

**DigiTRAK**  
**FALCON F1**

**Sistema de orientação de perfuração  
direcional**

**Manual do Operador**

403-2520-08-A, Brazilian Portuguese, printed on 9/6/2017

© 2017 Digital Control Incorporated. Todos os direitos reservados.

### **Marcas registradas**

O logo DCI® e DigiTrak® são marcas registradas nos Estados Unidos.

### **Patentes**

São aplicadas patentes nos EUA e exterior ao produto coberto por este manual. Para detalhes, visite [www.DigiTrak.com/patents](http://www.DigiTrak.com/patents).

### **Garantia Limitada**

Todos os produtos fabricados e vendidos pela Digital Control Incorporated (DCI) estão sujeitos às cláusulas da Garantia Limitada. Uma cópia da Garantia Limitada está incluída no fim deste manual, a qual também pode ser obtida do site [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com).

### **Aviso importante**

Todas as instruções, informações técnicas e recomendações relacionadas com os produtos da DCI estão baseadas em informações supostamente confiáveis. A DCI não garante ou justifica a precisão ou completude de tais informações. Antes de utilizar qualquer produto da DCI, o usuário deverá determinar a adequabilidade do produto à aplicação pretendida. Todas as informações aqui contidas se referem aos produtos da DCI na forma em que são entregues pelo fabricante, para utilização em perfuração direcional horizontal no curso normal e não se aplicam a nenhuma personalização do usuário, produtos de terceiros ou qualquer utilização do produto DCI fora do curso normal. Nenhuma informação aqui contida representará garantia da DCI nem pretende modificar nenhuma cláusula da Garantia Limitada da DCI, que se aplica a todos os seus produtos. A DCI pode atualizar ou corrigir as informações deste manual de tempos em tempos. Pode-se encontrar a versão mais recente do mesmo no website da DCI, [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com). Em **Service & Support** (Serviço e Suporte), clique em **Documentation** (Documentação) e selecione a partir do menu suspenso **Manuals** (Manuais).

### **Termo de compatibilidade**

Este equipamento está em conformidade com a Parte 15 das Regras da FCC e com as normas RSS da indústria canadense para dispositivos isentos de licença e com Licença classe 2000 da Austrália para dispositivos de baixo potencial de interferência [LIPD (low interference potential devices)]. Sua operação está sujeita às duas condições a seguir: (1) este equipamento não deve causar interferências prejudiciais e (2) deve aceitar qualquer interferência recebida, incluindo aquelas que possam causar operações indesejadas. A DCI é responsável pela conformidade com a FCC nos Estados Unidos da América: Digital Control Incorporated, 19625 62nd Ave S, Suite B103, Kent WA 98032, EUA; tel. 425-251-0559 ou 800-288-3610 (EUA e Canadá somente).

Alterações ou modificações nos equipamentos DCI que não tenham sido expressamente aprovadas e executadas pela DCI acarretarão perda da Garantia Limitada do usuário e da autorização da FCC para operação do equipamento.

### **Requisitos CE**



Os localizadores DigiTrak são classificados como equipamentos de rádio Classe 2 pela diretiva R&TTE e podem não ser de operação legal em alguns países ou podem requerer licença de usuário para operá-los. A lista de restrições e as declarações de conformidade requeridas estão disponíveis no website da DCI, [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com). Em **Service & Support** (Serviço e Suporte), clique em **Documentation** (Documentação) e selecione a partir do menu suspenso **CE Documents** (Documentos de CE).

# Fale conosco

---

**United States**  
*DCI Headquarters*

19625 62nd Ave S, Suite B103  
Kent, Washington 98032, USA  
1.425.251.0559 / 1.800.288.3610  
1.425.251.0702 fax  
[dci@digital-control.com](mailto:dci@digital-control.com)

---

**Australia**

2/9 Frinton Street  
Southport QLD 4215  
61.7.5531.4283  
61.7.5531.2617 fax  
[dci.australia@digital-control.com](mailto:dci.australia@digital-control.com)

---

**China**

368 Xingle Road  
Huacao Town  
Minhang District  
Shanghai 201107, P.R.C.  
86.21.6432.5186  
86.21.6432.5187 传真)  
[dci.china@digital-control.com](mailto:dci.china@digital-control.com)

---

**Europe**

Brueckenstraße 2  
97828 Marktheidenfeld  
Deutschland  
49.9391.810.6100  
49.9391.810.6109 Fax  
[dci.europe@digital-control.com](mailto:dci.europe@digital-control.com)

---

**India**

DTJ 203, DLF Tower B  
Jasola District Center  
New Delhi 110025  
91.11.4507.0444  
91.11.4507.0440 fax  
[dci.india@digital-control.com](mailto:dci.india@digital-control.com)

---

**Russia**

Молодогвардейская ул., д.4  
стр. 1, офис 5  
Москва, Российская Федерация 121467  
7.499.281.8177  
7.499.281.8166 факс  
[dci.russia@digital-control.com](mailto:dci.russia@digital-control.com)

## Prezado Cliente,

---

Agradecemos por ter escolhido um sistema de orientação DigiTrak. Temos muito orgulho dos equipamentos que projetamos e fabricamos em Washington desde 1990. Acreditamos no fornecimento de produtos exclusivos, de alta qualidade e em complementá-los com assistência ao consumidor e capacitação excepcionais.

É importante que leia este manual por inteiro, especialmente a seção sobre segurança. Registre o seu equipamento on-line em [access.DigiTrak.com](http://access.DigiTrak.com). Alternativamente, preencha o cartão de registro do produto fornecido com este equipamento e envie-o por fax para 253-395-2800 (EUA) ou por correio para seu escritório regional DCI.

O registro do produto o habilita a suporte telefônico gratuito, nos EUA e Canadá, notificação de atualizações do produto e nos ajuda a fornecer-lhe informações sobre atualizações futuras dos produtos.

Nosso Departamento de Serviço de Assistência ao Cliente está disponível 24 horas por dia, sete dias por semana, nos EUA, caso tenha quaisquer problemas ou questões. Informações para contato internacional estão disponíveis neste documento e no nosso website.

Conforme o setor de perfuração direcional horizontal cresce, nos mantemos informados sobre o futuro para que possamos desenvolver equipamentos que não só facilitarão seu trabalho, como o tornarão mais rápido e seguro. Visite-nos on-line a qualquer tempo para ver do que somos capazes.

Acolhemos suas dúvidas, comentários e ideias.

Digital Control Incorporated  
Kent, Washington  
2017

**Veja os nossos vídeos de treinamento DigiTrak em [www.youtube.com/dcikent](http://www.youtube.com/dcikent)**

Para o nome de componentes do sistema e informações sobre o modelo, consulte o [Anexo A](#) na página 63.

# Índice

<b>Instruções de segurança importantes</b> .....	<b>1</b>
Geral .....	1
Teste de pré-perfuração .....	2
Interferência .....	2
Interferência potencial recebida .....	2
Interferência potencial gerada .....	3
Armazenamento do pacote de baterias .....	3
Manutenção do Equipamento .....	3
Instruções gerais de cuidados com o transmissor .....	4
<b>Como iniciar</b> .....	<b>5</b>
Introdução .....	5
Utilização deste manual .....	6
Ligar .....	6
Localizador .....	7
Transmissor .....	7
Visor remoto (FCD) .....	7
Resumo da configuração .....	7
Selecionar Otimização de frequência .....	7
Parear com o transmissor .....	8
Verificar interferência .....	8
Calibrar .....	8
Verificar Alcance acima do solo (AGR) .....	9
<b>Localizador</b> .....	<b>10</b>
Visão Geral .....	10
Interruptor de gatilho .....	10
Sinais sonoros .....	11
Tela inicial .....	11
Ajuste de contraste da tela .....	12
Seu Visor remoto .....	12
<b>Menus do localizador</b> .....	<b>13</b>
Otimização de frequência .....	13
Acabei de parear, e agora? .....	17
Desligar .....	17
Altura sobre o solo (HAG) .....	17
Ligar a HAG .....	18
Desligar HAG .....	18
Definir valor HAG .....	19
Calibração e AGR .....	19
Calibração com um ponto .....	20
Alcance acima do solo (AGR) .....	22
Calibração a 15 m (Opcional) .....	23
Configurações .....	23
Menu unidades de profundidade .....	24
Menu unidades de inclinação .....	24

Menu compensação de rotação .....	24
Menu de Opções de Transmissor .....	26
Menu do temporizador do sistema .....	27
Menu canal de telemetria .....	28
Nível de bolha .....	28
Valores de intensidade de sinal .....	29
Direcionamento ao objetivo (Target Steering) .....	29
<b>O básico da localização .....</b>	<b>30</b>
Telas de localização .....	31
Tela de localização .....	31
Atalhos na tela de localização .....	32
Tela de profundidade .....	32
Tela de profundidade pré-calculada .....	33
Tela de profundidade, localização inválida .....	34
Interferência .....	35
O que é interferência? .....	35
Verificar a Interferência .....	36
Verificação de Rotação/Inclinação .....	37
Sugestões de como tratar a interferência .....	38
Pontos de localização (FLP e RLP) e Linha de localização (LL) .....	38
Efeitos de profundidade, inclinação e topografia sobre a distância entre o FLP e o RLP ...	40
Marcar pontos de localização .....	41
Localização do transmissor .....	41
Encontrar o ponto de localização dianteiro (FLP) .....	42
Encontrar a linha de localização (LL) .....	44
Encontrar o RLP para confirmar a direção e posição do transmissor .....	45
<b>Localização avançada .....</b>	<b>48</b>
Monitoramento durante o processo .....	48
Localização fora do trajeto .....	49
Direcionamento ao objetivo (Target Steering) .....	51
Área viável para direcionamento ao objetivo .....	52
Ligar e desligar o Direcionamento ao objetivo .....	53
Configurar a Profundidade do objetivo .....	54
Posicionamento do localizador como um objetivo .....	55
Direcionar ao objetivo com o visor remoto .....	56
Direcionamento ao objetivo em áreas de interferência .....	56
<b>Transmissor .....</b>	<b>57</b>
Baterias e ligar/desligar .....	58
Transmissores de 15 pol. ....	58
Transmissores de 8 pol. ....	58
Instalação de baterias/ligar (15 pol.) .....	58
Carga da bateria do transmissor .....	59
Aviso de consumo de corrente do transmissor .....	59
Modo de repouso .....	59
Requisitos da cabeça de perfuração do transmissor .....	60
Status de temperatura e indicador de superaquecimento .....	60
Sons de advertência de temperatura do transmissor .....	61
Indicador de superaquecimento do transmissor (ponto de temperatura) .....	61
Temporizador da garantia do transmissor .....	62

<b>Apêndice A: Especificações do sistema</b> .....	<b>63</b>
Requisitos de energia .....	63
Requisitos ambientais .....	63
Requisitos de armazenamento e expedição .....	63
Temperatura .....	63
Embalagem .....	64
Descarte de equipamento e bateria .....	64
Resolução da inclinação do transmissor .....	64
<b>Anexo B: Símbolos da tela do localizador</b> .....	<b>65</b>
<b>Anexo C: Profundidade prevista versus profundidade real e a compensação anterior/posterior</b> .....	<b>67</b>
<b>Anexo D: Cálculo da profundidade a partir da distância entre o FLP e o RLP</b> ..	<b>71</b>
<b>Anexo E: Tabelas de referência</b> .....	<b>72</b>
Incremento da profundidade em centímetros por barras de tubo de 3 m .....	72
Incremento da profundidade em centímetros por barras de tubo de 4,6 m .....	73

## **GARANTIA**





# Instruções de segurança importantes

## Geral

Os avisos seguintes são geralmente relacionados à operação dos sistemas de orientação DigiTrak®. Esta não é uma lista exaustiva. Sempre opere seu sistema de orientação DigiTrak de acordo com o manual e esteja atento para interferências que possam afetar esforços para recuperar dados precisos com o sistema de orientação. Não proceder desta forma pode ser perigoso. Se tiver alguma dúvida sobre a operação do sistema, entre em contato com o Serviço de Assistência ao Cliente da DCI.



Para evitar condições potencialmente perigosas, todos os operadores devem ler e compreender as precauções de segurança, avisos e instruções, antes de utilizar uma sistema de orientação DigiTrak.



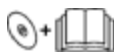
Os sistemas de orientação DigiTrak não podem ser utilizados para localizar utilidades públicas subterrâneas.

Não utilizar a técnica de pontos de localização dianteiro e traseiro descrita neste manual para localizar o transmissor pode levar a localizações imprecisas.

Poderão ocorrer ferimentos graves ou morte, bem como danos substanciais em propriedades, se o equipamento de perfuração entrar em contato com uma utilidade pública subterrânea, incluindo tubulações de gás natural, cabo de alta tensão, ou outras redes.



Equipamentos DCI não são à prova de explosão e nunca devem ser utilizados próximo a substâncias inflamáveis ou explosivas.



Poderão ocorrer atrasos na execução dos serviços e aumentos de custo se os operadores da perfuradora não usarem corretamente os equipamentos de perfuração e orientação, de modo a obter um desempenho adequado.

Os operadores de equipamentos de perfuração direcional devem, SEMPRE:

- Compreender os procedimentos corretos e seguros de operação dos equipamentos de perfuração e orientação, inclusive os procedimentos adequados de aterramento e técnicas para identificar e abrandar interferência.
- Confirmar se todas as redes subterrâneas e todas as potenciais fontes de interferência foram localizadas, expostas e marcadas com precisão, antes do início da perfuração.
- Usar equipamentos adequados de proteção individual, tais como botas isolantes, luvas, capacete, roupas de alta visibilidade e óculos de segurança.
- Localizar e acompanhar com precisão o transmissor na cabeça de perfuração, durante a execução dos serviços.
- Manter uma distância mínima de 20 cm entre a parte dianteira do localizador e o torso do usuário para garantir a compatibilidade com os requisitos de exposição de RF.
- Atender a todas as exigências da legislação estadual e municipal (p.ex. Fundacentro).
- Seguir todos os demais procedimentos de segurança.

Remova as baterias de todos os componentes do sistema durante transporte ou armazenamento prolongado. Não proceder desta forma pode resultar em vazamento da bateria, o que pode levar a risco de explosão, riscos à saúde e/ou danos.

Armazenar e transportar baterias utilizando um estojo protetor adequado, que manterá as baterias seguramente isoladas uma da outra. Não proceder desta forma pode resultar em curtos circuitos, o que pode levar a condições perigosas, inclusive a um incêndio. Veja o [Anexo A](#) para restrições importantes na expedição de baterias de íon-lítio.

A utilização deste equipamento é restrita a uso interno em obras.

## Teste de pré-perfuração

Antes de iniciar cada trecho de perfuração, teste o sistema de orientação DigiTrak com o transmissor dentro da cabeça de perfuração para confirmar se está funcionando corretamente e fornecendo informações direcionais e localização da cabeça de perfuração com precisão.

Durante a perfuração, a profundidade não será precisa, a menos que:

- O localizador tenha sido calibrado corretamente, e a precisão de calibração tenha sido verificada, de modo que o localizador indique a profundidade correta.
- O transmissor foi localizado corretamente e com precisão, e o localizador está diretamente sobre o mesmo na cabeça de perfuração subterrânea ou no ponto de localização dianteiro.
- O localizador é colocado no solo, ou mantido à distância de altura sobre o solo, que tenha sido definida corretamente.

Sempre verifique a calibração após interrupções de qualquer duração na perfuração.

## Interferência

O Otimização de frequência Falcon seleciona frequências, baseadas em interferência ativa, medida em um dado ponto no tempo e espaço. Os níveis de interferência ativa podem mudar com o tempo e local, interferência passiva pode estar presente (a qual não é detectada pelo sistema) e, como resultado, o desempenho pode variar. Seleções feitas pelo otimização de frequência não substituem o julgamento de um operador prudente. Se o desempenho cair durante a perfuração, experimente utilizar o Modo Max.

### Interferência potencial recebida

Interferências podem causar imprecisão nas medições de profundidade e perda das informações de inclinação, de rotação ou direção do transmissor. Sempre execute uma verificação de ruído de fundo utilizando seu localizador, bem como uma inspeção visual para possíveis fontes de interferência, antes de perfurar.

Uma verificação de ruído de fundo não identificará todas as fontes de interferência, pois ela somente pode detectar fontes que estão ativas e não as passivas. Interferência, bem como uma lista parcial de fontes de interferência, são discutidas na seção [Interferência](#) na página 35.

Nunca confie em dados que não são exibidos rapidamente e/ou permaneçam estáveis.

Se um **A** é exibido na parte inferior esquerda do indicador de rotação ou otimização de frequência a distâncias maiores que 3,0 m do transmissor, significa que a [atenuação](#) de sinal está funcionando, indicando a presença de ruído excessivo que pode levar a leituras de profundidade incorretas. A intensidade do sinal piscando indica a presença de interferência extrema; a profundidade e pontos de localização não serão precisos.

## Interferência potencial gerada

Por este equipamento poder gerar energia de radiofrequência, não há nenhuma garantia de que não venha a ocorrer interferência em uma determinada localização. Se este equipamento interferir com a recepção de rádio ou televisão, a qual pode ser determinada desligando e ligando o equipamento, tente corrigir a interferência utilizando uma ou mais das seguintes medidas:

- Reoriente ou mude a localização da antena.
- Aumente a distância entre o equipamento afetado e o equipamento afetado.
- Consulte o revendedor, a DCI ou um técnico de rádio e televisão experiente para assistência.
- Conecte o equipamento a uma tomada em outro circuito.

## Armazenamento do pacote de baterias

Se planeja armazenar os pacotes de baterias por qualquer período, siga as orientações listadas abaixo:

- Não armazene o pacote de baterias em temperaturas superiores a 45°C.
- Não armazene o pacote de baterias quando totalmente descarregado.
- Não armazene o pacote de baterias no carregador de baterias.
- Não armazene várias baterias juntas, onde os seus terminais ou outros materiais condutores soltos, possam entrar em contato e provocar um curto circuito.

