfa 49.**

VLF Metal Detection yapılandırılırken frekans seçeneklerinin etrafında kırmızı bir çerçeve ve başlat düğmesi yerine kırmızı bir uyarı simgesi  görüyorum.



Henüz frekans seçilmedi.

Ölçüme devam etmek için en az bir frekans seçin. Ayrıntılar için bkz. **5.7.1 Ölçümü yapılandırma, sayfa 45.**

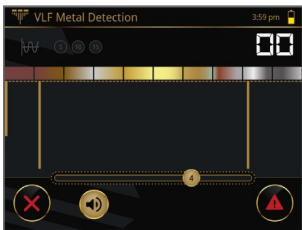
VLF Metal Detection yapılandırılırken başka frekans seçemiyorum.



En fazla 3 frekans seçilebilir.

En fazla 3 frekans seçin. Başka frekanslar seçmek için önceden seçilmiş bir frekansı devre dışı bırakın. Ayrıntılar için bkz. **5.7.1 Ölçümü yapılandırma, sayfa 45.**

VLF taraması sırasında zaman zaman yanıp sönen kırmızı bir uyarı simgesi  görüyorum ve bir uyarı sesi duyuyorum.



Zemin koşullarındaki değişiklikler nedeniyle sinyaller kararsız hale geldi (örn. mineralizasyon, çok miktarda atık nedeniyle kirlilik).

Bobini nötr zemin üzerinde tutun. Zemin dengeleme yapmak için  /  simgesine dokunun – bkz. **5.7.2 Zemin dengeleme yapma, sayfa 47.** Zemin dengeleme yapılmazsa her 10 s'de bir uyarı sesi duyarsınız (ses açıksa 2 kez bip).

VLF zemin dengeleme başarısız oldu.



PentaCoil zemin dengeleme sırasında hareket ettirildi.

Zemin koşulları uygun değil (örn. mineralizasyon, çok miktarda atık nedeniyle kirlilik).

PentaCoil'i zemin yüzeyinin yaklaşık 5 cm | 2" üzerinde tutun ve zemin dengeleme sırasında hareket ettirmeyin.

PentaCoil'i nötr zemine yerleştirin (yer altında nesne yok). Zemin yüzeyinin yaklaşık 5 cm | 2" üzerinde, hareket ettirmeden tutun ve zemin dengelemeyi  ile başlatın.

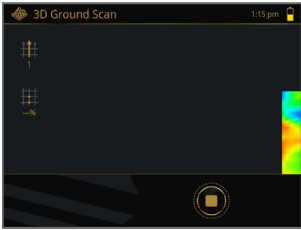
3D Ground Scan yapılandırılırken başlat düğmesi yerine kırmızı bir uyarı simgesi  görüyorum.



Enhancer'lar doğru bağlanmamış.

Sensör çiftleri eksiksiz olmalıdır: Enhancer'ların aynı tarafta çiftler halinde (üstte ve altta) bağlandığından emin olun. Ayrıntılar için bkz. [3.2.2 Enhancer yapılandırmaları, sayfa 11.](#)

3D Ground Scan sırasında başlat düğmesini  görmüyorum.



Automatic impuls modunda bir tarama hattının ortasındasınız.

Başlat düğmesi yalnızca bir tarama hattı tamamlandıktan sonra kullanılabilir. Sonraki tarama hattını başlatmak için dokununuz.

3D Ground Scan sırasında kaydet düğmesini  görmüyorum.



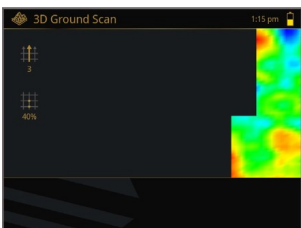
Bir tarama hattının ortasındasınız.

Kaydetme seçeneği tarama hattı sırasında kullanılamaz. Tarama hattını bitirin.

Çok az hat tarandı.

Ölçümler ancak en az iki tarama hattı tamamlandıktan sonra kaydedilebilir.

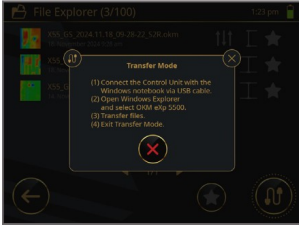
3D Ground Scan sırasında durdur düğmesini  görmüyorum.



