

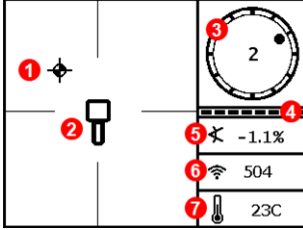
पॉवर चालू रिसीवर

1. बैटरी इंस्टॉल करें और रिसीवर चालू करने के लिए ट्रिगर क्लिक करें।
2. सुनिश्चित करें कि स्टार्टअप स्क्रीन में ग्लोब चिह्न पर क्षेत्र संख्या और ट्रंसमीटर में मेल हो रहा है।
3. लोकेट स्क्रीन पर पहुँचने के लिए ट्रिगर को क्लिक करें।



1. इन्फ्रारेड पोर्ट 2. ट्रिगर

रिसीवर लोकेट स्क्रीन

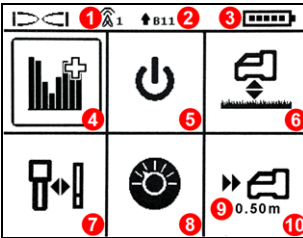


1. निर्धारण लक्ष्य बॉल (FLP या RLP)
2. रिसीवर
3. रोल सूचक
4. रोल/पिच अपडेट मीटर
5. ट्रंसमीटर पिच
6. ट्रंसमीटर सिगनल तीव्रता
7. ट्रंसमीटर तापमान

डेटा प्रदर्शित होने से पहले ट्रंसमीटर और रिसीवर की [पेयर्सिंग](#) होना आवश्यक है (पृष्ठ 3)

रिसीवर मुख्य मेनू

मुख्य मेनू खोलने के लिए क्लिक करें। मेनू विकल्पों पर क्लिक करें, चयन करने के लिए थोड़ा पकड़ें और छोड़ दें।



1. टेलीमीटरी चैनल
2. फ्रीक्वेंसी बैंड
3. बैटरी तीव्रता
4. फ्रीक्वेंसी ऑप्टिमाइज़र
5. पावर बंद करें
6. HAG
7. कैलीब्रेशन
8. सेटिंग्स
9. लक्ष्य गहराई
10. लक्ष्य स्टीयरिंग (Target Steering)

DigiTrak दूर स्थ डिस्प्ले के लिए, पृथक पुस्तिका या त्वरित प्रारंभ मार्गदर्शिका देखें।

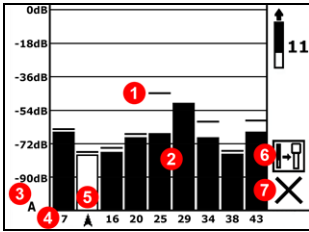
ड्रिलिंग से पहले आवश्यक चरण

1. सक्रिय व्यवधान ऑट्टिमाइज़ करें और मापें।
2. फ्रीक्वेंसी बैंड 11 का चयन करें।
3. रिसीवर को ट्रांसमीटर के साथ पेयर करें।
4. पृष्ठभूमि शोर की जाँच करें।
5. कैलिब्रेट करें।
6. अबव ग्राउंड रेंज की जाँच करें।



ऑट्टिमाइज़ करें और सक्रिय व्यवधान मापें

1. ट्रांसमीटर बंद रखकर, मुख्य मेनू से फ्रीक्वेंसी ऑट्टिमाइज़र (FO) का चयन करें। फ्रीक्वेंसी ऑट्टिमाइज़र बैंड 11 (और अन्य ऐसे बैंड जो Falcon F1 पर उपलब्ध नहीं हैं) के लिए सक्रिय व्यवधान (शोर) रीडिंग दर्शाएगा।



फ्रीक्वेंसी ऑट्टिमाइज़ेशन परिणाम

1. मैक्स शोर रीडिंग
2. शोर
3. प्रभाव में क्षीणता
4. बैंड संख्या
5. चयनकर्ता
6. पेयर
7. निकास