Se o pacote de baterias de íon-lítio deve ser armazenado por um período longo, carregue-o a um nível de carga de 30% a 50% (dois a três LEDs iluminados no pacote de baterias). Não armazene o pacote de baterias por mais de um ano, a menos que o recarregue periodicamente para 30 a 50% do seu nível.

## Manutenção do Equipamento

Desligue todos os equipamentos quando não estiverem em uso.

Guarde o equipamento no seu estojo, longe de calor, frio e umidade extremos. Teste para confirmar a operação adequada antes de utilizar.

Limpe as telas de vidro do localizador e visor remoto apenas com um limpador especialmente formulado para não danificar os revestimentos protetores sobre o vidro. Em caso de dúvida, utilize apenas água morna e um pano de microfibra. Não utilize produtos de limpeza de janela comerciais ou domésticos que incluam produtos químicos como amônia, álcool ou qualquer ácido líquido. Estes limpadores podem conter grãos abrasivos microscópicos que danificarão o revestimento antirreflexivo e podem fazer com que o visor fique manchado.

Limpe as carcaças e estojos de equipamentos utilizando somente um pano macio úmido e detergente suave.

Não limpe com vapor ou lavadora de pressão.

Inspeccione o equipamento diariamente e contate a DCI se vir quaisquer problemas ou danos. Não desmonte ou tente reparar o equipamento.

Não armazene ou despache este equipamento com baterias no seu interior. Sempre remova as baterias do equipamento antes de despachar ou de períodos sem utilização.

O carregador de baterias fornecido com o sistema de orientação DigiTrak foi projetado com medidas de proteção para evitar que esteja suscetível a choques ou outros perigos ao usá-lo conforme especificado neste documento. Se usar o carregador de baterias de um modo diferente do descrito neste documento, tal proteção pode ser deficiente. Não tente desmontar o carregador de baterias, pois este contém partes que

não podem ser reparadas pelo usuário. O carregador de baterias não deve ser instalado em trailers, veículos de lazer ou similares.

## Instruções gerais de cuidados com o transmissor

Limpe periodicamente a mola e os fios dentro do compartimento de baterias assim como a mola e as roscas da tampa da bateria para garantir uma conexão de energia adequada com as baterias. Uma lixa ou escova metálica também podem ser usadas para remover qualquer oxidação que esteja iniciando. Seja cuidadoso para não danificar o anel de vedação da tampa da bateria, remova-o durante a limpeza se necessário. Após a limpeza, use um lubrificante condutor nas roscas da tampa da bateria para que esta não grude no compartimento de baterias.



Para um melhor desempenho das baterias, todos os transmissores DCI energizados por baterias são despachados com uma mola especial de contato de bateria e um lubrificante antiengripamento à base de níquel, na tampa do polo da bateria para auxiliar no contato elétrico.



Antes de usar, inspecione se o anel de vedação da tampa da bateria está danificado a fim de que não entre água no compartimento. Substitua o anel de vedação se o instalado estiver danificado.

Não utilize produtos químicos para limpar o transmissor.

Para proteger o tubo de fibra de vidro do transmissor dos desgastes de ambientes mais corrosivos e abrasivos, coloque fita ao seu redor, se houver espaço. Não coloque fita adesiva sobre a porta de infravermelho, pois isto interferirá com a comunicação de infravermelho.

Os transmissores Falcon de 15 pol. têm um furo rosqueado (1/4"-20 fios) na tampa da bateria para permitir o uso de uma ferramenta de inserção/extração, para instalar e remover os transmissores em carcaças de carregamento por uma extremidade. Certifique-se de que este furo esteja livre de fragmentos.

Envie o cartão de Registro do produto ou faça o registro on-line em [access.DigiTrak.com](https://access.DigiTrak.com) dentro de 90 dias da compra para ativar a garantia do seu equipamento, incluindo uma garantia de 3 anos/500 horas no seu transmissor. Consulte seu revendedor sobre nossa garantia estendida de 5 anos/750 horas para o transmissor.

# Como iniciar

## Introdução



### Sistema de orientação Falcon F1 Digitrak

Parabéns por comprar o Falcon F1 da DigiTrak, o nível básico da linha Falcon da DigiTrak de sistemas de orientação. A tecnologia Falcon representa um avanço significativo no auxílio de equipes para superar um dos maiores obstáculos na realização de seus projetos de perfuração do subsolo: a interferência ativa. O Falcon F1 possibilita às equipes acesso à tecnologia Falcon a um preço de nível básico e pode ser aprimorado para o Falcon F2 multifaixas para furos mais profundos em ambientes de interferência mais forte.

No cenário competitivo de perfuração subterrânea de furos mais profundos e obras mais desafiadoras de hoje em dia, a interferência emergiu como um dos obstáculos primários para completar instalações de PHD tempestivamente. A interferência varia de obra a obra, em pontos diferentes dentro da mesma obra, e até mesmo de acordo com a hora do dia. Após pesquisa e testes extensivos em alguns dos ambientes de interferência mais desafiadores do mundo, a DCI concluiu que selecionar a frequência de um transmissor que evite a interferência é muito mais efetivo em superar esse obstáculo do que simplesmente aumentar a energia.

O modo de operar do Falcon envolve dividir uma grande variedade de frequências em faixas e selecionar as frequências que são menos suscetíveis à interferência em cada faixa. O Falcon F1 utiliza uma única faixa (Faixa 11), que inclui frequências identificadas como as de melhor desempenho nas proximidades de interferência, no maior número de obras. É fácil aprender sobre o sistema e é simples utilizá-lo diariamente. Seguindo alguns passos fáceis no início de cada furo piloto, você estará pronto para perfurar dentro de minutos.

Sistemas competentes definem o sucesso em termos de profundidade e alcance de dados. A tecnologia Falcon também fornece enorme alcance, mas isto não é o que torna o Falcon sensacional. A DCI define o sucesso como a capacitação de equipes para completar o maior número de trabalhos possível no menor intervalo de tempo. A tecnologia do Falcon é projetada a partir desse princípio.

O sistema Falcon vem como padrão, com um localizador, visor remoto, transmissor, baterias e carregador de baterias. Os manuais do operador avulsos para estes dispositivos estão em uma unidade flash que acompanha seu sistema de orientação e também em [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com).

## Utilização deste manual

Este manual é uma ferramenta importante para você, como operador de um sistema de orientação Falcon. Você pode encontrá-lo na unidade flash que acompanha o seu sistema ou em [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com). Sugerimos que o carregue no seu dispositivo móvel e o mantenha à mão, de maneira que as informações estejam sempre facilmente disponíveis.



Quando alguma coisa merecer um pouco mais de atenção, nós a marcamos com este útil ícone de bloco de notas.



### E se eu tiver uma dúvida sobre este tópico?

Ao ler o manual, você pode ter dúvidas. Nós já respondemos algumas delas direto na fonte, em caixas como esta. Se o tópico não for para você, pule-o e continue lendo.



### Você poderia precisar disto.

Algumas vezes é conveniente ter algumas informações extras a seu alcance. Embora possam ser discutidos em detalhes em outra parte no manual, extraímos e colocamos alguns dados importantes diretamente onde você precisa deles, com um link de página se você quiser ler mais sobre o assunto.



### Vá assistir um pouco de TV.

Assuntos com vídeos de treinamento disponíveis on-line serão marcados com este ícone.

Para auxiliar a encontrar esses detalhes distantes, o manual conta com hiperlinks que o levarão diretamente para eles, como neste exemplo:

Antes de utilizar, o localizador deve estar pareado e calibrado com o transmissor.

[Calibração e AGR](#)

*Página 19*

## Ligar





O número de identificação regional nos globos, na tela inicial do localizador e no corpo do transmissor, devem combinar. Se não combinarem, contate seu revendedor DigiTrak.



### Utilização do gatilho.

Clique o gatilho para alternar entre opções de menu. Segure brevemente e solte para fazer uma seleção. Não faça nada em um menu por cinco segundos para voltar à tela de localização.

## Localizador

1. Instale um pacote de baterias completamente carregado.
2. Ligue o localizador segurando o gatilho brevemente.
3. Clique para aceitar a declaração "Leia o manual antes de utilizar". A tela de informações subsequente fornece informações úteis como versão de software e transmissores compatíveis. Clique para avançar.
4. Na primeira utilização: a partir do **menu Principal > Configurações**  defina as unidades de profundidade, unidades de inclinação, e canal de telemetria.
5. No Menu principal, defina a Altura sobre o solo opcional .

[Configurações](#)

*Página 23*

[Altura sobre o solo](#)

**(HAG)**

*Página 17*


## Transmissor

Não ligue o transmissor até depois de executar o otimização de frequência no localizador (veja a próxima seção). Em seguida, simplesmente instale as baterias com o polo positivo primeiro e aperte completamente a tampa da bateria.

[Baterias e ligar/desligar](#)

*Página 58*

## Visor remoto (FCD)


1. Instale um pacote de baterias completamente carregado no compartimento de bateria.
2. Pressione o botão para ligar o visor remoto.
3. Na primeira utilização: a partir do **menu Principal > Configurações**  defina as unidades de profundidade, unidades de inclinação e canal de telemetria. Utilize as mesmas configurações do localizador. É também aconselhável utilizar o mesmo sistema de unidades (inglês ou métrico) nos dois dispositivos.
4. Verifique se os dados estão sendo recebidos a partir do localizador. Se não, verifique se a região correta está definida em ambos os dispositivos.
5. Se o seu visor remoto DigiTrak não tiver uma opção para F1 como o localizador, selecione F2.

Se estiver utilizando um visor remoto diferente, consulte o manual do operador individual localizado na unidade flash que acompanha seu [sistema de orientação e também em www.DigiTrak.com](#).

## Resumo da configuração

Iniciar com um localizador Falcon F1 é fácil: execute o otimização de frequência, caminhe e faça a varredura da trajetória do furo, pareie o localizador com o transmissor, calibre, verifique o Alcance acima do solo e verifique se há interferência ativa. Está tudo resumido nos diversos parágrafos que seguem, com links para os detalhes mais à frente neste manual. Se quiser mais detalhes agora, pule para [Localizador](#) na página 10.

## Selecionar Otimização de frequência


1. Com o transmissor desligado (baterias não instaladas), leve o localizador ao ponto ao longo do furo pretendido, que poderia criar o maior desafio de localização, tal como o ponto mais profundo do furo ou onde existe interferência ativa óbvia, como um cruzamento ferroviário, transformador, luzes de trânsito ou linhas de energia.
2. Ligue o localizador e selecione **Otimização de frequência**  no menu principal.

[Otimização de frequência](#)

*Página 13*

3. Com os resultados de otimização de frequência ativos (o botão Sair estará piscando), caminhe por toda a trajetória de furo pretendida com o localizador e observe as áreas de ruídos de fundo altos (interferência ativa). Quanto mais alta a barra de faixa de frequências está no gráfico, maior é a interferência.

### Parear com o transmissor

1. Clique no localizador para ativar a Faixa 11 e segure brevemente para selecionar.
2. Segure o gatilho brevemente para designar a faixa Para cima.
3. Selecione **Parear**  (piscando).
4. Insira as baterias no transmissor, polo positivo primeiro, instale a tampa da bateria e espere alguns segundos para o transmissor se energizar completamente e começar a enviar dados para o localizador. Indiferentemente se as baterias estão carregadas com o transmissor voltado para cima ou para baixo, o transmissor sempre ligará na Faixa 11.
5. Alinhe as portas de infravermelho do localizador e do transmissor com espaçamento de quatro cm entre uma e outra, e selecione a marca de verificação ✓ para parear. Um pareamento bem-sucedido é indicado por um bip e uma marca de verificação.



#### Por que não posso selecionar outras faixas?

O Falcon F1 é configurado para utilizar a Faixa 11, pois o seu intervalo de frequências fornece o melhor desempenho em uma variedade de ambientes de diferentes interferências. A interferência varia com o tempo e localização e nenhuma faixa opera perfeitamente em todas as condições. Faixas de frequência mais baixas tendem a desempenhar bem, apesar da interferência passiva. Faixas de frequência médias podem desempenhar melhor em furos mais profundos, e podem ter capacidade de Direcionamento ao objetivo maior. As faixas de frequência mais altas têm intensidade de sinal ligeiramente mais fraca, mas tendem a oferecer melhor desempenho próximo a interferências ativas como linhas de energia.

Um atalho para atualização está disponível para os proprietários do Falcon F1, que procuram as vantagens de desempenho que vêm com a disponibilidade das bandas adicionais exibidas. Consulte seu revendedor acerca de atualizar seu sistema de orientação para o Falcon F2, ou negociar para um Falcon F5, para ainda mais recursos como monitoração de pressão de fluido e DataLog.

### Verificar interferência

Agora que seu transmissor está pareado com seu localizador, caminhe pelo furo com ambos ligados para verificar se há interferência ativa.

[Interferência](#)  
Página 35

### Calibrar

Execute uma calibração com 1-ponto (**1PT**) para a faixa de frequências recentemente otimizada em uma área de baixo ruído com o transmissor em uma carcaça. Sempre calibre após otimizar frequências e parear com o transmissor.

[Calibração](#)  
Página 19



## Verificar Alcance acima do solo (AGR)

Execute uma verificação de **Alcance acima do solo** na nova faixa de frequências otimizada antes de perfurar. A tela de AGR é exibida automaticamente após a calibração.

[AGR](#)  
*Página 22*

Se a distância AGR acima do solo a 15 m não for precisa, execute uma calibração **15M** (que também utiliza somente um ponto) para melhorar a precisão da medição da distância acima do solo. Uma calibração a 15 m *não* é necessária para perfurar.

[Calibração 15M](#)  
*Página 23*

## Localizador



**Eu sei o que é um interruptor de gatilho, posso pular isto? *Página 13***

Esta seção é como apertar as mãos pela primeira vez do seu Falcon. Se você já tem um sólido relacionamento com seu localizador, provavelmente pode pular para [Menus do localizador](#).



**Localizador Falcon F1 - Vistas lateral e traseira**

## Visão Geral

O localizador Falcon F1 DigiTrak é uma unidade portátil utilizada para localização e rastreamento de um transmissor de banda larga Falcon. Ele converte sinais a partir do transmissor para exibir profundidade, inclinação, rotação, temperatura e nível da bateria e ainda envia estas informações ao visor remoto na coluna de perfuração.

O localizador e o transmissor também devem satisfazer requisitos operacionais de diferentes regiões do mundo. O número de identificação regional está localizado na tela inicial do localizador. Para comunicação adequada, este número deve corresponder ao carimbado no transmissor.

[Tela inicial](#)  
*Página 11*

Antes de utilizar, o localizador deve estar pareado e calibrado com o transmissor.

[Calibração](#)  
*Página 19*

## Interruptor de gatilho

O localizador Falcon tem um interruptor de gatilho, localizado embaixo da alça, para operar o sistema. Usado para ligar o localizador, selecionar opções de menu e alterar a visualização de tela para leituras de profundidade. Clique para alternar entre opções ou segure brevemente e solte para fazer uma seleção.



**Eu passei da opção de menu que quero, devo continuar clicando?**

Após alguns segundos de inatividade o visor retorna à tela de localização e você pode tentar novamente.

## Sinais sonoros

O Falcon F1 emite um som, sinalizando que a energia foi ligada/desligada, para confirmar alterações de menu e reconhecer o status aprovada/reprovada das ações. O localizador também bipa com aumentos de temperatura do transmissor.

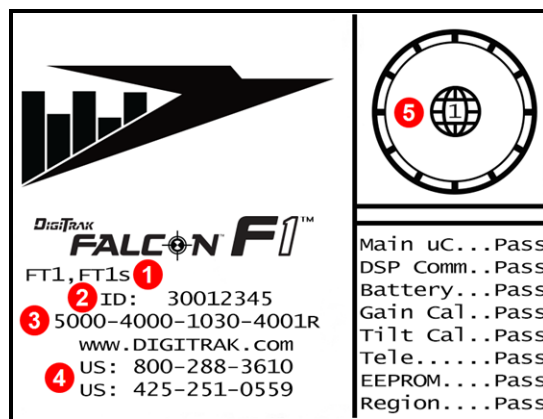
[Sons de advertência de temperatura do transmissor](#)

*Página 61*

Dois bipes longos indicam um problema com a opção de menu selecionada e uma tela de falha será apresentada até que você clique o gatilho ou remova a bateria (no caso de uma falha crítica). Verifique suas configurações e tente a operação novamente ou contate a Assistência ao cliente DCI para ajuda.

## Tela inicial

Instale um pacote de baterias completamente carregado. Para ligar o localizador, clique no gatilho. Depois que tenha lido a tela de aviso, clique novamente para certificar que tenha lido e entendido este manual. O localizador exibe a tela inicial, que inclui os resultados de diversos testes de iniciar:



1. Transmissores compatíveis
2. Número de ID do localizador
3. Versão do software
4. Números de telefone do atendimento ao consumidor
5. Número de designação regional deve corresponder com o do transmissor

### Tela inicial do localizador

Clique para sair da tela inicial. O localizador Falcon F1 prossegue para a tela de localização.

[Tela de localização](#)

*Página 31*



Se um item do autoteste falhar, é exibido um aviso de "Fail " (Falha) na tela inicial ao invés de "Pass" (Aprovado). Um ponto de exclamação (!) também pode aparecer no indicador de rotação na tela de localização. Contate o Serviço de Assistência ao Cliente da DCI.

## Ajuste de contraste da tela



Para tornar a tela mais clara ou mais escura, segure o gatilho enquanto na tela de localização com o localizador mantido na vertical. Solte o gatilho quando o contraste da tela estiver ajustado no nível desejado.



### O contraste mudou muito, como posso mudar de volta?

Continue segurando o gatilho, o contraste será ajustado em totalmente escuro ou claro. Em seguida ajuste na direção oposta.