Birinci tarama hattını zaten tamamladınız.

Durdur düğmesi  yalnızca birinci tarama hattı sırasında kullanılabilir. Birinci hattı bitirmek ve böylece alan uzunluğunu belirlemek için dokununuz.

Kontrol ünitesindeki aktarım modu takılmış görünüyor.



Windows dizüstü bilgisayarla bağlantı yok.

Kontrol ünitesi kullanıcının bir işlem yapmasını bekliyor.

Kontrol ünitesini USB-C kablosuyla Windows dizüstü bilgisayara bağlayın ve ekrandaki talimatları izleyin.

Ekrandaki talimatları izleyin. İşleme Windows dizüstü bilgisayarda devam edin. Ardından aktarım modundan çıkıp File Explorer'a dönmek için **X** simgesine dokununuz.

OKM eXp 5500 klasörüne bir güncelleme dosyası kopyaladım, ancak güncelleme başlamıyor.

Klasör yolu doğru değil.

Güncelleme dosyasını Windows dizüstü bilgisayarınızdan OKM eXp 5500 kök dizinine kopyalayın. Bir hata durumunda Windows dizüstü bilgisayarınızda yeniden kopyalanabilecek bir yedek kopya kalması için dosyayı taşımak yerine kopyalamanızı öneririz.

Güncelleme dosyası, yüklü donanım yazılımı sürümünden daha eski.

Kontrol ünitesinin, PentaSense sisteminin ve PentaCoil'in donanım yazılımı sürümünü *Ayarlar > Bilgi* altında kontrol edin. En son sürüme ait güncelleme dosyasını OKM eXp 5500 kök dizinine kopyaladığınızdan emin olun.

Tarama görüntülerim olağandışı ve/veya hatalı görünüyor.

Sensör aralığı aşıldı veya ölçüm sırasında probun yönü değiştirildi.

Probu, seçilen çalışma modunun önerilerine uygun olarak doğru yönde tutun ve hareket ettirin.

Dedektör elektrikli veya manyetik cihazlara çok yakın ya da fırtına gibi atmosferik koşullarda kullanılıyor.

Manyetik alanlara, elektrik motorlarına, hoparlörlere, telefonlara, anahtarlara ve mücevherlere en az 50 m (160 ft) mesafe bırakın. Dedektörü fırtına sırasında kullanmayın – bkz. **5.1 Kalp pilleri, sayfa 26**.

BÖLÜM 8

Bertaraf

	Cihazı veya bileşenlerini yerel yönetmeliklere uygun olarak bertaraf edin.
	KULLANILMIŞ ÜRÜNLERİ GERİ DÖNÜŞTÜRÜN! Yeniden kullanım ürünlerin ömrünü uzatır ve hammadde tasarrufuna katkıda bulunur.
	DOĞRU ŞEKİLDE GERİ DÖNÜŞTÜRÜN! Dahili pilli cihazları evsel atıklara veya belediye geri dönüşüm kutularına atmayın.
	YUTMA VE BOĞULMA TEHLİKESİ! Plastik torba oyuncak değildir! Çocuklardan uzak tutun!

BÖLÜM 9

Teknik veriler

Üretici	OKM GmbH
Tip	Define dedektörü
Model	X55-A01

Teknik veriler ortalama değerlerdir. Çalışma sırasında küçük sapmalar olabilir.