2. फ्रीक्वेंसी ऑट्टिमाइज़र परिणामों को प्रदर्शित करते हुए, बैकग्राउंड शोर रीडिंगों का निरीक्षण करते हुए रिसीवर के साथ पूरे लक्षित बोर पथ पर चलें और जिन बिंदुओं पर उल्लेखनीय बदलाव होता है, उन्हें चिह्नित करें। यदि बोर के साथ किसी बिंदु पर शोर स्तर उल्लेखनीय रूप से बढ़ता है, तो इस उच्च-व्यवधान बिंदु पर पुनः-ऑट्टिमाइज़ करने की सोचें।

फ्रीक्वेंसी बैंड 11 का चयन करें

3. चयनकर्ता को बैंड 11 पर ले जाने के लिए उस पर क्लिक करें, चयन करने के लिए थोड़ी देर दबाए रखें, और उसके बाद इसे ऊपर बैंड के रूप में असाइन करें।



प्रत्येक नए प्रोजेक्ट के लिए फ्रीक्वेंसी ऑट्टिमाइज़र चलाना महत्वपूर्ण होता है। फ्रीक्वेंसी ऑट्टिमाइज़र प्रत्येक कार्यस्थल पर शोर के आधार पर बैंड 11 के लिए भिन्न-भिन्न फ्रीक्वेंसीयों का चयन करता है।



आपका रिसीवर केबल सक्रिय व्यवधान का पता लगा सकता है, परीक्षण व्यवधान का नहीं। Falcon F1 बैंड 11 का उपयोग आंशिक रूप से करता है क्योंकि इस बैंड की फ्रीक्वेंसीयों में परीक्षण व्यवधानों के बावजूद अच्छा प्रदर्शन करने की प्रवृत्ति होती है।

रिसीवर को ट्रंसमीटर के साथ पेयर करें।



4. ट्रंसमीटर बैटरियाँ और उनके सिरों के कैप इस्टॉल करें: फ्रीक्वेंसी ऑप्टिमाइज़र शोर के रीडिंग में बढ़ोत्तरी यह दर्शाती है कि ट्रंसमीटर चालू है।
5. पेयर (फ़्लैशिंग) का चयन करें।
6. ट्रंसमीटर के इन्फ्रारेड पोर्ट को रिसीवर के इन्फ्रारेड पोर्ट से 5 सेमी से कम दूरी पर रखें।



1. इन्फ्रारेड पोर्ट

7. पेयरिंग पूर्ण करने के लिए चेक चिह्न ✓ का चयन करें।

पृष्ठभूमि शोर की जाँच करें

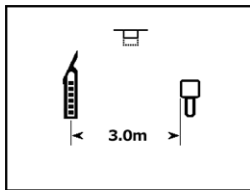
8. लोकेट स्क्रीन से बाहर निकलें। अपने सहकर्मी को ट्रंसमीटर पकड़ाएँ जो आपके बगल में बोर की मैक्स लक्षित गहराई की लगभग बराबर दूरी पर खड़ा रहे। साथ मिलकर समानांतर रूप से बोर पथ पर चलें, जिसमें रिसीवर बोर पथ के ऊपर हो। जब डेटा या सिगनल तीव्रता अस्थिर या गायब हो जाती है, तो उस क्षेत्र में पुनः ऑप्टिमाइज़ करने की सोचें (देखें चरण 1)।

कैलिब्रेट करें



प्रत्येक ऑप्टिमाइज़ेशन के बाद एक व्यवधान-मुक्त वातावरण में कैलिब्रेशन आवश्यक है।

9. ट्रंसमीटर को हाउसिंग में भूतल पर रिसीवर से 3 मी. दूर रखें।
10. मुख्य मेनू से, कैलिब्रेशन, 1PT CAL का चयन करें, और कैलिब्रेट पर क्लिक करें।

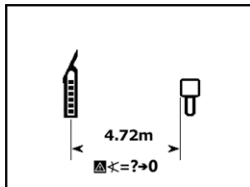


यदि फ्रीक्वेंसी बैंड कैलिब्रेट नहीं है, तो यह त्रुटि चिह्न रोल सूचक (लोकेट स्क्रीन) में प्रदर्शित होगा।