## Seu Visor remoto

O localizador Falcon F1 é compatível com os seguintes visores remotos:

Visor remoto	Versão mínima do software	Selecionar o Visor remoto
Falcon Compact Display - FCD	4.0	Falcon F1, F2
Visor multifuncional - MFD	3.0, Compatível com F2	F2
Visor F Series - FSD	todos	F2
Aurora - AP8, AF8, AF10	todos	Falcon F1, F2

O visor remoto que acompanha seu localizador Falcon F1, já estará definido para comunicar-se com seu localizador.

Se você comprou apenas o localizador Falcon, seu visor remoto pode não incluir a opção requerida. Se tiver dúvidas, contate seu escritório regional DCI ou a Assistência ao Cliente para uma atualização do software.

Os manuais do operador para estes visores remotos, estão em uma unidade flash que acompanha seu sistema Falcon e também em [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com). Para um MFD, utilize o manual do FSD

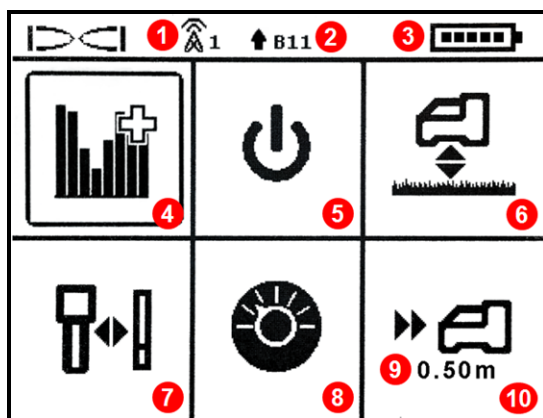
## Menus do localizador



**Já estou familiarizado com os menus do localizador DigiTrak, posso pular isto? *Página 30***

Se já tiver utilizado um localizador DigiTrak SE ou F2, você está bem no caminho de tornar-se um perito em Falcon. Leia a próxima seção no Otimização de frequência, então pule para [O básico da localização](#). Volte e visite mais tarde como necessário, para referência. Se este for seu primeiro DigiTrak, continue lendo.

Para acessar o menu principal na tela de localização, clique no interruptor de gatilho. Clique repetidamente para mover-se através do menu. Então segure o gatilho brevemente e solte para fazer uma seleção. O ícone do Otimização de frequência é exibido abaixo como selecionado. Segurar o gatilho brevemente iniciará este recurso.



1. [Canal de telemetria](#)
2. [Faixa de transmissor](#)
3. [Carga da bateria do localizador](#)
4. [Otimização de frequência](#)
5. [Desligar](#)
6. [Altura sobre o solo \(HAG\)](#)
7. [Calibração e AGR](#)
8. [Configurações](#)
9. [Profundidade do objetivo](#)
10. [Direcionamento ao objetivo \(Target Steering\)](#)

**Menu principal do localizador**

A parte superior do Menu principal exibe o canal de telemetria, a faixa de frequência do transmissor e a carga da bateria do localizador.

As seções seguintes descrevem os itens do Menu principal em sequência. Utilize os links acima para pular direto para uma seção.

Se o menu Direcionamento ao objetivo tiver sido programado com uma profundidade de objetivo, esta é exibida abaixo do ícone de Direcionamento ao objetivo como mostrado.

Se o menu principal for acessado por engano, você pode clicar através de todas as opções para voltar à tela de localização ou esperar alguns segundos até que o menu seja interrompido e volte automaticamente.

## Otimização de frequência

Esta seção trata da tecnologia inovativa do Falcon do recurso de Otimização de frequência (FO), que encontra o grupo de frequências de ruído mais baixo (ótimo) disponível na Faixa 11. Quando os resultados são exibidos na forma de gráfico, exibindo os níveis da interferência ativa em cada faixa, procure a Faixa 11, pareie e você estará pronto para calibrar e iniciar a perfuração.




### Tenho que otimizar toda vez que ligar o localizador? *Página 58*

Não, o localizador memoriza as frequências otimizadas na Faixa 11 até a próxima vez que você as pareie. Mas não esqueça de otimizar no furo seguinte.

### Se a minha faixa otimizada operou muito bem na minha última obra, posso continuar utilizando-a na minha próxima obra?

Devido às fontes de interferência diferirem em cada obra, a DCI recomenda otimizar em cada obra para obter a melhor seleção de frequências para as condições atuais.

Otimizar a Faixa 11:

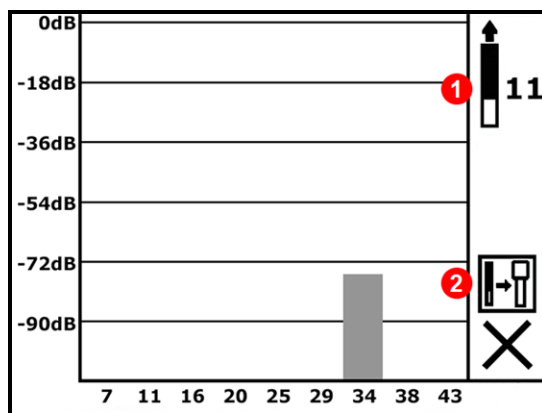
1. Verifique se todos os transmissores estão desligados ou a mais de 30 m de distância do localizador.
2. Leve o localizador ao ponto ao longo do furo proposto que possa ter a maior quantidade de ruídos (interferência ativa).
3. Com o localizador paralelo a trajetória de furo, selecione **Otimização de frequência** , a partir do Menu principal.

O localizador Falcon F1 faz a varredura e mede os ruídos de fundo (interferência ativa) em múltiplas frequências. O visor alternará através de cada faixa por cerca de 15 segundos, como mostrado abaixo, enquanto faz a varredura.

-90 a -72 dB Baixo nível de interferência

-72 a -54 dB Interferência moderada

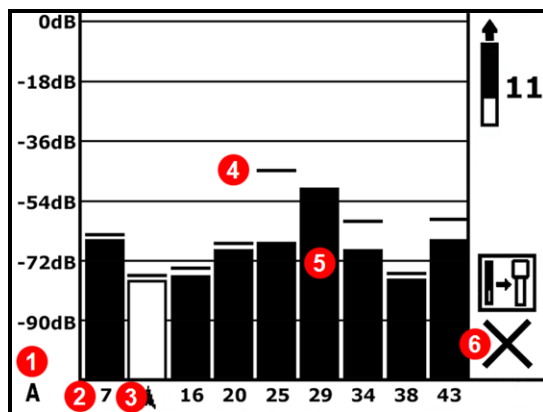
-54 a -18 dB A interferência se tornará um problema à medida que a profundidade aumenta



1. Faixa disponível
2. Parear (aparece mais tarde)

**Gráfico de otimização de frequência  
enquanto a varredura é feita**

Quando a otimização de frequência está concluída, o localizador exibe leituras de ruído ativo em cada uma das nove faixas de frequências, utilizando uma seleção otimizada das frequências de ruídos mais baixas, dentro de cada faixa. Quanto menor a barra no gráfico, menor a presença de interferência naquela faixa. Observe os resultados por, no mínimo, 20 segundos.



1. [Atenuação em vigor](#)
2. [Número da faixa](#)
3. [Seletor de faixa](#)
4. [Leitura de ruído máximo](#)
5. [Leituras de ruído otimizadas atuais](#)
6. [Sair](#)

### Resultados da otimização de frequência

4. Para medir leituras de ruído do furo pretendido inteiro, simplesmente caminhe pelo furo com os resultados do otimização de frequência exibidos (o botão Sair estará piscando), mantendo o localizador paralelo à trajetória de furo. Conforme o localizador continua a fazer amostragem de ruídos de fundo, ele marca as leituras de ruído máximo de cada faixa na parte superior de cada barra.

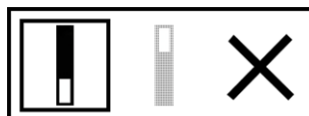


### Otimize tantas vezes quanto queira. Você não é capaz de desgastá-lo.

Se os níveis de ruído se elevarem substancialmente em qualquer ponto ao longo do furo, considere reotimizar nesse ponto de interferência mais elevada. Otimize tantas vezes quanto queira e onde quiser, antes de parrear.


É importante executar o Otimização de frequências para cada novo projeto, visto que ele seleciona frequências diferentes para a Faixa 11, baseado no ruído de cada obra.

5. Clique para mover o seletor para a Faixa 11 e segure brevemente para selecionar. O número 11 representa a frequência média em kHz nesta faixa.
6. Selecione para designar esta como a faixa Para cima. Indiferentemente se as baterias estão carregadas com o transmissor voltado para cima ou para baixo, o transmissor sempre ligará na Faixa 11. O Falcon F1 não tem a faixa Para baixo.



**Para cima Para baixo Cancelar**

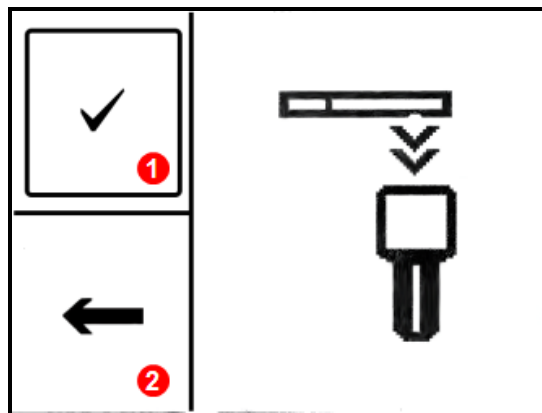
- O localizador exibe a tela de pareamento do transmissor. Insira as baterias no transmissor, instale a tampa da bateria e espere 15 segundos para o transmissor se energizar completamente. O aumento nas leituras de ruído na otimização de frequência mostra que o transmissor está ligado.

- Selecione **Parear**  (piscando).
- Posicione a porta de infravermelho (IR) do transmissor rebaixada dentro em 5 cm e frente a frente à porta de IR na parte dianteira do localizador.




1. Porta de IR do transmissor

- Selecione a marca de verificação ✓ para parear a faixa de frequências do transmissor ao localizador.




- Parear
- Voltar aos resultados do otimização

Tela de pareamento do infravermelho do transmissor

Segure o transmissor no local por até dez segundos para parear. Um ícone rodeado indica que o localizador e transmissor ainda não estão conectados. Verifique o alinhamento e proximidade das portas de infravermelho. Mover o transmissor durante o pareamento pode provocar a exibição de um código de erro na tela. Se isto ocorrer, simplesmente reinicie o processo de pareamento. 




**Posso sair da tela de pareamento e voltar para os resultados do otimização sem executá-lo novamente?**

Sim. Selecione **Voltar**  para retornar aos resultados do otimização. Leituras máximas serão restauradas e você pode continuar observando as leituras de ruído da última Faixa 11 otimizada. Selecione **X** para voltar à tela de localização apagará os resultados de otimização.

Quando o pareamento é bem-sucedido, o ícone localizador/transmissor muda brevemente para uma marca de verificação e o localizador bipa. O localizador e o transmissor agora estão utilizando a Faixa 11 recentemente otimizada.



- Se o pareamento for malsucedido, o ícone localizador/transmissor mudará brevemente para um **X** e a tela de pareamento do transmissor aparecerá novamente. Tente parear novamente. Se ainda for malsucedido, remova e reinstale as baterias do transmissor (polo positivo primeiro) e a tampa da bateria, realinhe as duas portas de infravermelho e tente novamente. Se ainda for malsucedido, **Volte**  para os resultados de otimização de frequência e retorne para a etapa 5.
- Se o pareamento não concluir, nenhuma nova frequência otimizada é armazenada no localizador. Conforme sair da tela **Otimização de frequência**, o localizador permanece pareado ao transmissor nas últimas frequências otimizadas.

## Acabei de parear, e agora?



Após o pareamento, o localizador prossegue para a tela de calibração, como um lembrete de que, com a seleção de uma nova faixa de frequências, o transmissor e localizador devem ser calibrados. Instale o transmissor na cabeça de perfuração e calibre.

[Calibração](#)  
Página 19



Antes da calibração, "Calibração requerida" é indicada na tela de localização por um símbolo de erro no indicador de rotação no lugar do valor de rotação.



Após parear a faixa de frequências otimizada, suas próximas etapas para operações típicas antes de perfurar serão:

[Alcance acima do solo](#)  
Página 22

- calibrar
- verificar o Alcance acima do solo
- verificar por interferência de fundo

[Interferência](#)  
Página 35

## Desligar

Selecione **Desligar** a partir do Menu principal, para desligar o localizador. O localizador desligará automaticamente após 15 minutos de inatividade ou, quando estiver em modo Direcionamento ao objetivo, após 30 minutos de inatividade.



### Está correto desligar tirando as baterias?

Sim, o Falcon pode lidar com isto.

## Altura sobre o solo (HAG)

A função **altura sobre o solo** (HAG) permite-lhe programar uma altura no localizador de forma que não tenha que colocá-lo no solo para uma leitura de profundidade. Elevar o localizador acima do solo proporciona a separação da interferência do subsolo, que pode reduzir o alcance do transmissor ou causar leituras imprecisas.

Para evitar leituras incorretas, o Falcon sempre liga com a função HAG desligada (desabilitada). A HAG também fecha automaticamente durante a calibração e quando você muda as unidades de profundidade. Ela é ignorada durante o Direcionamento remoto e nos testes de AGR. Até que ative a função HAG, o localizador deve ser colocado no solo para obter leituras de profundidade precisas.

[Calibração](#)  
Página 19

[Unidades de profundidade](#)  
Página 23

[Teste de AGR](#)  
Página 22

[Direcionamento ao objetivo \(Target Steering\)](#)  
Página 51



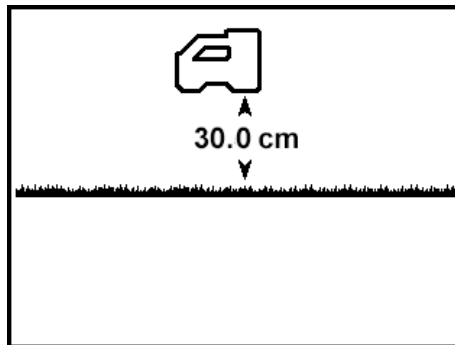
**Utilizo a HAG todo o tempo, posso defini-la para ligar automaticamente?**

Não. Por segurança, a HAG deve ser ligada manualmente para cada utilização. Entretanto, a função lembra o último valor de altura utilizado.

Para determinar a distância HAG desejada, segure o localizador confortavelmente ao seu lado, mantendo 20 cm de separação da dianteira do localizador para seu torso, como especificado na seção Segurança, na página 1. Meça a distância da parte inferior do localizador ao solo. HAG pode ser definida de 30 a 90 cm.

O menu HAG tem três opções: Ligar, desligar e configurar. Clique o gatilho para alcançar a opção desejada, e segure brevemente para selecionar.

**Ligar a HAG**



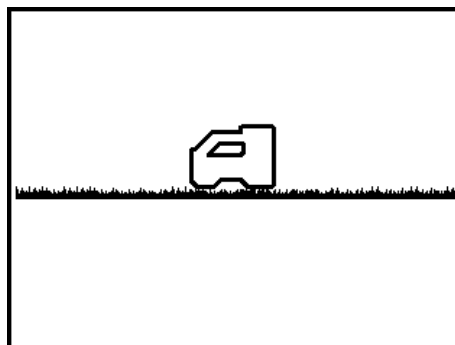
**Ligar a HAG**

Para definir um valor diferente para a HAG ou para desligá-la, clique o gatilho para avançar para a tela seguinte e pule o restante desta seção. Caso contrário, continue abaixo.

A tela **Ligar HAG** exibe o localizador Falcon a 30 cm acima do solo. Para ligar a HAG, usando o valor da altura exibido, segure o gatilho brevemente. O localizador bipa e confirma com uma marca de verificação ✓ para indicar que a HAG está agora ligada. Em seguida volta à tela de localização.

Leituras de profundidade (pressionando o gatilho) devem ser feitas com o localizador mantido a esta altura.

**Desligar HAG**



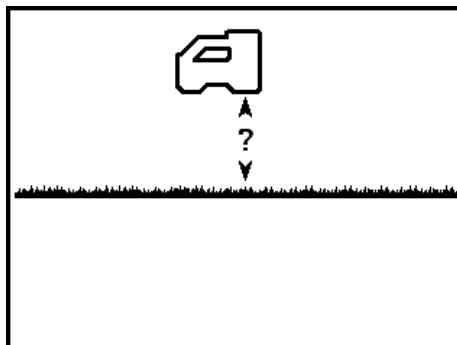
**Desligar HAG**

Para definir a distância da HAG, clique o gatilho para avançar para a tela seguinte e pule o restante desta seção. Para desligar a HAG, continue abaixo.

A tela **Desligar HAG** mostra o localizador no solo.

Para desligar a HAG, segure o gatilho brevemente. O localizador bipa e confirma com uma marca de verificação ✓ para indicar que a HAG está agora desligada. Em seguida volta à tela de localização. O localizador deve ser colocado no solo para obter leituras de profundidade precisas.

## Definir valor HAG



### Definir valor HAG

Utilize a tela **Definir valor de HAG** para inserir a altura na qual o localizador será mantido acima do solo quando a HAG estiver ligada.

Um ponto de interrogação aparecerá no lugar do valor HAG.

Para definir o valor da HAG, segure o gatilho brevemente. A definição da HAG padrão ou atual é exibida no lugar do ponto de interrogação. Clique para rolar a tela pelos valores de alturas sobre o solo disponíveis de 30 a 90 cm e segure o gatilho no valor desejado. O localizador bipa e confirma com uma marca de verificação e ativa a HAG. Em seguida volta à tela de localização.

Leituras de profundidade (pressionando o gatilho) devem ser feitas com o localizador mantido a esta altura.


Como observado acima, para prevenir leituras incorretas, a Altura Sobre o Solo (HAG) deve ser ligada manualmente depois de cada vez que o localizador é ligado ou calibrado.

## Calibração e AGR

Utilize o menu **Calibração** para calibrar o localizador para um transmissor e para verificar o Alcance acima do solo (AGR). A calibração é necessária antes do primeiro uso, depois de uma otimização de frequência e antes de utilizar um transmissor, receptor ou cabeça de perfuração diferentes.