9.1 Kontrol ünitesi

Boyutlar (U x G x Y)	75 x 210 x 230 mm 3 x 8,3 x 9,1"
Ağırlık	1,7 kg 60 oz
Pil	Li-ion, değiştirilebilir, 7,27V, 10,2Ah, 74,154 Wh
Giriş	12V DC, maks. 3 A
Çıkış	6,4 – 8,4 V DC, maks. 15W
Çalışma süresi	25 °C 77 °F'de 7 h, orta parlaklık
Şarj süresi	10 – 30 °C 50 – 86 °F'de 3 h
Ekran	8,4" köşegen, 1024 x 768 piksel, LVDS IPS-LCD
İşlem birimi	Ana birim (ARM Cortex 4x-A53 @ 1,6 GHz), yardımcı birimler (1x M33 @ 96 MHz, 1x M4 @ 48 MHz, 1x M33 @ 38 MHz, 1x M7 @ 216 MHz)
Çalışma belleği (RAM)	2 GB
Veri belleği (eMMC)	8 GB
Çalışma sıcaklığı	-10 – 50 °C 14 – 122 °F
Depolama sıcaklığı	-20 – 60 °C -4 – 158 °F
Hava nemi	%5 – %75
Koruma sınıfı	IP40
Su geçirmez	Hayır
Veri aktarımı	USB-C
Geri bildirim	sesli, görsel
Ses	dahili hoparlörler Bluetooth-LowLatency (A2DP)

9.2 Süper Sensör

Boyutlar (U x G x Y)	1010 x 200 x 110 mm 39,8 x 7,9 x 4,3"
Ağırlık	0,74 kg 26,1 oz
Kablo uzunluğu	180 cm 70"
Giriş	6,4 – 8,4 V DC, 4 W
Koruma sınıfı	IP40
Alıcı	Dual/Hi-Gain, dikey, Geophysical Phase Reader, EMSR
Sensör teknolojisi	SCMI-15-D
İşlem birimi	ARM Cortex-M33 @ 38 MHz

9.3 Enhancer

Uzunluk	335 mm 13,2"
Çap	45 mm 1,8"
Ağırlık	0,1 kg 3,5 oz
Giriş	5,0 V DC, maks. 0,25 W
Koruma sınıfı	IP40
Sensör teknolojisi	SCMI-15-D

9.4 PentaCoil

Boyutlar (U x G x Y)	345 x 265 x 70 mm 13,6 x 10,4 x 2,8"
Ağırlık	0,84 kg 29,6 oz
Kablo uzunluğu	180 cm 70"
Giriş	6,4 – 8,4 V DC, maks. 2 W
Koruma sınıfı	IP40
Teknoloji	VLF
İşlem birimi	ARM Cortex-M7 @ 216 MHz

9.5 PentaSense çubuğu

Boyutlar, kapalı (U x G x Y)	920 x 70 x 150 mm 36 x 2,8 x 5,9"
Boyutlar, açık (U x G x Y)	1520 x 70 x 130 mm 59,8 x 2,8 x 5,1"
Ağırlık	2,76 kg 97,4 oz

BÖLÜM 10

Beyanlar ve garanti

Uygulanabildiği ölçüde üretici OKM, malların amacına uygun olarak ve OKM'nin talimatlarına tam olarak uyularak kullanılması koşuluyla, aşağıdaki süreler boyunca önemli işçilik ve malzeme kusurlarından arınmış olduğunu garanti eder:

- yeni cihazlar ve tanıtım cihazları için İKİ (2) YIL,
- kullanılmış cihazlar için ON İKİ (12) AY,
- dahili pil, Power Pack'ler, şarj cihazları ve seyahat adaptörleri için ALTI (6) AY;

süre, söz konusu malların müşteriye fatura tarihinde başlar.

10.1 Kabuller, beyanlar ve garantiler

BU BÖLÜMDE BELİRTİLEN GARANTİ, DİĞER TÜM (AÇIK VEYA ZİMNİ) GARANTİLERİN, HAKLARIN VEYA KOŞULLARIN YERİNE GEÇER VE MÜŞTERİ, BU SINIRLI GARANTİ DIŞINDA ÜRÜNLERİN "OLDUĞU GİBİ" SAĞLANDIĞINI KABUL EDER. ŞİRKET, SATILABİLİRLİK VE BELİRLİ BİR AMACA UYGUNLUK ZİMNİ GARANTİLERİ, İHLAL ETMEME GARANTİSİ VE İFA SÜRECİNDEN, TİCARİ İLİŞKİLERDEN VEYA TİCARİ TEAMÜLLERDEN DOĞAN GARANTİLER DAHİL ANCAK BUNLARLA SINIRLI OLMAMAK ÜZERE, HER TÜRLÜ DİĞER AÇIK VEYA ZİMNİ GARANTİYİ AÇIKÇA VE SINIRLAMA OLMAKSIZIN REDDEDER.