अबव ग्राउंड रेंज की जाँच करें

11. विभिन्न दूरियों पर, जो मैक्स अनुमानित बोर पथ तक हो सकती हैं, बैंड 11 के लिए गहराई रीडिंग सत्यापित करने के लिए हमेशा टेप माप द्वारा AGR की जाँच करें। दूरी रीडिंग $\pm 5\%$ के भीतर होनी चाहिए।

AGR स्क्रीन पर बाद में पहुँचने के लिए, कैलिब्रेशन, (1-बिंदु कैलिब्रेशन) का चयन करें और AGR स्क्रीन पर 15 सेकंड तक प्रतीका करें।



सेटिंग्स मेनू



गहराई इकाइयाँ, पिच इकाइयाँ, रोल ऑफ़सेट और टेलीमीटरी चैनल को सेट करने के लिए **सेटिंग्स** मेनू का उपयोग करें। रिसीवर गहराई को पिच सेटिंग्स से मेल कराने के लिए दूर स्थ डिस्प्ले सेट करें।

हाइट-अबव-ग्राउंड (HAG) मेनू



HAG भूतल से पकड़े हुए रिसीवर के तल की दूरी होती है। मुख्य मेनू पर HAG सेट कर आप रिसीवर को भूमि पर रखे बिना ही भूमिगत गहराई की सटीक माप ले सकते हैं।

मैक्स मोड



मैक्स मोड से, उच्च-व्यवधान क्षेत्रों में, जहाँ रीडिंग अस्थिर होता है, गहराई/डेटा रीडिंग प्राप्त करने में मदद मिलती है।

- मैक्स मोड रीडिंग लेते समय ड्रिल हेड स्थिर रहना चाहिए।
- मैक्स मोड में प्रवेश करने के लिए ट्रिगर को कम से कम पाँच सेकंड तक पकड़ें। जब तक मैक्स मोड टाइमर पूर्ण होने से पहले रीडिंग स्थिर नहीं हो जाते, तब तक डेटा को उपयोगी न मानें।
- हमेशा तीन मैक्स मोड रीडिंग लें; सभी संगत होने चाहिए।

इस सुविधा के उपयोग पर अतिरिक्त महत्वपूर्ण जानकारी के लिए सिस्टम संचालक की पुस्तिका देखें।

सिगनल क्षीणता

जब रिसीवर 3 मी से कम गहराई के लिए ट्रंसमीटर सिगनल क्षीण करता है तो रोल सूचक और फ्रीक्वेंसी ऑप्टिमाइज़र परिणामों में एक **A** चिह्न दिखाई दे सकता है। यह सामान्य है। यदि **A** और सिगनल तीव्रता फ्लैश कर अत्याधिक व्यवधान का संकेत दे रहे हैं, तो संचालक की पुस्तिका देखें।

हमारा DigiTrak® प्रशिक्षण वीडियो यहाँ देखें
www.youtube.com/dcikent

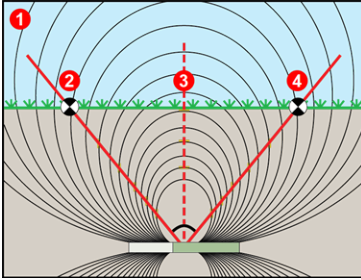


मूल निर्धारण

1. लक्ष्य बॉल को बॉक्स के केंद्र में लाकर FLP और RLP ढूँढ़ें।
2. FLP पर पूर्वानुमानित गहराई रीडिंग के लिए ट्रिगर दबाए रखें।
3. बॉक्स में लाइन को FLP और RLP के मध्य स्थल लाकर LL का पता लगाएँ (पिछले पृष्ठ पर लोकेट स्क्रीन देखें)।
4. FLP और RLP के मध्य रेखा पर LL पर ट्रिगर दबाकर गहराई देखें।
5. ट्रिगर को पाँच सेकंड से अधिक पकड़ने से मैक्स मोड सक्षम हो जाता है (पृष्ठ 4 देखें)।