### Calibrar após otimizar

Se sua faixa otimizada não foi calibrada ainda,  aparece no indicador de rotação. Após a otimização, calibre e verifique Alcance acima do solo antes de cada trabalho. A calibração afeta as leituras de profundidade, mas não a rotação e inclinação.

Você não deve realizar a calibração se:

- Estiver a menos de 3 m de estruturas metálicas, tais como: canos de aço, cercas metálicas, placas de contenção, equipamentos de construção ou veículos, etc.
- O localizador estiver acima de armaduras de concreto armado ou utilidades públicas.
- Um **A** é exibido na parte inferior esquerda do indicador de rotação na tela de localização, indicando que a Atenuação está em vigor, provavelmente devido à interferência excessiva. Se possível, coloque em um local mais silencioso antes de calibrar.
- O localizador está na vizinhança de interferência extrema, como mostrado por leituras de ruído de fundo alto no gráfico do otimização de frequência ou por um valor alto de intensidade de sinal piscando na tela de localização junto com o ícone **A** (a calibração é proibida quando a intensidade do sinal está piscando).
- O localizador não está exibindo dados do transmissor.
- A intensidade de sinal do transmissor é menor do que 300 pontos (muito baixa) ou maior do que 950 pontos (muito alta). Fora deste intervalo, uma tela de falha na calibração indicará força de sinal baixa ou alta.

[Sinal atenuado](#)

*Página 65*

[Otimização de frequência](#)

*Página 13*

[Instalação de baterias/ligar](#)

*Página 58*

### **O transmissor deve estar instalado em uma cabeça de perfuração durante a calibração.**

Durante a calibração, a Altura sobre o solo (HAG) é automaticamente desligada. Após a calibração, a HAG deve ser ligada de novo manualmente.

[Altura sobre o solo \(HAG\)](#)

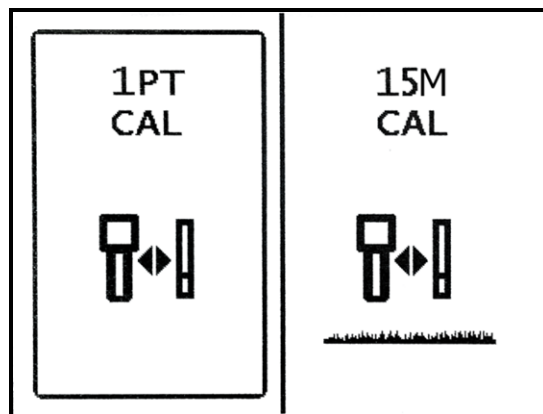
*Página 17*

## **Calibração com um ponto**

A calibração das leituras de profundidade é efetuada acima do solo, antes da perfuração.

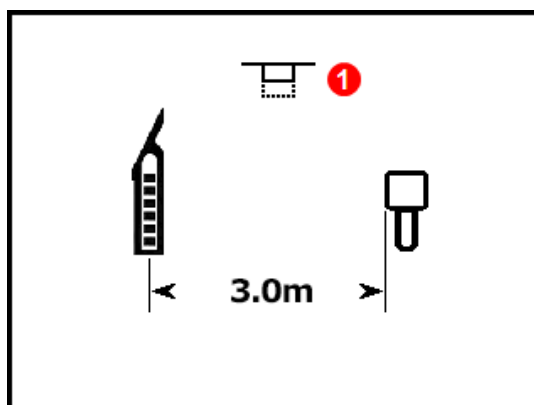
1. Coloque o localizador e o transmissor (em uma cabeça de perfuração) paralelos um ao outro, no solo nivelado, com ambos os dispositivos energizados.
2. Com o localizador na tela de localização, verifique se os valores de inclinação e rotação estão sendo exibidos e se um sinal constante está sendo recebido do transmissor. A intensidade de sinal do transmissor na calibração está disponível na segunda página do menu Configurações. Uma alteração na intensidade do sinal a 3 m, mais tarde, pode indicar que está atualmente em um ambiente de interferência, ou que há um problema com seu equipamento.
3. Mova o localizador a menos de 0,5 m do transmissor para ativar [atenuação](#) de sinal, indicada por um **A** na parte inferior esquerda do indicador de rotação. Mova o localizador de volta à distância de 3 m e verifique se a atenuação desliga. Se não desligar, pode haver ruído excessivo.

4. No menu principal, selecione **Calibração**  e a opção **1PT CAL** (calibração com um ponto).



Tela do calibração do localizador

5. Utilize uma fita métrica para garantir que a distância do centro do transmissor à borda interna do localizador é de 3 m, como ilustrado abaixo, e clique em para iniciar a Calibração.





1. Comando de clique do gatilho (pisca)

Comando de calibração

Se você levar mais de 15 segundos para clicar o gatilho, a calibração é encerrada e é exibida a tela Alcance acima do solo (AGR) (veja a próxima seção).

6. O visor conta regressivamente até zero enquanto o localizador registra o ponto de calibração. Não mova o localizador.
7. Uma calibração bem-sucedida produz uma marca de verificação acima do ícone do transmissor e quatro bipes. Uma calibração malsucedida produz um **X** acima do ícone do transmissor e dois bipes.



O símbolo  indica baixa intensidade de sinal e  indica intensidade de sinal alta (excessiva). A calibração falhará quando o sinal do transmissor está abaixo de 300 pontos ou acima de 950 pontos. A calibração também falhará se a [atenuação \(A\)](#) extrema de sinal estiver em efeito.

Prossiga com AGR na próxima seção, para verificar as distâncias acima do solo para esta calibração.

Se concluiu o AGR há pouco, após a calibração, não se esqueça de ligar novamente a Altura sobre o solo (HAG), se necessário.

[Altura sobre o solo \(HAG\)](#)

*Página 17*



### Por que continuo com erros de calibração?

Revise cuidadosamente os itens sob [Não calibre se](#), no início desta seção. Tente calibrar em um local diferente. Faça com que o transmissor esteja ligado e pareado (dados exibidos na tela de localização). Se continuar tendo problema, nos telefone para que possamos ajudá-lo.

### Alcance acima do solo (AGR)

Após completar com sucesso a calibração com um ponto, o localizador exibe a tela **Alcance acima do solo**, que é uma medição ativa entre o transmissor e o localizador. Utilize esta tela juntamente com uma trena, para verificar a calibração do transmissor em profundidades/distâncias diferentes. Com o transmissor nivelado, as leituras de profundidade deveriam ficar dentro de  $\pm 5\%$  da distância medida.



### AGR: É exatamente o que você faz

Executar um teste de AGR, , em cada obra, é realmente uma boa prática.



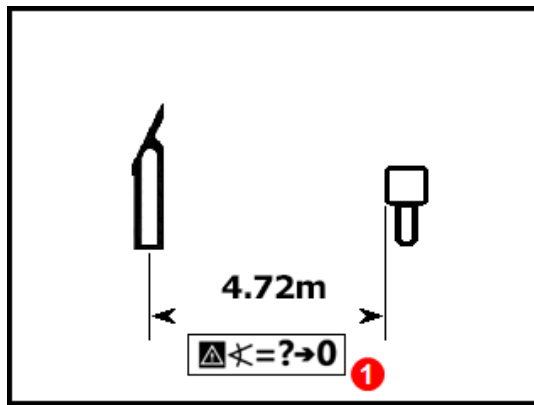
Para executar uma verificação sem recalibrar o transmissor, siga as instruções de [calibração com 1-ponto](#) na seção anterior até a etapa, mas não clique o gatilho para executar a calibração. O procedimento, por padrão, vai para a tela de AGR após alguns segundos.



Observe que porque o AGR não considera, intencionalmente, a inclinação ao calcular o alcance, ele exibe um símbolo indicando "Advertência, a inclinação é desconhecida, assuma zero". Ele também ignora qualquer configuração de HAG.

[Inclinação considerada zero](#)

*Página 31*



1. Inclinação considerada zero

### Alcance acima do solo (AGR)

Se concluiu o AGR há pouco, após a calibração, não se esqueça de ligar novamente a Altura sobre o solo (HAG), se necessário.

[Altura sobre o solo \(HAG\)](#)

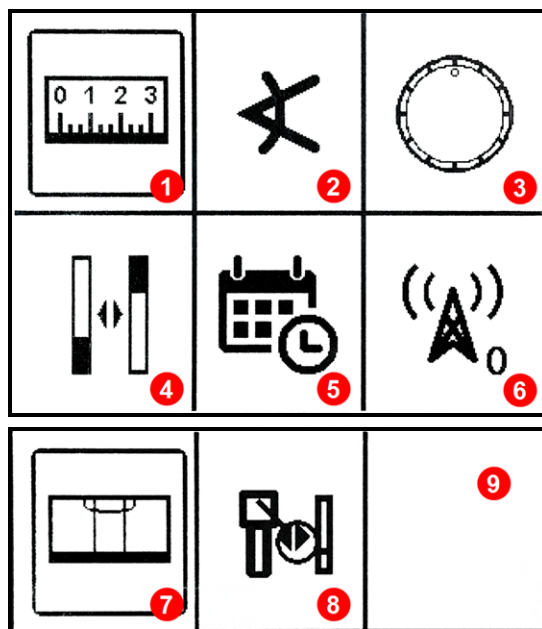
Página 17

### Calibração a 15 m (Opcional)

Este recurso é utilizado principalmente para demonstrações do sistema de orientação acima do solo e não é necessário para perfuração. Medições de Alcance acima do solo (AGR) acima de 12,2 m frequentemente se apresentam mais rasos (menores) que elas realmente são, devido a variações nas condições do solo, e este recurso calibra estas medições para considerar estas variações. Utilizar este recurso é substancialmente similar ao procedimento descrito para [calibração com um ponto](#). Se você necessitar de mais informações, contate a Assistência ao Cliente da DCI.

## Configurações

Utilize este menu para definir as seguintes opções:



1. [Menu unidades de profundidade](#)
2. [Menu unidades de inclinação](#)
3. [Menu compensação de rotação](#)
4. [Menu de Opções de Transmissor](#)
5. [Menu do temporizador do sistema](#)
6. [Menu canal de telemetria](#)
7. [Nível de bolha](#)
8. [Valores de intensidade de sinal](#)
9. Página 2

### Menu Configurações

Clique o gatilho para mover-se entre opções, segure brevemente para selecionar. A DCI recomenda que programe as configurações de profundidade e rotação do localizador e visor remoto para utilizar as mesmas unidades de medida.

Para cada opção, uma seta indica a configuração atual. Clique para alternar entre opções e segure brevemente para selecionar. Uma marca de verificação confirma a seleção e o localizador bipa quatro vezes ao retornar para a tela de localização. Para não fazer alterações, espere alguns segundos para voltar à tela de localização.

### Menu unidades de profundidade

Escolha entre **000"** polegadas, **0'00"** pés e polegadas, **0,00 m** unidades métricas (metros e centímetros), e **0,00'** pés decimais.

Selecionar unidades métricas fará com que a temperatura seja exibida em graus Celsius. Todas as outras opções farão com que a temperatura seja exibida em graus Fahrenheit.

Alterações nas unidades de profundidade farão com que a configuração de Altura sobre o solo (HAG) desligue e restaure o valor da altura em 30 cm. Após alterar as unidades de profundidade, se necessário, ligue a HAG novamente e restaure o valor da altura.

[Altura sobre o solo \(HAG\)](#)



*Página 17*

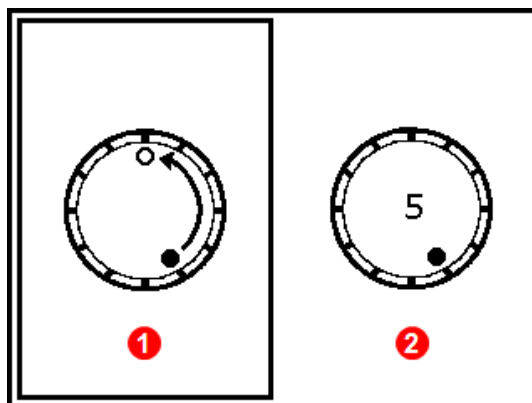
### Menu unidades de inclinação

Escolha entre graus (0,0°) e porcentagem (0,0%). Furos típicos de PHD utilizam inclinação em porcentagem ao invés de graus.

### Menu compensação de rotação

Utilize este menu para emparelhar eletronicamente a posição de 12h do transmissor, àquela da cabeça de perfuração. Para definir e ativar a compensação de rotação, o localizador deve estar exibindo o valor da hora real.

1. Gire a cabeça de perfuração para a posição de 12h. O transmissor exibirá seu valor de rotação real.
2. No menu **Configurações** , selecione **Compensação de rotação** .
3. Selecionar **Ativar a Compensação de Rotação**.

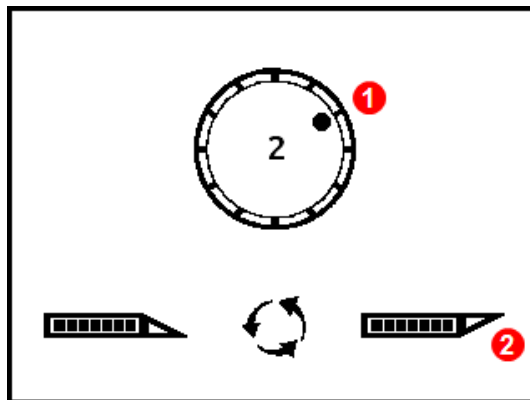


1. **Ativar a Compensação de Rotação**
2. **Desative a compensação de rotação**

**Menu compensação de rotação**



O localizador ativa a compensação de rotação, exibindo o valor de rotação real do transmissor, enquanto a cabeça de perfuração está em 12h.

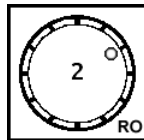


1. Posição de rotação real do transmissor com a carcaça em 12h
2. Cabeça de perfuração em 12h

#### Compensação de rotação ativada

4. Com a rotação real sendo exibida (neste exemplo, 2h), segure o gatilho brevemente para definir a compensação e corrija para 12h.

Quando o localizador retorna à tela de localização, a compensação de rotação é indicada por um ponto vazado no lugar de um ponto sólido no indicador de rotação, e também com as letras "RO" (Roll Offset) na parte inferior direita do indicador de rotação no localizador e no visor remoto.



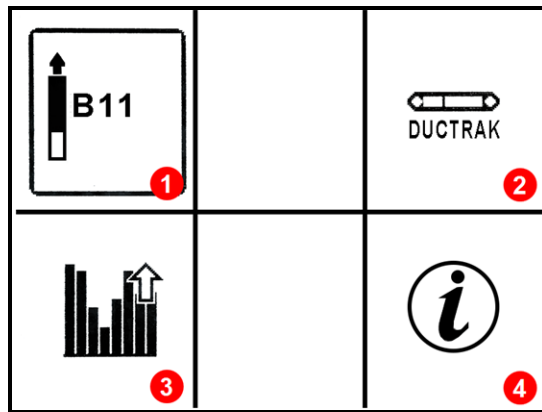
#### Compensação de rotação ativada

Para desligar a função compensação de rotação, selecione a opção desativar compensação de rotação do menu compensação de rotação. O localizador bipa quatro vezes quando a tela retorna para a tela de localização. Os valores de rotação na tela de localização serão agora aqueles do transmissor, não necessariamente a cabeça de perfuração.

## Menu de Opções de Transmissor



Utilize este menu para selecionar um transmissor DucTrak, visualizar um analisador de frequências que exibe a interferência na faixa, e visualizar informações sobre um transmissor pareado.



1. Faixa Falcon F1
2. DucTrak
3. Analisador de frequência para faixa Para cima
4. Informações do transmissor e tempo de execução

**Menu de Opções de Transmissor**

### **Faixa 11 do Falcon F1**

Define o localizador para utilizar a Faixa 11 do Falcon F1.

### **DucTrak**


Define o localizador para utilizar um transmissor DucTrak. O DucTrak é utilizado para rastrear trabalhos de dutos e tubulação somente, e não para perfuração. Um transmissor DucTrak não requer pareamento mas deve ser calibrado para fornecer leituras de profundidade corretas.

### **Analisador de frequência**

Esta função exibe os níveis atuais de interferência ativa na faixa 11. Uma ou mais barras no gráfico de otimização ficarão mais altas, se o localizador estiver perto de uma fonte de interferência ativa (como experiência, segure o localizador próximo de um televisor ou monitor de computador e observe as barras saltarem).

### Informações do transmissor

Selecione esta opção para visualizar informações sobre seu transmissor, incluindo número de série, temperatura máxima e medidor de tempo ativo de execução utilizado para a garantia. Também é um modo muito conveniente de verificar novamente se o localizador é capaz de comunicar-se (parear) com o transmissor.

Posicione a porta de infravermelho (IR) do transmissor rebaixada dentro em 5 cm e frente a frente à porta de IR na parte dianteira do localizador, e então selecione **Informações do transmissor** .

SN:	30095917
Region:	1
Band:	11k
Current:	0.099A
Voltage:	2.839V
Temp:	75° F
Max Temp:	75° F
Version:	2.0.3.0
Active Runtime: <1 hour	

### Informações do transmissor

Clique para retornar ao Menu principal.



Seu localizador pode necessitar uma atualização para o software das series 5000 para ler o tempo ativo de execução.

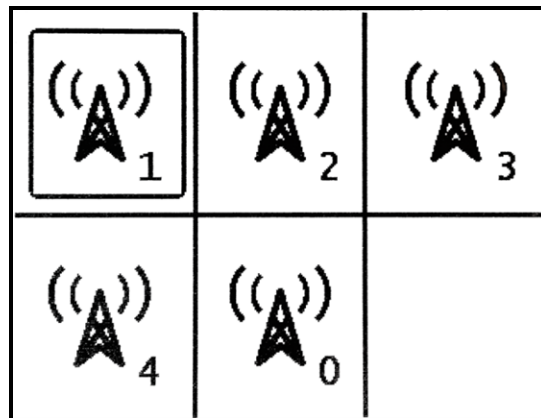
### Menu do temporizador do sistema



Esta opção do menu é somente para o uso do revendedor.