Müşteri, sözleşmeyi akdederek ve OKM'den hizmetleri ve/veya malları kabul ederek, sözleşmenin müşteri tarafından imzalanmasının, teslim edilmesinin ve ifasının müşterinin gerekli tüm kurumsal işlemleriyle usulüne uygun olarak onaylandığını ve sözleşmenin, şartlarına göre müşteriye karşı uygulanabilir, geçerli ve bağlayıcı bir yükümlülük oluşturduğunu beyan ve taahhüt eder.

Müşteri, teslim edilen malları teslim alır almaz kontrol etmeyi kabul eder. Müşteri kusur tespit ederse ve/veya teknik sorunlar yaşarsa, önce yerel bayiyle (www.okm-turkiye.com/tr/dealers adresinde listelenmiştir) iletişime geçmeyi kabul eder. Müşteri sorunu yerel bayiyle çözemezse yetkili distribütör OKM Türkiye'ye başvurur:

OKM Türkiye

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

Web: www.okm-turkiye.com/tr

E-posta: info@okm-turkiye.com

Telefon: +90 549 179 06 07

Kusurlar, www.okm-turkiye.com/tr/rma adresinde sunulan OKM RMA formu kullanılarak ve orijinal satın alma belgesi (örn. fatura) eklenerek derhal yazılı olarak (en geç teslim alındıktan 7 gün sonra) bildirilmelidir.

Şikâyet konusu mallar, incelenmek üzere yerel bayiye ve/veya OKM Türkiye'ye teslim edilmelidir. Müşteri, malları önceden anlaşma olmadan geri göndermemeyi kabul eder. Müşteri, malları iade etmeden önce yerel bayi ve/veya OKM Türkiye ile iletişime geçmelidir.

Yerel bayiye ve/veya OKM Türkiye'ye yapılan gönderim masrafları (ücretler, sigorta vb. dahil) bayi veya OKM tarafından karşılanmaz ve müşteriye aittir.

10.2 Tazminat

Garanti talebinde bulunulması otomatik olarak geri ödeme anlamına gelmez. Garanti süresi içinde bir işlem veya malzeme kusuru ortaya çıkar ve bildirilirse, üretici OKM kusuru giderme hakkına sahiptir ve kendi masrafla aşağıdaki garanti hizmetlerini sunar:

- arızalı cihazın veya bileşen(ler)in giderilmesi ve onarılması ya da
- arızalı bileşen(ler)in değiştirilmesi ya da
- yeni bir cihazla değiştirme.

Giderme veya değiştirme sonrasında, malların üretici OKM'den müşteriye veya atanan yerel bayiye iadesi, nakliye sigortası dahil olmak üzere OKM tarafından karşılanır.

Kusurun giderilemediği, giderme girişimlerinin makul olmadığı veya kusurun giderilmesinin tamamen başarısız olduğu durumlarda müşteri şunlardan birini seçebilir:

- satın alma fiyatında indirim talep etmek veya
- sözleşmeden dönüp satın alma fiyatının iadesini almak.

Garanti süresi içinde bildirilen ancak giderilmeyen kusurlar için garanti, kusur giderilene kadar geçerlidir.

Yeni bir cihaz teslim edilmesi durumunda yeni bir garanti süresi başlar.

Garanti kapsamında onarım yapılması durumunda mallar için orijinal garanti süresi ve başlangıç tarihi geçerlidir. Yeni bir garanti süresi yalnızca, böyle bir değişiklik yapılmışsa, değiştirilen parça için geçerlidir.