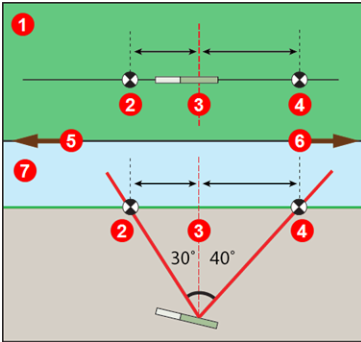
ट्रंसमीटर सिगनल फ्रील्ड ज्यामिति

समतल ट्रंसमीटर



1. पार्श्व दृश्य
2. RLP: (Rear Locate Point) रियर लोकेट प्वाइंट
3. LL: (Locate Line) लोकेट लाइन
4. FLP: (Front Locate Point) फ्रंट लोकेट प्वाइंट

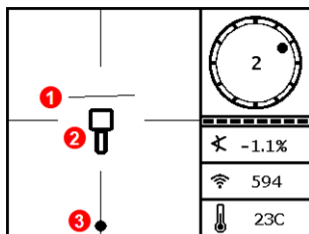
पिचड ट्रंसमीटर



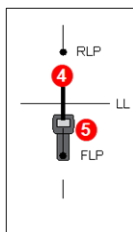
1. आकाशीय दृश्य
2. RLP (2)
3. LL (2)
4. FLP (2)
5. ड्रिल रिग
6. बोर पथ
7. पार्श्व दृश्य

ट्रंसमीटर के पिचड होते समय FLP और RLP, LL से समान दूरी पर नहीं हैं।

लोकेट स्क्रीन पर आकाशीय दृश्य



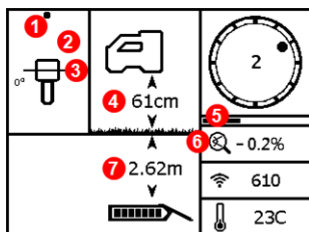
रिसीवर लोकेट स्क्रीन LL पहुँचना



रिसीवर और ट्रंसमीटर की वास्तविक स्थिति

1. LL (ट्रंसमीटर)
2. बॉक्स (रिसीवर)
3. लोकेटिंग बॉल
4. ट्रंसमीटर (भूमिगत)
5. रिसीवर

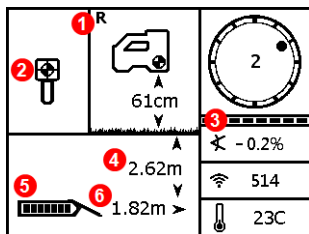
ट्रंसमीटर की गहराई और पूर्वानुमानित गहराई



गहराई स्क्रीन

LL पर ट्रिगर दबाये हुए

1. फ्रंट या रियर लोकेट प्वाइंट (FLP या RLP)
2. आकाशीय दृश्य
3. LL पर Line-in-the-Box (बॉक्स में लाइन)
4. HAG चालू है
5. मैक्स मोड टाइमर
6. मैक्स मोड चिह्न
7. ट्रंसमीटर की गहराई



पूर्वानुमानित गहराई स्क्रीन

FLP पर ट्रिगर दबाये हुए

1. संदर्भ संकेत क
2. FLP पर Ball-in-the-Box™ (बॉक्स में लक्ष्य)
3. रोल/पिच अद्यतन मीटर
4. ट्रंसमीटर पूर्वानुमानित गहराई
5. ट्रंसमीटर बैटरी तीव्रता
6. ट्रंसमीटर और FLP के बीच की क्षैतिज दूरी

विस्तृत जानकारी के लिए अपनी सिस्टम संचालक पुस्तिका देखें, यह www.DigiTrak.com पर उपलब्ध है। यदि आपका कोई प्रश्न हो, तो अपने क्षेत्रीय DCI कार्यालय 91.11.4507.0444 या यू.एस. ग्राहक सेवा 1.425.251.0559 पर संपर्क करें।