## Menu canal de telemetria

Este menu tem cinco ajustes de telemetria (1, 2, 3, 4 e 0). Para que haja comunicação entre o localizador e o visor remoto, ambos os dispositivos devem estar no mesmo canal de telemetria.



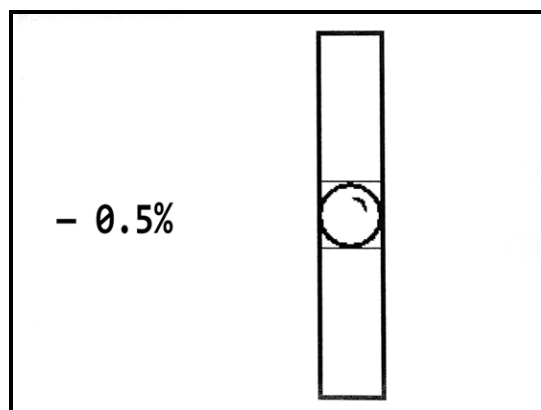
Menu canal de telemetria

Para desligar a telemetria e preservar a vida da bateria do localizador, selecione "0". O canal "0" também é utilizado quando há mais de quatro localizadores operando na mesma área. Utilizar mais de um localizador por canal, dentro do alcance de telemetria de cada um, provocará sinais conflitantes a serem enviados para o visor remoto da coluna de perfuração.

Clique para selecionar o canal de telemetria desejado no localizador e segure brevemente para selecionar. O localizador bipa quatro vezes e confirma com uma marca de verificação ✓. Em seguida volta à tela de localização. O canal de telemetria atual é exibido próximo do ícone de Canal de telemetria, no Menu principal.

## Nível de bolha

Utilize este nível de bolha digital para encontrar o nível ou estabelecer o declive do terreno. As leituras serão em porcentagem ou graus de declive dependendo da sua seleção de unidades de inclinação.



Nível de bolha

## Valores de intensidade de sinal

Esta tela exibe os valores de intensidade de sinal para cada banda otimizada, como a sua última calibração. Embora esta janela liste todos os transmissores compatíveis com o seu localizador, somente faixas do transmissor calibradas para o seu localizador exibirão dados nas colunas de **Sinal** e **Última calibração**.

Type <b>1</b>	kHz	Signal <b>2</b>	Last Cal <b>3</b>
Up	11	703	15 days
Ductrak	12	667	<1 min

1. Tipo
2. Intensidade do sinal
3. Tempo desde a última calibração

Valores de intensidade de sinal

## Direcionamento ao objetivo (Target Steering)

O último item do Menu principal é para utilizar o método de localização *Target Steering* (Direcionamento ao objetivo) DigiTrak, que é discutido mais tarde na seção Localização avançada deste manual.

[Direcionamento ao objetivo \(Target Steering\)](#)

*Página 51*

# O básico da localização



## O que está esperando? *Página 35*

Se você é principiante em localização e quer conhecer primeiro tudo sobre as telas de localização, você veio ao lugar certo. Se já conhece localizadores e quer pular para já começar a localizar com seu sistema Falcon F1, siga abaixo para **interferência**.



### Localizar em área de Alta interferência

Esta seção cobre os fundamentos de localização:

- [Telas de localização](#)
- [Verificar interferência](#) e sugestões de como tratar com ela
- [Executar uma verificação de rotação/inclinação](#)
- Encontrar e marcar os [pontos de localização dianteiro e traseiro](#) (FLP e RLP) e a linha de localização (LL) para detectar o transmissor.
- A [geometria](#) do FLP, RLP e LL em relação ao transmissor
- Métodos para [verificar leituras de profundidade](#)



Consulte o site da DigiTrak no YouTube em [www.youtube.com/dcikent](http://www.youtube.com/dcikent) para vídeos úteis para este e muitos outros tópicos de localização.

## Telas de localização

As telas Localizar, Profundidade e Profundidade pré-calculada são as telas primárias utilizadas para localização. O tipo de tela de profundidade que é exibida depende da posição do localizador em relação ao transmissor, na hora da leitura da profundidade.



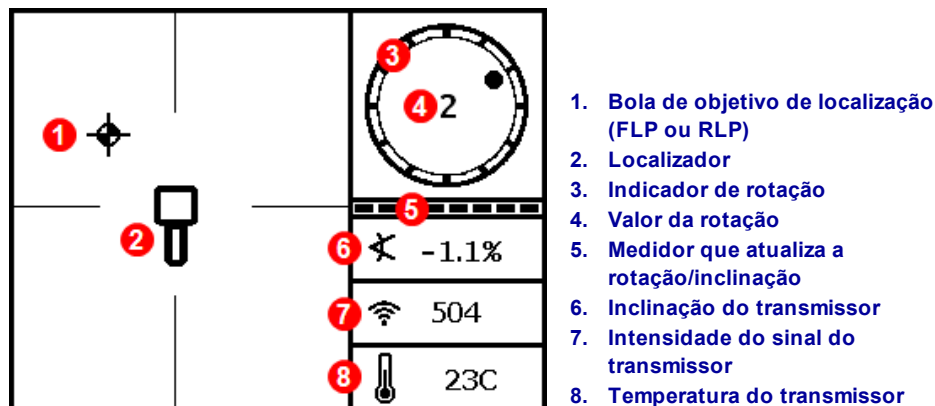
### Tenho que saber tudo isso? *Página 41*

Acabe esta parte e estará pronto para localizar como um profissional. Se você pular para a seção [Localização do transmissor](#) e sentir que está perdendo um pouco de informações práticas, volte para cá para uma recapitulação.

Para a descrição dos ícones nas telas de localização, veja o [Anexo B](#) na página 65.

### Tela de localização

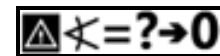
Quando o localizador está detectando um sinal de um transmissor, a tela de localização fornece dados em tempo real sobre a localização do transmissor, sua temperatura, inclinação, rotação e intensidade do sinal.



**Tela de localização com o transmissor ao alcance**

Se o transmissor está ligado e não há dados de rotação ou inclinação, segure o gatilho por 5 segundos para empregar o Modo Max e os dados devem aparecer.

O medidor atualizado de rotação/inclinação exibe a qualidade de dados de rotação/inclinação recebidos do transmissor. Quando o medidor está vazio, nenhum dado de rotação/inclinação está sendo recebido e nada aparecerá no localizador ou visor remoto. As leituras de profundidade pré-calculada e de profundidade ainda podem ser tiradas, mas o localizador considerará que o transmissor tem uma inclinação zero, como indicado na imagem à direita, apresentada na tela de Profundidade pré-calculada ou de Profundidade.



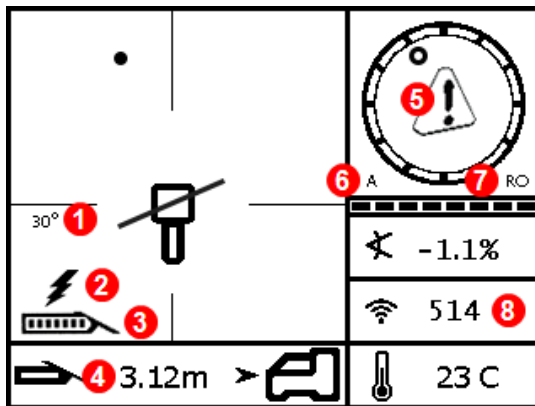
**Inclinação considerada zero**

## Atalhos na tela de localização

Os seguintes atalhos estão disponíveis na tela de localização.

Tarefa	Operação	Página
<a href="#">Tela de profundidade</a>	Segurar o gatilho na linha de localização (LL)	32
<a href="#">Modo Max</a>	Segurar o gatilho por ao menos cinco segundos	33
<a href="#">Menu Principal</a>	Clique o gatilho	13
<a href="#">Tela de profundidade pré-calculada</a>	Segurar o gatilho no ponto de localização dianteiro (FLP)	33
<a href="#">Contraste de tela</a>	Segurar o gatilho com o localizador vertical	12

### Ícones Menos Comuns



1. [Mudança de direção do transmissor](#)
2. [Aviso de consumo de corrente do transmissor](#)
3. [Carga da bateria do transmissor](#)
4. [Direcionamento ao objetivo \(Target Steering\)](#)
5. [Calibração requerida ou aviso de erro do autoteste](#)
6. [Sinal atenuado](#) (profundidade rasa ou interferência excessiva)
7. Menu de [Compensação de rotação](#) ativado
8. Quando está piscando, indica interferência severa

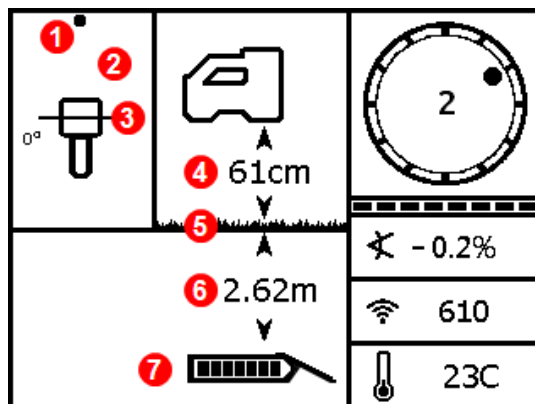
Tela de localização com Ícones menos comuns

## Tela de profundidade

Segure o gatilho com o localizador na linha de localização (LL) para exibir a tela de profundidade.

[Pontos de localização \(FLP e RLP\) e Linha de localização \(LL\)](#)

Página 38



1. [Ponto de localização](#) (dianteiro ou traseiro)
2. [Vista aérea](#)
3. [Linha de localização \(LL\)](#) ligada
4. [Altura sobre o solo \(HAG\)](#)
5. [Nível do solo](#)
6. [Profundidade do transmissor](#)
7. [Carga da bateria do transmissor](#)

Tela de profundidade em LL com HAG ligada

Quando a configuração HAG é desativada, o localizador é exibido sobre o solo, onde deve ser colocado durante leituras de profundidade.

[Altura sobre o solo \(HAG\)](#)

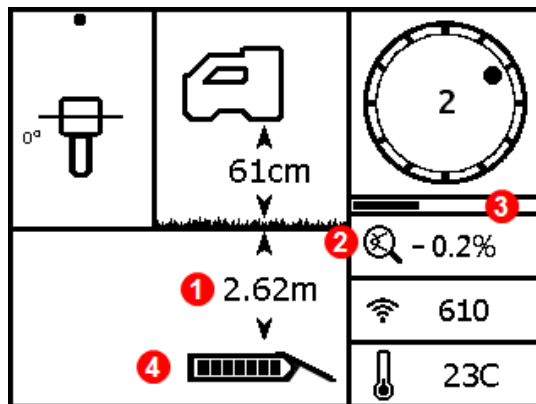
Página 17



## Modo Max

O Modo Max pode estabilizar dados de rotação/inclinação e leituras de profundidades, ao perfurar muito no limite da capacidade do transmissor, devido à profundidade ou interferência extremas, que variarão a cada obra.

Quando o medidor atualizado de rotação/inclinação exibe baixo nível de sinal ou os dados são instáveis, segure o gatilho por mais de cinco segundos para entrar no Modo Max, indicado por uma lente ao redor do ícone de inclinação.



1. Profundidade
2. Ícone do Modo Max
3. Temporizador no Modo Max
4. Carga da bateria do transmissor

### Tela de profundidade no Modo Max

O Modo Max substitui o medidor atualizado de rotação/inclinação com o temporizador do Modo Max. Conforme você segura o gatilho e o Modo Max coleta leituras de dados, o temporizador se preenche lentamente. Maior interferência ou furos mais profundos requererão um número mais elevado de leituras, antes de exibir dados de rotação/inclinação ou podem evitar que os dados sejam exibidos. Se o temporizador está cheio e os dados ainda não estão estáveis, solte o gatilho, mova-se para um local próximo da cabeça de perfuração, e segure para recomeçar.

Sempre faça **três** leituras de Modo Max. As três devem ser consistentes e cada leitura deve estabilizar antes que o temporizador do Modo Max esteja cheio.



A cabeça de perfuração deve estar estacionária ao fazer leituras utilizando o Modo Max. **Se a cabeça de perfuração estiver se movendo, as leituras de dados não serão precisas.**

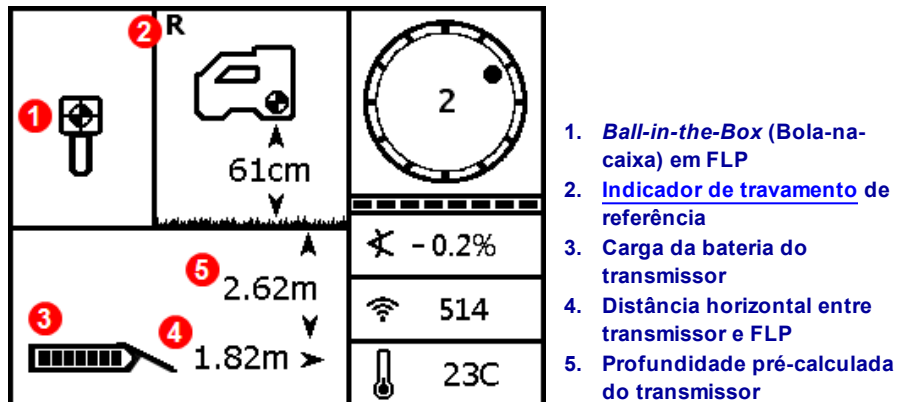
Devido à natureza de ambientes de extrema profundidade e/ou de alta interferência, onde a utilização do Modo Max ocorrerá tipicamente, o risco de obter dados incertos é maior. Nunca confie em dados que não são exibidos rapidamente e permaneçam estáveis. O Modo Max nunca é um substituto para o julgamento de um operador prudente.

### Tela de profundidade pré-calculada



Devido a [ambos os pontos de localização](#) (veja a página 38) apresentarem-se idênticos para o localizador, uma previsão de profundidade inválida pode ser gerada quando o localizador estiver sobre o ponto de localização traseiro (RLP). Somente uma leitura sobre o ponto de localização *dianteiro* (FLP) produz uma profundidade pré-calculada válida.

Segure o gatilho no ponto de localização dianteiro (FLP) para exibir a Tela de profundidade pré-calculada. A profundidade pré-calculada é aquela em que calcula-se que o transmissor esteja quando atinge o ponto de localização dianteiro se continuar em sua atual trajetória.



Tela de profundidade pré-calculada no FLP com a HAG ligada

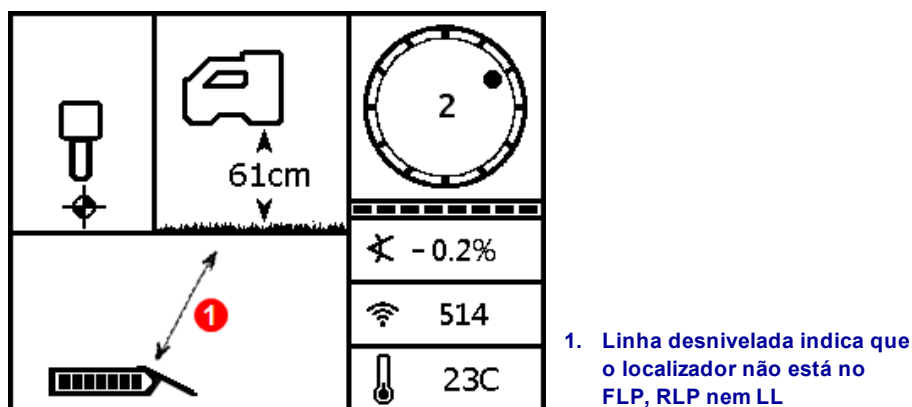
1. *Ball-in-the-Box* (Bola-na-caixa) em FLP
2. [Indicador de travamento de referência](#)
3. Carga da bateria do transmissor
4. Distância horizontal entre transmissor e FLP
5. Profundidade pré-calculada do transmissor

Segure o gatilho por mais de cinco segundos para entrar no Modo Max, como descrito da seção anterior (a utilização do Modo Max tem requisitos e restrições especiais). Neste exemplo, se a cabeça de perfuração viaja um adicional de 1,82 m a uma inclinação de -0,2%, ela estará diretamente abaixo do localizador a 2,62 m.

### Tela de profundidade, localização inválida

Segure o gatilho a qualquer tempo, durante a localização, para exibir a tela de profundidade. Nenhuma profundidade ou profundidade pré-calculada aparecerá, se o localizador não estiver posicionado na linha de localização ou em um ponto de localização dianteiro ou traseiro. Entretanto, segurar o gatilho por mais de cinco segundos para entrar no Modo Max, pode obter dados de rotação/inclinação mais estáveis (a utilização do Modo max tem requisitos e restrições especiais).

[Modo Max](#)  
Página 33



Tela do modo de profundidade do localizador com HAG ativada (quando não está no FLP, RLP nem LL)

1. Linha desnivelada indica que o localizador não está no FLP, RLP nem LL

## Interferência

A interferência pode comprometer o sinal do transmissor mesmo ao perfurar com uma faixa de frequências otimizada. Para ter sucesso na sua perfuração é importante que, após parear seu transmissor em uma frequência otimizada recentemente, você verifique como o sinal do transmissor está desempenhando ao longo da trajetória de furo pretendida.



Para superar melhor a interferência, encontre e lide com ela acima do solo antes de começar a perfurar.

### O que é interferência?

A interferência pode reduzir o alcance do transmissor ou causar leituras imprecisas, podendo atrasar obras. Interferência é classificada como *ativa* ou *passiva*.

**Interferência ativa**, também é conhecida como interferência elétrica ou ruído de fundo, pode ter efeitos variados sobre o equipamento de localização. A maioria dos dispositivos elétricos emite sinais que podem afetar sua capacidade de localizar o transmissor com precisão ou obter boas leituras de inclinação/rotação. Exemplos de fontes de interferência ativa incluem circuitos elétricos de sinalização de tráfego, cercas enterradas para cães, proteção catódica, ondas de rádio, torres de micro-ondas, TV a cabo, linhas de fibra óptica, transmissões de dados de utilidades públicas, sistemas de segurança, linhas de energia e linhas telefônicas. Também pode ocorrer interferência no visor remoto, de outras fontes que operam na vizinhança na mesma frequência. A seção seguinte descreve como utilizar o localizador para testar a presença de interferência ativa.