10.3 Sorumluluğun sınırlandırılması

Müşteri, aşağıdakilerin garanti kapsamı dışında olduğunu kabul eder:

- yanlış kullanımdan kaynaklanan yetersiz performans,
- aşınma ve yıpranma belirtileri,
- cihazın çalınması ve/veya kaybolması,

ayrıca şunlardan kaynaklanan kusurlar ve hasarlar:

- yanlış kullanım ve/veya yetersiz bakım,
- cihazın çarpması ve/veya düşmesi nedeniyle oluşan kusurlar,
- yetkisiz değişiklikler, onarımlar ve/veya modifikasyonlar,
- kötüye kullanım, hatalı kullanım, kasıtlı tahribat, kaza,
- olağandışı fiziksel ve/veya elektriksel zorlanma,
- neme, suya, aşırı sıcaklıklara ve/veya ateşe maruz kalma,
- yanlış taşıma, nakliye ve/veya depolama,
- herhangi bir teknik bileşenin ve/veya aksesuarın açılması.

Cihaz arızalıysa ancak garanti kapsamında değilse bkz. **6.5 OKM tarafından bakım ve onarım, sayfa 57.**

Garanti kapsamı yoksa, cihazın müşteriye iade masrafları bayi veya üretici tarafından karşılanmaz.

OKM, HİZMETLERDEN, MALLARDAN VEYA OKM'NİN SÖZLEŞME KAPSAMINDAKİ İFASINDAN KAYNAKLANIP KAYNAKLANMADIĞINA BAKILMAKSIZIN, KAYBEDİLEN KÂRLARDAN VE HER TÜRLÜ DOLAYLI, ARIZİ, SONUÇSAL, ÖZEL VEYA CEZAİ ZARARDAN SORUMLU DEĞİLDİR VE BU SORUMLULUĞU REDDEDER. HERHANGİ BİR NEDENLE FESİH DURUMUNDA OKM, GELECEKTEKİ KÂR VEYA BEKLENEN SATIŞ KAYBI YA DA SÖZLEŞMEYLE BAĞLANTILI OLARAK VEYA SÖZLEŞMENİN UZATILMIŞ İFASI BEKLENTİSİYLE YAPILAN HARCAMALAR, YATIRIMLAR, KİRALAMALAR VEYA TAAHHÜTLER NEDENİYLE MÜŞTERİYE KARŞI HERHANGİ BİR TAZMİNAT, İADE VEYA ZARAR ÖDEMEKLE YÜKÜMLÜ DEĞİLDİR. YUKARIDAKİLERE BAKILMAKSIZIN, SÖZLEŞME İHLALİ, GARANTİ, HAKSIZ FİİL (İHMAL DAHİL) VEYA BAŞKA BİR NEDENE DAYALI TÜM TALEPLER İÇİN MÜŞTERİNİN OKM'YE KARŞI MÜNHASIR HUKUKİ ÇARESİ VE OKM'NİN TEK YÜKÜMLÜLÜĞÜ, UYGUN OLMAYAN MALLARIN ONARIMI VEYA DEĞİŞTİRİLMESİ YA DA MÜŞTERİ TARAFINDAN OKM'YE ÖDENEN VE DOĞRUDAN UYGUN OLMAYAN MALLARA VEYA HİZMETLERE ATFEDİLEBİLEN TUTARLARIN İADESİYLE SINIRLIDIR. OKM, TALEBİN HAKSIZ FİİLE, SÖZLEŞME İHLALİNE, GARANTİ İHLALİNE VEYA BAŞKA BİR HUKUKİ YA DA HAKKANİYETE DAYALI GEREKÇEYE DAYANIP DAYANMADIĞINA BAKILMAKSIZIN, HİÇBİR DURUMDA GÖNDERİM GECİKMELERİNDEN, ÖZEL, ARIZİ VEYA SONUÇSAL ZARARLARDAN SORUMLU TUTULAMAZ.

10.4 Servis ve destek

Garanti süresi içinde ve sonrasında destek, ürünün OKM tarafından resmi olarak dağıtıldığı tüm ülkelerde sağlanır. Bkz. **6.5 OKM tarafından bakım ve onarım, sayfa 57** ve daha fazla bilgi için yerel bayinizle ve/veya OKM Türkiye ile iletişime geçin.

OKM DETECTORS

MERKEZ

OKM GmbH
Julius-Zinkeisen-Str. 7
04600 Altenburg
Almanya

ŞUBE

OKM Americas
Charlotte
ABD

ŞUBE

OKM Türkiye
Antalya
Türkiye

ŞUBE

OKM Emirates FZE
SAIF Zone, Sharjah
BAE