**A Interferência passiva** pode reduzir ou aumentar a quantidade de sinal recebida do transmissor, o que resulta em leituras de profundidade incorretas, em um sinal completamente bloqueado ou localiza em uma posição errada. Exemplos de fontes de interferência passiva incluem objetos de metal como tubos, armadura de concreto armado, chapas de coberturas de vala, cercas metálicas, veículos, água salgada/salinas e solo condutor como minério de ferro. O localizador não pode testar a presença de interferência passiva. Realizar uma investigação por todo o local antes da perfuração é o melhor método de identificar fontes de interferência passiva.

Para se familiarizar com o potencial de interferência ao longo da trajetória de pretendida, precisa antes executar uma verificação de ruído de fundo, como indicado na seção seguinte.



Um localizador não pode detectar fontes de interferência passiva. Isto só pode ser efetuado com uma inspeção visual da obra. A verificação de ruído de fundo pode apenas encontrar a interferência *ativa*.



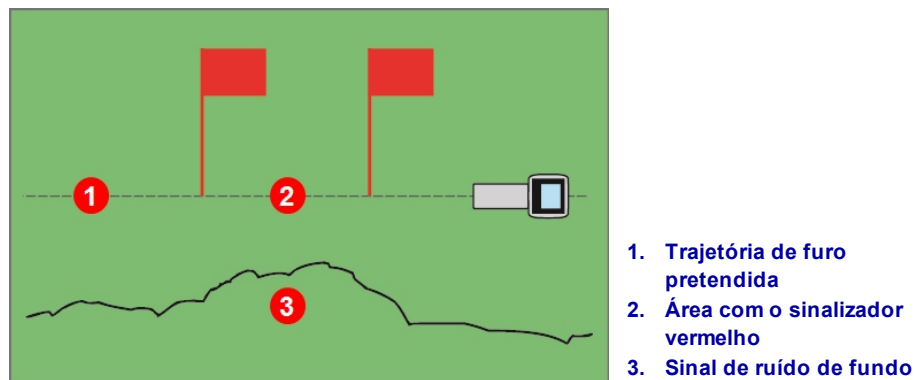
### Eu pensei que o Otimização de frequência faria isso tudo para mim?

O Otimização de frequências encontra as frequências de ruídos mais baixo para utilizar em cada faixa. O Falcon F1 é predefinido para utilizar a Faixa 11. Como melhor prática, teste agora a faixa acima do solo, para garantir que o localizador possa receber dados através de todo o comprimento do furo. Uma boa verificação de ruído de fundo é vital para um trabalho livre de interferências inesperadas.

## Verificar a Interferência

Certifique-se de que o localizador esteja ligado, otimizado e parado. Remova as baterias do transmissor para desligá-lo e aguarde 10 segundos para que este desligue completamente. Caminhe agora pela trajetória de furo pretendida, enquanto visualiza a otimização de frequência atual na faixa de frequência com a qual pretende perfurar. Tome nota da altura do gráfico de barras na faixa selecionada. Sem transmissor ligado, esta "intensidade de sinal" é de fato ruído de fundo (interferência ativa). Ruído de fundo excessivo (interferência) pode causar [atenuação](#) de sinal.

Na figura seguinte, a área com sinalizador vermelho denota um aumento no ruído detectado na faixa otimizada ao caminhar pela trajetória de furo pretendida.



### Verificação de intensidade de sinal de fundo de uma pessoa (transmissor desligado)

Retorne à área de interferência mais alta (entre sinalizadores vermelhos acima) e, a partir da tela de localização, anote a intensidade do sinal. Ligue o transmissor e coloque-o à mesma distância ao lado do localizador, como a profundidade do furo pretendida. Verifique se os dados de rotação/inclinação são consistentes e corretos na área embandeirada. A intensidade de sinal do transmissor deveria ser, geralmente, no mínimo, 150 pontos maior que a leitura de ruído de fundo. Por exemplo, se esta área de maior interferência produziu uma leitura de 175, a leitura com o transmissor ligado neste local e a uma distância do localizador igual à profundidade máxima de furo pretendida, deveria ser no mínimo 325 (175 + 150).

Áreas onde o nível de ruído de fundo é muito elevado, podem tornar difícil obter dados de rotação e inclinação e leituras de localização e profundidade precisas. Execute uma verificação de rotação/inclinação como descrito na seção seguinte.

Observe que a intensidade de sinal do transmissor será ligeiramente maior neste teste que ao perfurar, pois atualmente este não está encerrado na cabeça de perfuração abaixo do solo, o que diminuiria um pouco a intensidade de sinal.

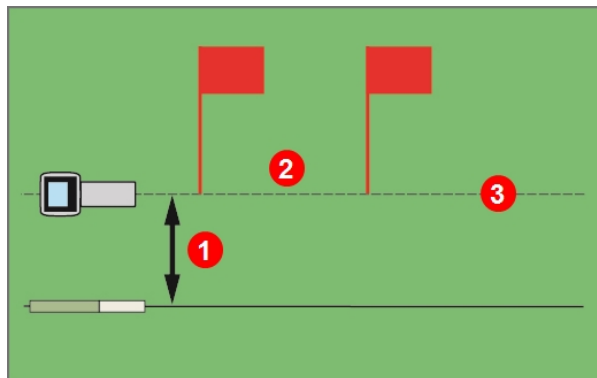


Um **A** exibido na parte inferior esquerda do indicador de rotação a distâncias maiores que 2,5 m do transmissor, significa que a [atenuação](#) de sinal está funcionando, indicando a presença de interferência excessiva que pode levar a leituras de profundidade incorretas.

## Verificação de Rotação/Inclinação

Na saída do furo, vire o localizador em direção à extremidade de lançamento e instale as baterias no transmissor para energizá-lo. Tenha um colega segurando o transmissor e ficando ao seu lado. Caminhem juntos em paralelo, de volta na direção da entrada, mantendo o localizador sobre a trajetória de furo e o transmissor a uma distância de 1 a 1,5 vez a profundidade do furo pretendida atual. Onde o furo é mais profundo, seu colega estará bem mais afastado. Periodicamente, pare e mude a orientação de rotação e de inclinação do transmissor de forma que possa verificar a velocidade e precisão destas leituras no localizador. É de boa prática ter também um colega monitorando as leituras no visor remoto ao mesmo tempo. Anote todos os locais onde as informações do localizador ou do visor remoto se tornem instáveis ou desapareçam. Se os dados de rotação/inclinação ou intensidade do sinal se tornem instáveis, segure o gatilho para ver se o Modo Max pode estabilizar os dados.

[Modo Max](#)  
Página 33



1. Profundidade pretendida
2. Área com o sinalizador vermelho
3. Trajetória de furo pretendida

### Teste de inclinação/rotação de duas pessoas com transmissor

Se o intervalo desejado de profundidade/dados em uma área de sinalizador vermelho não for suficiente, você pode aumentar o intervalo executando aqui uma outra otimização de frequência de maneira que a faixa é otimizada para este local de alta interferência. Se fizer isto, verifique novamente a interferência nesta área utilizando a faixa recentemente otimizada.

## Sugestões de como tratar a interferência

Se as informações de rotação/inclinação se tornarem instáveis ou forem perdidas durante a perfuração ou durante uma verificação de rotação/inclinação (veja seção anterior), tente uma ou mais das seguintes:

- Tente o Modo Max. [Modo Max](#)  
*Página 33*
- Afaste o localizador da fonte de interferência, sem sair do alcance do transmissor. [Localização fora do trajeto](#)  
*Página 49*
- Separe fisicamente o localizador das interferências passiva e ativa para reduzir ou eliminar os problemas relacionados à interferência. [Altura sobre o solo \(HAG\)](#)  
*Página 17*  
[Direcionamento ao objetivo \(Target Steering\)](#)  
*Página 51*
- Puxe de volta e otimize um novo conjunto de frequências no ponto de interferência. [Otimização de frequência](#)  
*Página 13*
- Para superar a interferência no visor remoto, assegure que a antena de telemetria esteja na vertical e que a parte dianteira do localizador esteja faceando o visor remoto. Defina o localizador e visor remoto para utilizarem um canal de telemetria diferente. Uma antena de telemetria opcional de alcance estendido pode auxiliar a superar algumas formas de interferência.

Nunca confie no localizador como o único meio de comunicação entre o operador do localizador e o da perfuradora. Nos casos em que os dados não estão disponíveis no visor remoto, os dois operadores devem estar aptos a se comunicarem um com o outro.



Em ambientes com extrema interferência, a intensidade de sinal no localizador pode começar a piscar e exibirá um **A** (Atenuação) na parte inferior esquerda do indicador de rotação. Isto ocorre também quando o localizador está muito perto do transmissor (menos que 1,5 m). Não confie em informações de profundidade, dados, ou localização obtidas quando a intensidade de sinal estiver piscando e o ícone **A** estiver presente.

## Pontos de localização (FLP e RLP) e Linha de localização (LL)

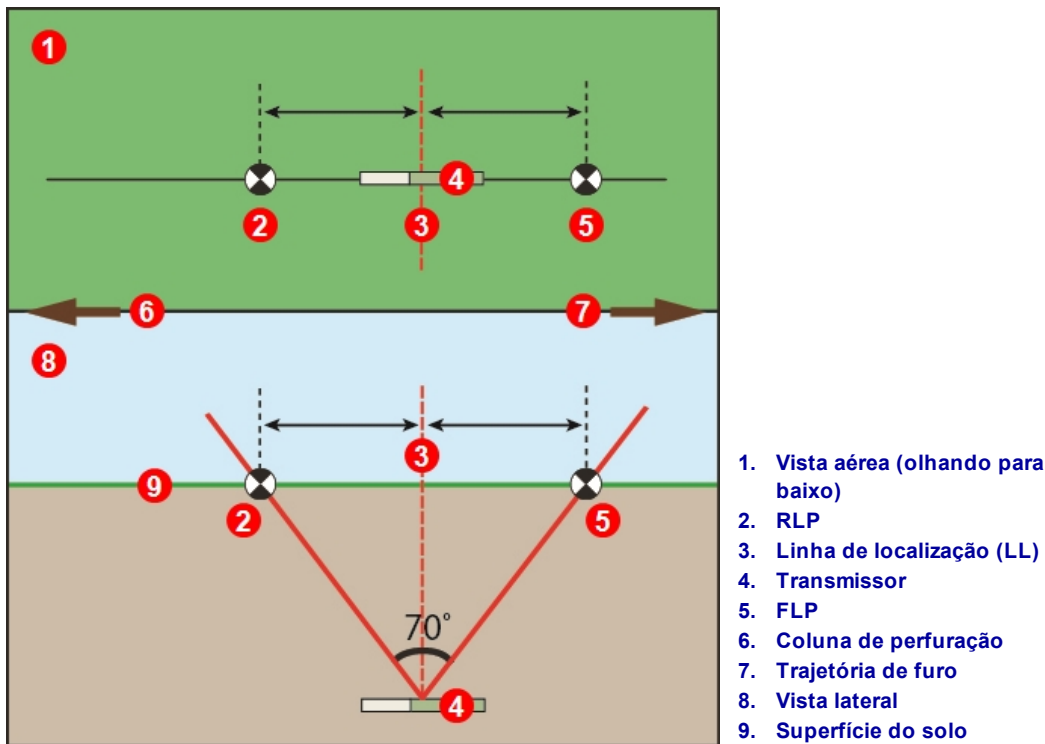
O localizador Falcon localiza o transmissor detectando três locais específicos no campo magnético do transmissor: o ponto de localização dianteiro (FLP) à frente do transmissor, o ponto de localização traseiro (RLP) atrás do transmissor e a linha de localização acima do próprio transmissor. Os dois pontos de localização são indistinguíveis um do outro pelo localizador, pois eles representam pontos similares no campo do transmissor nas suas partes dianteira e traseira (veja [Anexo C](#) na página 67, para mais informações sobre o campo magnético do transmissor).

A linha de localização (LL) se estende 90° para a esquerda e para a direita do transmissor (perpendicular) quando o mesmo está a 0% de inclinação. Ela representa o local do transmissor entre o FLP e o RLP. Se você imaginar o transmissor como sendo o corpo de um avião, suas asas seriam a linha de localização.

**A linha de localização não é igual ao local do transmissor.**

Estar sobre a linha de localização não significa que está sobre o transmissor, que pode estar à esquerda ou à direita em qualquer lugar ao longo da linha de localização. Você deve encontrar os pontos de localização dianteiro e traseiro para encontrar o transmissor, como está detalhado nas duas páginas seguintes.

O rastreamento mais preciso exige o uso das três localizações para determinar a posição, direção e profundidade do transmissor. Uma linha passando por FLP e RLP revela a direção e a posição esquerda/direita do transmissor. A LL determina a posição do transmissor quando o localizador está bem alinhado entre o FLP e o RLP (na linha).



1. Vista aérea (olhando para baixo)
2. RLP
3. Linha de localização (LL)
4. Transmissor
5. FLP
6. Coluna de perfuração
7. Trajetória de furo
8. Vista lateral
9. Superfície do solo

**Geometria do FLP, RLP e LL vista de cima (vista aérea) e vistas laterais**

Observe que o RLP e o FLP estão equidistantes da LL quando o transmissor está nivelado.

A linha marcada como LL na imagem da vista aérea sugere que o localizador exibirá uma linha de localização, a toda hora que esteja posicionado neste plano. Para evitar localizações inadequadas e condições potencialmente perigosas, é imperativo encontrar primeiro os pontos de localização dianteiro e traseiro. Não confie no sinal de pico ao longo da linha de localização.

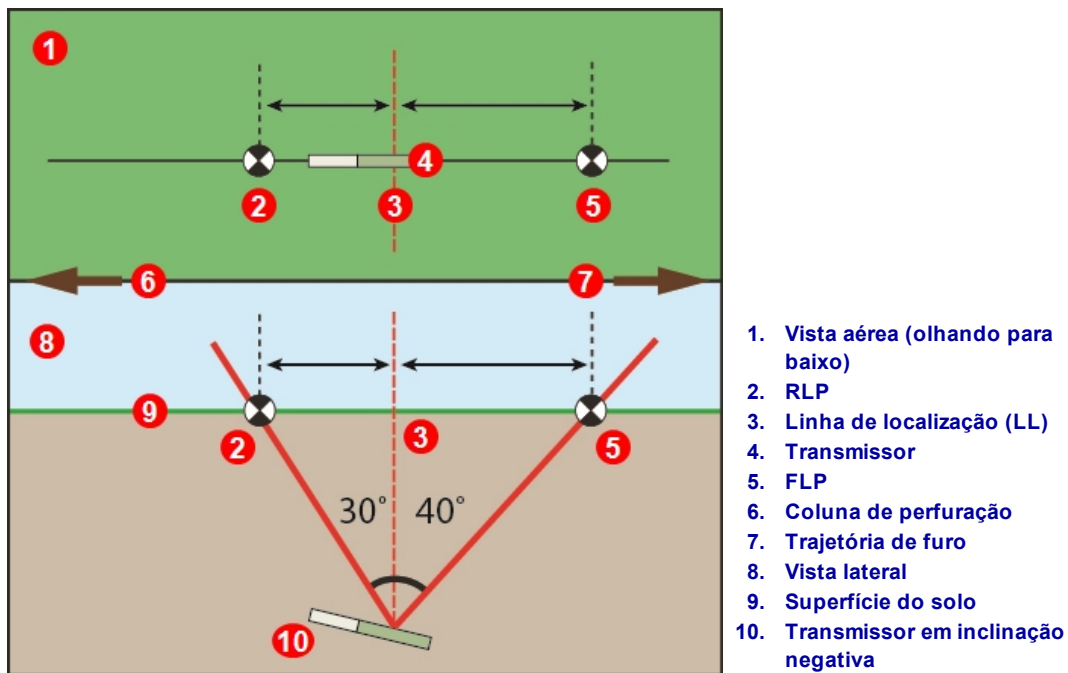


Sempre que o transmissor é inclinado, a posição da linha de localização estará um pouquinho à frente ou atrás da posição real do transmissor. Esta ligeira compensação anterior/posterior aumentará com a profundidade (veja [Anexo C](#)). Nestes casos, a profundidade exibida no localizador é chamada de profundidade prevista.

## Efeitos de profundidade, inclinação e topografia sobre a distância entre o FLP e o RLP

Quanto mais profundo mais profundo estiver o transmissor, mais distantes estarão o FLP e o RLP. A distância entre o FLP e o RLP com respeito à localização da LL também é uma função da topografia e da inclinação do transmissor.

Quando a inclinação do transmissor é negativa, o FLP estará mais distante da LL do que o RLP. Quando a inclinação é positiva, o RLP estará mais distante da LL do que o FLP. Se a superfície do solo ou a topografia inclinar significativamente, a localização do FLP e do RLP também será afetada em relação à LL mesmo que o transmissor esteja nivelado.



### Efeito da inclinação sobre a distância entre FLP, RLP e LL

Para explicações detalhadas de como rastrear o transmissor quando estiver íngreme e profundo, veja as informações fornecidas no [Anexo C](#) na página 67.

Para calcular a profundidade (para comparação com a leitura de profundidade do localizador) utilizando a distância entre os pontos de localização e a inclinação do transmissor, veja o [Anexo D](#) na página 71.



## Marcar pontos de localização

Os pontos de localização (FLP e RLP) e a linha de localização (LL) devem ser encontrados e precisamente marcados durante o procedimento de localização. Para marcar um ponto de localização, mantenha o localizador nivelado no ponto de localização. Olhe no eixo vertical que passa pelo centro do visor para projetar uma linha de prumo para o chão. Marque onde esta linha de prumo atinge o solo.



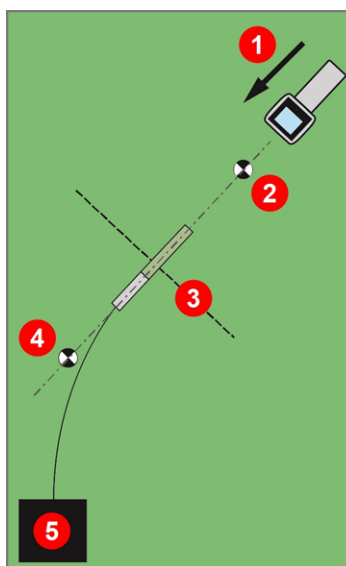
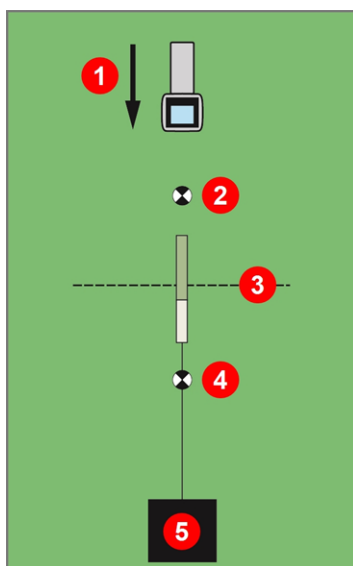
1. Linha de prumo ou vertical
2. Centro do visor
3. Parte dianteira do localizador
4. Coloque o sinalizador direto no solo

**Linha de prumo para marcar pontos de localização**

## Localização do transmissor

O Falcon pode localizar o transmissor e sua direção enquanto este se movimenta, seja ficando a sua frente, atrás dele ou a seu lado. Ele pode localizar o transmissor quando voltado para a coluna de perfuração ou em sentido oposto.

O método padrão descrito nesta seção orientará o localizador em direção ao transmissor enquanto fica a sua frente, virado para a coluna de perfuração. Este é o método recomendado para localização. Conforme der continuidade à perfuração ou a trajetória do furo curvar, pode ser que esteja diante do último ponto de localização marcado ao invés de estar à frente da coluna de perfuração.



1. Ir para frente
2. FLP
3. LL
4. RLP
5. Perfuradora

**Localização em trajetória curva e padrão**

Se desejado, defina a Altura sobre o solo (HAG) e a Compensação de rotação.

[Altura sobre o solo](#) [Compensação de rotação](#)  
(HAG) *Página 24*  
*Página 17*




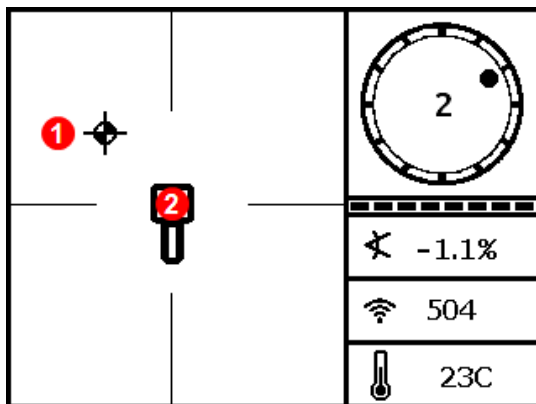
**Vá assistir um pouco de TV**

Assista ao vídeo de treinamento em **Localização básica** (Basic Locating) em [www.youtube.com/dcikent](http://www.youtube.com/dcikent).

**Encontrar o ponto de localização dianteiro (FLP)**

O procedimento de localização apresentado aqui considera que (a) você está de frente para a perfuradora, (b) o transmissor está abaixo do solo e entre você e a perfuradora, e (c) o FLP está à sua frente.

1. Com o localizador ligado e em modo Localização, fique em frente da cabeça de perfuração a uma distância de, aproximadamente, a profundidade da cabeça de perfuração.
2. Observe a posição da bola de localização  em relação à caixa do localizador no visor. As figuras abaixo mostram o FLP à frente e à esquerda do localizador. À medida que a cabeça de perfuração fica mais profunda, o FLP será encontrado mais afastado em frente do transmissor.



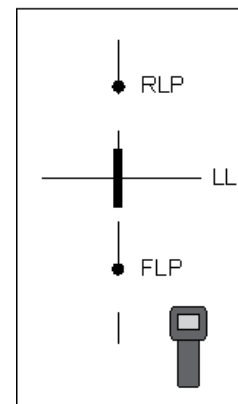
**Tela de localização do localizador**

Coluna de perfuração



Trajatória de furo

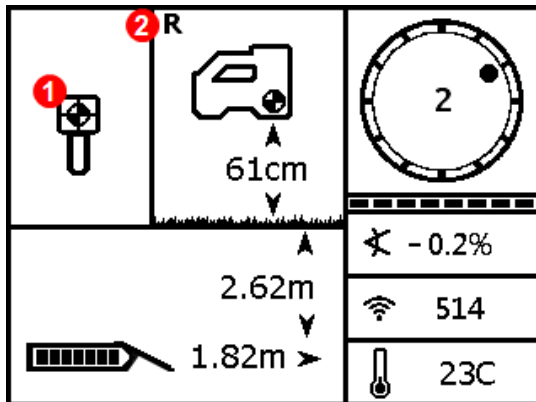
1. Bola de "objetivo" de localização
2. "Caixa"



**Posição real do localizador e do transmissor**

3. Mova o localizador para guiar a bola para dentro da caixa.

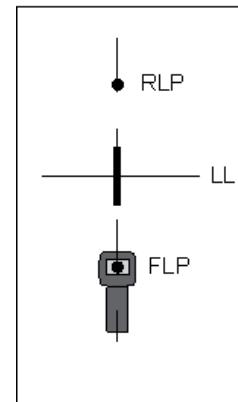
4. Quando a bola está centralizada na caixa (*Ball-in-the-Box*), pressione o gatilho por no mínimo um segundo para que o localizador possa "fixar-se" no sinal de referência. Aparecerá na tela o sinal **R** na parte superior da tela de profundidade. A linha de localização (LL) não será exibida mais tarde sem esta referência.



Tela do Modo de Profundidade pré-calculada do Localizador no FLP com HAG ligada

Coluna de perfuração  
↕  
Trajetória de furo

1. Objetivo *Ball-in-the-Box* (Bola-na-caixa)
2. Indicador de travamento de referência



Posição real do localizador e do transmissor



Quando configurar um sinal de referência, não segure o gatilho a menos que tenha a *Ball-in-the-Box* no FLP. Se estiver adiante do FLP, pode definir uma referência incorreta, o que gera uma linha de localização fantasma. Isto ocorre tipicamente quando a cabeça está menos profunda que 1 m. Neste caso, você precisa fazer referência novamente ao FLP.

Se você segurar o gatilho por mais de cinco segundos, o localizador entrará no [Modo Max](#), o qual representa diferentemente de uma leitura de profundidade normal.

O valor de profundidade dado no FLP é a profundidade pré-calculada, que é a profundidade em que se calcula que o transmissor esteja quando atinge o local abaixo do localizador. Se a inclinação ou a direção do transmissor mudar antes de chegar ao local abaixo do localizador, a leitura da profundidade pré-calculada já não será precisa.



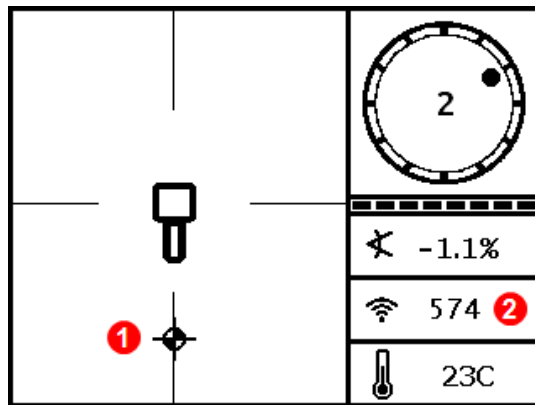
#### Autoteste rápido do localizador

Para verificar se o sinal é equilibrado pela antena do localizador, gire o localizador cuidadosamente 360° no centro do visor, mantendo o localizador nivelado. A bola de localização deve ficar centralizada na caixa. Se não estiver, pare de usar o localizador e entre em contato com o Atendimento ao consumidor DCI.

5. Com a bola centralizada na caixa, marque a localização diretamente abaixo da tela do visor do localizador no solo como o FLP.

## Encontrar a linha de localização (LL)

- Continue caminhando em direção à coluna de perfuração ou para o último local conhecido do transmissor. Mantenha a bola de localização no retículo vertical e observe que intensidade do sinal está aumentando à medida que você se aproxima do transmissor.



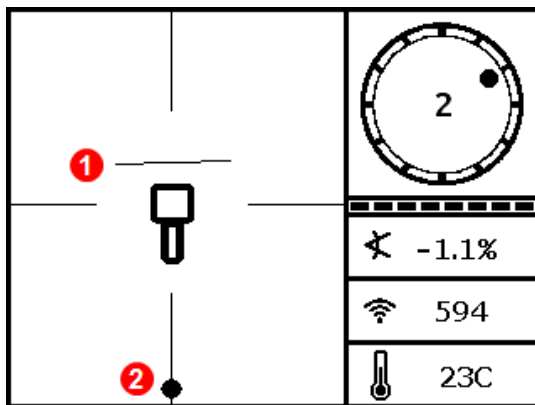
- Bola de localização movendo-se ao longo do retículo vertical
- Intensidade do sinal maior do que valor no FLP

**Tela de localização do localizador, movendo em direção à LL, FLP atrás**

Se a intensidade do sinal diminui, pode ser que tenha acabado de localizar o RLP. Posicione-se mais afastado da perfuradora e comece de novo na etapa 2.

- Quando a bola de localização atinge a parte inferior da tela, a linha de localização aparece e a bola se torna totalmente preta, para indicar que seu foco deve estar agora na LL.

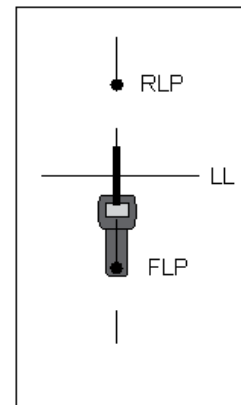
Se a linha de localização não aparecer e a bola pular para a parte superior da tela, segure o gatilho ao mover o localizador em uma direção para frente/trás sobre o local onde a bola pula. Isto deve remeter o localizador ao sinal do transmissor e revelar a linha de localização. Se isto não ocorrer, retorne para o FLP para referenciar novamente (veja etapa 1).



**Tela de localização do localizador, aproximando da LL**

Coluna de perfuração  
↕  
Trajetória de furo

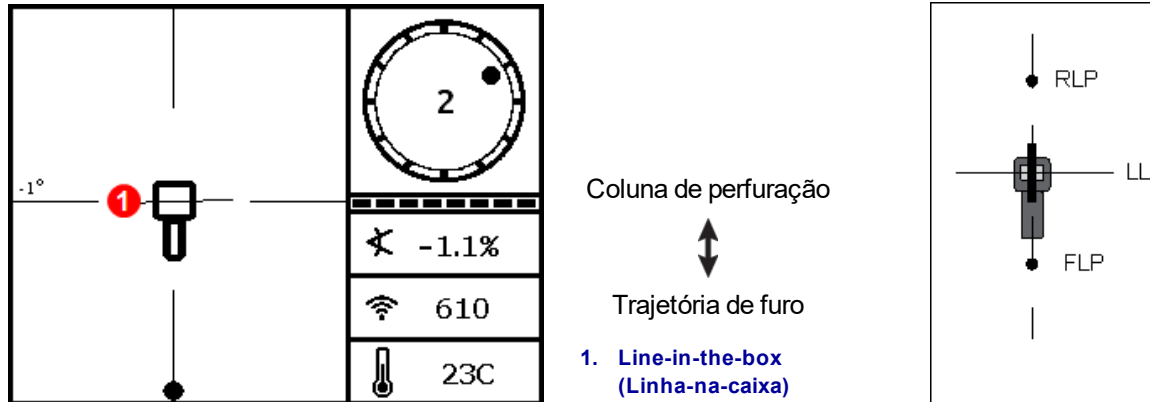
- Linha de localização
- Bola de localização



**Posição real do localizador e do transmissor**

Não confie no alinhamento da bola com o retículo vertical para identificar a posição esquerda/direita do transmissor. Os pontos de localização dianteiro e traseiro devem ser precisamente encontrados para determinar a posição lateral do transmissor (direção) e para obter leituras de profundidades precisas.

8. Posicione o localizador de modo que a LL esteja alinhada com o retículo horizontal.



Tela de localização do localizador na LL

Posição real do localizador e do transmissor


9. Faça uma leitura de profundidade e marque a LL diretamente abaixo da tela do visor do localizador. Se o FLP estiver à esquerda ou direita das marcas anteriores, indicando alguma ação de direcionamento, localize o RLP como descrito nas próximas etapas para verificar o posicionamento adequado da LL entre os pontos de localização.



**Se a trajetória de furo é reta, tenho que continuar a encontrar o RLP para cada barra?**  
*Página 42*

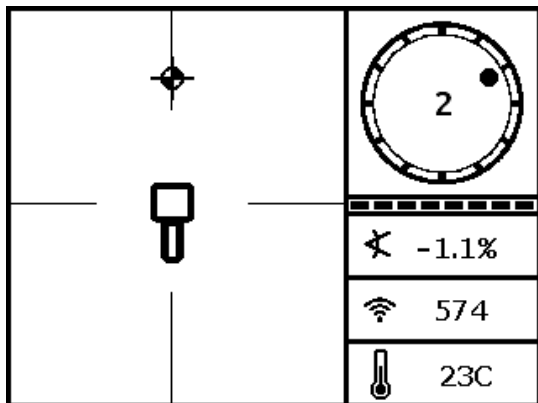
Não. Se um novo FLP está diretamente alinhado com os anteriormente marcados (uma linha de furo reta), não é necessário encontrar um novo FLP enquanto ele estiver diretamente alinhado com as marcas anteriores. Depois que a cabeça de perfuração mover para a frente outra barra, encontre o novo FLP e então a LL.

### Encontrar o RLP para confirmar a direção e posição do transmissor

Encontrar o RLP permitirá que confirme a direção e posição do transmissor. Como o FLP, o RLP é representado como um bola  no visor do localizador.

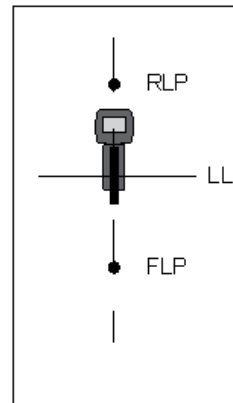
Continue a localização:

- Da LL, de frente para a perfuradora ou para a última localização do transmissor, dirija-se para a frente mantendo a bola alinhada no retículo vertical. Observe como a intensidade do sinal decresce à medida que você se move para longe do transmissor.



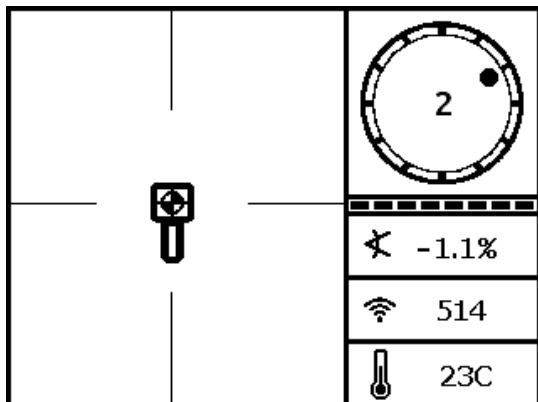
**Tela de localização do localizador, aproximando o RLP da LL**

Coluna de perfuração  
 ↑↓  
 Trajetória de furo



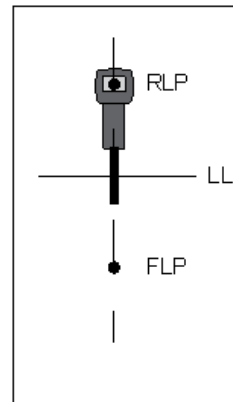
**Posição real do localizador e do transmissor**

- Posicione o localizador de forma que a bola fique centralizada na caixa (*Ball-in-the-Box*).



**Tela de localização do localizador no RLP**

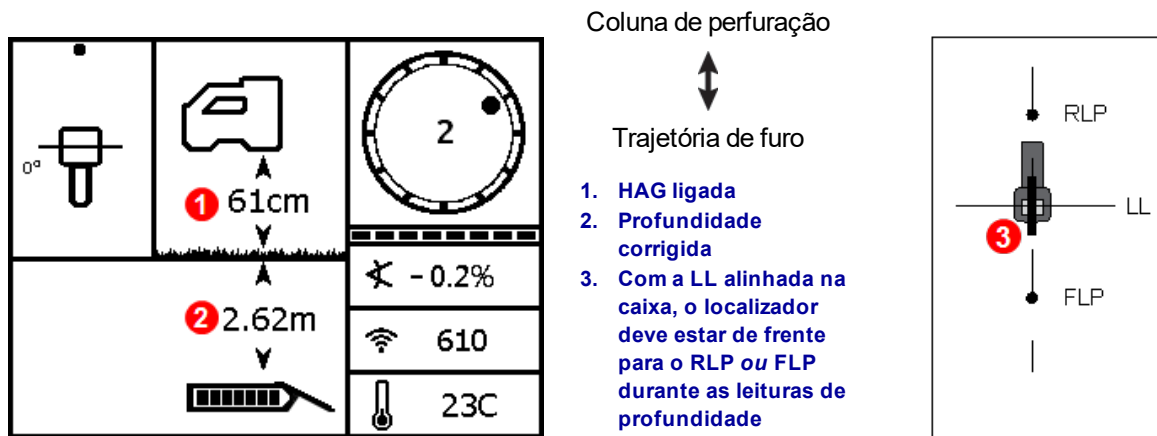
Coluna de perfuração  
 ↑↓  
 Trajetória de furo



**Posição real do localizador e do transmissor**

- Marque a localização diretamente abaixo da tela do visor do localizador no solo como o RLP. Uma linha entre o RLP e o FLP representa a direção do transmissor.

13. Posicione o localizador na intersecção desta linha de direção com a LL passando pelo centro da caixa no visor e segure o gatilho para obter uma leitura de profundidade. Esta é a localização atual do transmissor.



Tela de profundidade do localizador na LL

Posição real do localizador e do transmissor

### Três métodos para verificar Leituras de profundidade

Desabilite a HAG, coloque o localizador no solo e tome outra leitura de profundidade. Esta leitura deve estar dentro de 5% da leitura de profundidade obtida com a HAG ligada e o localizador elevado. No exemplo anterior, a leitura deve ser 2,62 m.

ou

Com a HAG ligada, coloque o localizador no solo e adicione a HAG à profundidade exibida. Ela deve ser também 2,62 m.

ou

Se a HAG não estiver sendo utilizada, observe a profundidade no solo e levante o localizador em exatamente 1 m. A leitura de profundidade deve aumentar esta mesma distância. No exemplo acima, a profundidade deveria ser 3,62 m.

Veja [Anexo C](#) na página 67 e [Anexo D](#) na página 71 para mais informações sobre profundidade.

## Localização avançada



### Quando você está pronto para ser um especialista

Aqui estão algumas técnicas que lhe ajudarão a perfurar com maior produtividade e ir adiante no furo que fez todo o mundo coçar a cabeça e chamar o escritório central.

## Monitoramento durante o processo



### Vá assistir um pouco de TV

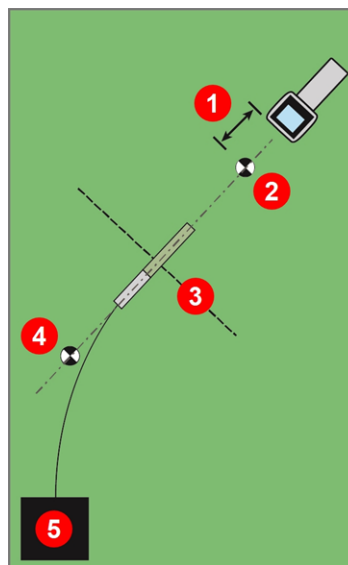
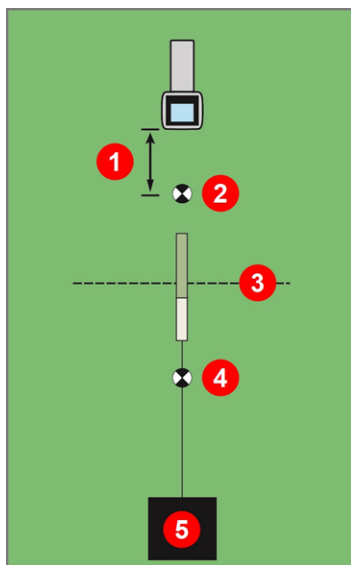
Assista ao vídeo de treinamento em **Rastrear durante o processo (Tracking On-the-Fly)** em [www.youtube.com/dcikent](http://www.youtube.com/dcikent).

Se estiver trabalhando em inclinação 0% (0°) abaixo de solo nivelado, a profundidade pré-calculada será a real. Neste caso, todas as localizações podem ser feitas no FLP enquanto a cabeça de perfuração está se movimentando.

Uma vez que o transmissor tenha sido localizado e esteja se movendo na direção correta, coloque o localizador relativamente nivelado no solo à uma distância de uma barra de tubo à frente do FLP, em linha com a trajetória criada pelo FLP e o RLP. Desligar HAG.

[Altura sobre o solo \(HAG\)](#)

*Página 17*

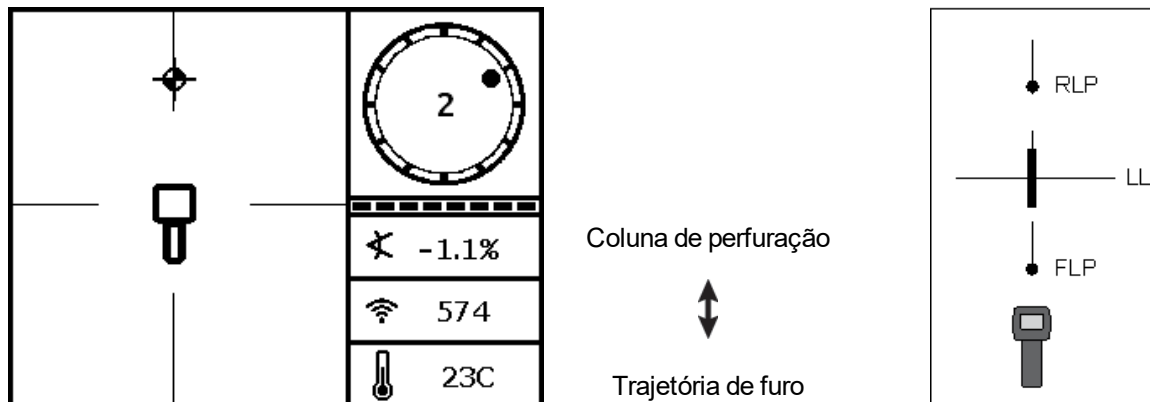


1. Comprimento de uma barra de tubo
2. FLP
3. Linha de localização (LL)
4. RLP
5. Perfuradora

Rastreamento "Durante o processo" com trajetória curva e padrão



Conforme a cabeça de perfuração avança, o FLP deve ser transportado ao longo do retículo vertical do localizador, indicando que a cabeça de perfuração ainda está em linha. Quando o FLP estiver na caixa, pressione o gatilho e confirme que a leitura de profundidade pré-calculada é a esperada.



**Monitoramento durante o processo da tela do localizador**

**Posição real do localizador e do transmissor**

Continue pelo comprimento de outra barra de tubo de perfuração e aguarde para o FLP continuar avançando para baixo do retículo vertical.

## Localização fora do trajeto



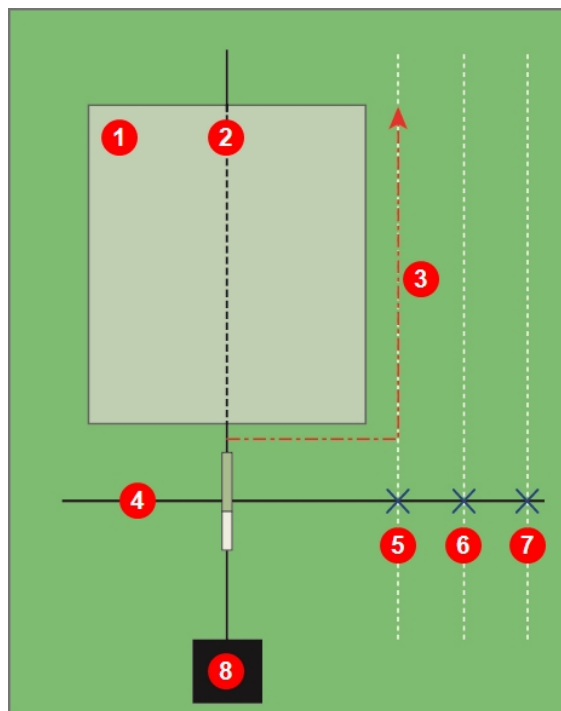
### Vá assistir um pouco de TV

Assista ao vídeo de treinamento em **Localizar fora do trajeto (Off-Track Locating)** em [www.youtube.com/dcikent](http://www.youtube.com/dcikent).

Utilize a técnica de localização fora do trajeto quando não for possível andar sobre o transmissor devido à interferência ou obstrução da superfície. Usando a relação da linha de localização perpendicular com o transmissor, é possível rastrear a direção do transmissor e também determinar se a profundidade pretendida está sendo mantida. O método de localização fora do trajeto é efetivo apenas quando a inclinação do transmissor for 0% (0°) e sendo transportado em solo plano.

Para explicar como o método de localização fora do trajeto funciona, usaremos o exemplo de uma obstrução que está na trajetória de furo desejada, como na figura abaixo. O transmissor está prestes a passar embaixo da obstrução.

1. Interrompa a perfuração e encontre a linha de localização (LL) do transmissor, colocando-a na caixa.
2. Enquanto mantém o localizador na mesma orientação, fique ao lado até que atinja uma distância predeterminada (P1). Mova o localizador para a frente e para trás até que a bola pule entre as partes superior e inferior da tela, marque este local e observe a intensidade do sinal. Enquanto ainda mantém o localizador na mesma orientação, faça isto duas vezes mais para os pontos fora do trajeto P2 e P3.

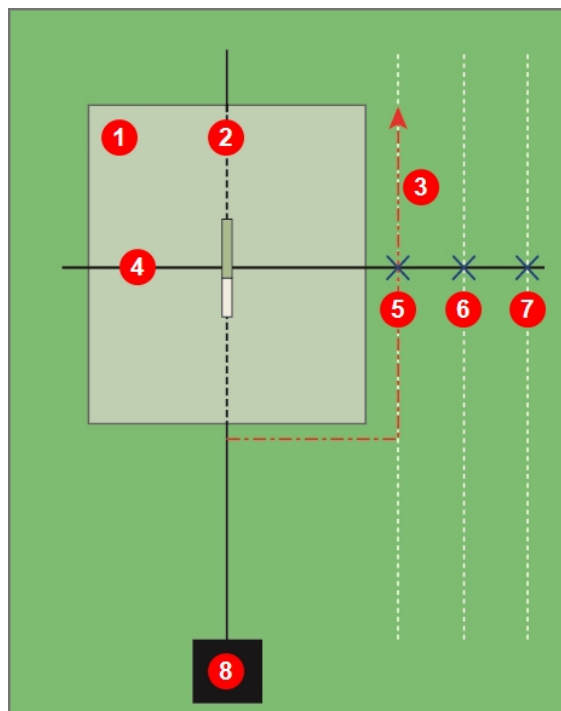


1. Obstrução
2. Trajetória de furo
3. Trajetória ao redor da obstrução
4. Linha de localização (LL)
5. Distância predeterminada 1
6. Distância predeterminada 2
7. Distância predeterminada 3
8. Perfuradora

#### Preparação para localização fora do trajeto

3. Conecte os pontos P1, P2 e P3 com uma linha. Esta é a linha de localização. A LL é perpendicular (a um ângulo de 90°) ao transmissor, por isso quando o mesmo está nivelado, é possível determinar a direção da cabeça de perfuração. Comparando a intensidade do sinal às distâncias predeterminadas P1, P2 e P3, conforme a cabeça de perfuração progride, você pode verificar se ela está se movendo na direção oposta ou mantendo a trajetória de furo pretendida. Também é importante rastrear a inclinação do transmissor para verificar se a cabeça de perfuração está se mantendo na trajetória desejada.
4. Conforme a perfuração continua, direcione a cabeça de perfuração para manter uma intensidade do sinal constante em cada um dos pontos P1, P2 e P3. Se a intensidade do sinal diminui, a cabeça de perfuração está se movendo na direção oposta (para a esquerda na imagem abaixo); se ela aumenta a cabeça de perfuração está se movendo mais para perto da posição lateral (para a direita).

Diferenças em inclinação e elevações topológicas também afetarão a intensidade do sinal e a posição da LL conforme a cabeça de perfuração progride. Utilizar três (ou mais) pontos fora do trajeto, fornece mais informações para auxiliar a reconhecer os efeitos adversos em potencial da interferência em qualquer ponto.



1. Obstrução
2. Trajetória de furo
3. Trajetória ao redor da obstrução
4. Linha de localização (LL)
5. Distância predeterminada 1
6. Distância predeterminada 2
7. Distância predeterminada 3
8. Perfuradora

Localização fora do trajeto

## Direcionamento ao objetivo (Target Steering)

O método Direcionamento ao objetivo (*Target Steering*) permite que o Falcon possa ser colocado à frente da cabeça de perfuração e usado como um objetivo de direcionamento. Ele opera especialmente bem para evitar armaduras de concreto armado que estejam provocando interferência no sinal, se o localizador puder ser colocado além da área com armaduras.

Em geral, o Direcionamento ao objetivo deve ser utilizado para *manter* uma trajetória de furo, e não para corrigir um furo significativamente fora do curso. Se necessário, utilize os métodos de localização dianteiro e traseiro para retornar ao curso.

[Pontos de localização \(FLP e RLP\) e Linha de localização \(LL\)](#)

Página 38

Em situações com alterações significativas de inclinação, tais como durante a entrada/saída de áreas com alterações topográficas e elevações, as informações de direcionamento para cima/para baixo, no visor remoto, podem não ser precisas. Nestas situações, somente as informações de direcionamento à esquerda/direita podem ser consideradas como precisas.



Após aprender os conceitos do Direcionamento ao objetivo, pratique seu uso, *antes* de utilizar em uma obra em que tempo e dinheiro estejam em jogo. Se necessitar de assistência adicional, contate o Serviço de Assistência ao Cliente da DCI.

O Visor compacto Falcon suporta o Direcionamento remoto, que fornece orientação de direcionamento esquerdo/direito, mas não a profundidade. Para Direcionamento ao objetivo (Target Steering) na perfuradora, a DCI recomenda a tela remota sensível ao toque Aurora.



### Vá assistir um pouco de TV

Assista à animação de treinamento **Direcionamento ao objetivo** (Target Steering) em [www.youtube.com/dcikent](http://www.youtube.com/dcikent).

Utilizar o localizador para Direcionamento ao objetivo, requer um sinal estável do transmissor.

Direcionamento ao objetivo não operará adequadamente com interferência passiva na vizinhança do furo.

[Interferência](#)  
Página 35

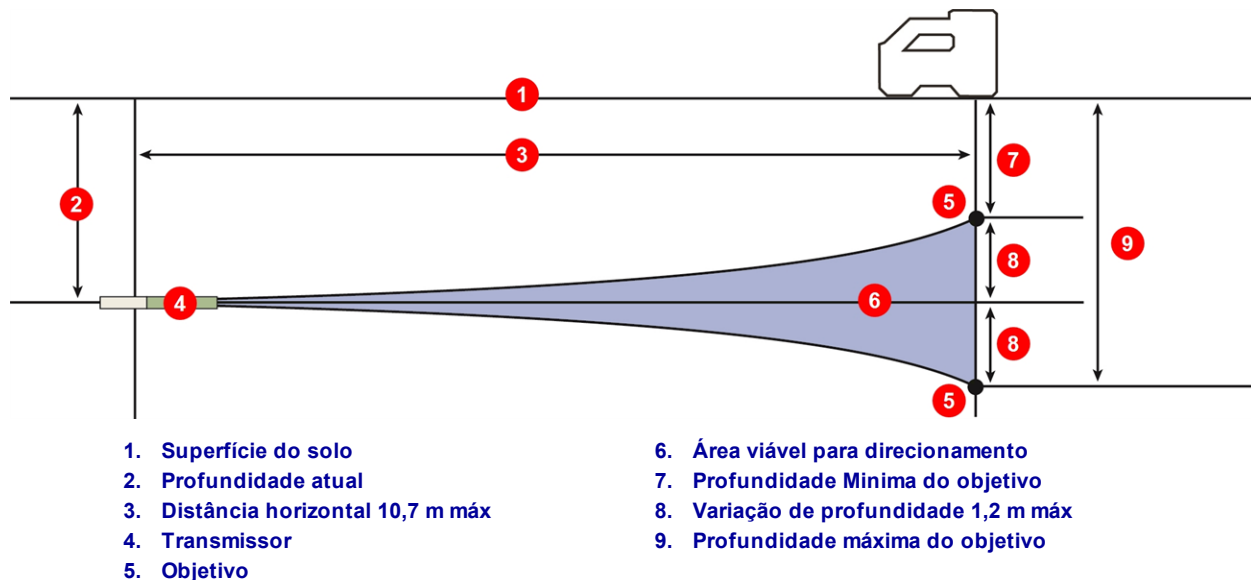
### Área viável para direcionamento ao objetivo

A distância máxima que o localizador pode ser colocado à frente da cabeça de perfuração para Direcionamento ao objetivo é de 10,7 m. Acima desta distância, as informações sobre profundidade se tornam menos precisas. Dentro desta faixa, iniciando com a cabeça de perfuração aproximadamente nivelada, os seguintes parâmetros devem ser aplicados aos dados de profundidade:

- A variação máxima de profundidade é de aproximadamente 1,2 m.
- A variação máxima de inclinação é de aproximadamente 14%.


Quando utilizado para fornecer apenas os sinais de Direcionamento remoto direito/esquerdo aceitos pelo Visor compacto Falcon, a distância entre o localizador e o transmissor é limitada somente pelo alcance do transmissor.

Para usar o critério de Direcionamento ao objetivo mais conservador possível, admitiremos que a trajetória ideal para a perfuração é um arco de círculo com raio que será compatível com o raio de curvatura da maioria das colunas de perfuração e dos produtos a serem instalados. Como mostrado no diagrama abaixo, a área de direcionamento viável está limitada à região sombreada entre os dois arcos circulares.



### Área viável para direcionamento ao objetivo

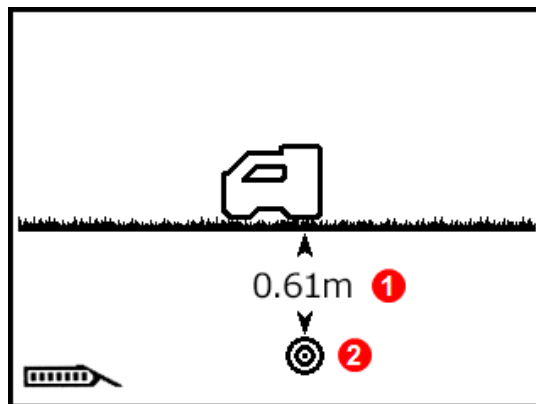
O procedimento de Direcionamento ao objetivo requer a colocação correta do localizador a menos de 10,7 m na frente do transmissor, na trajetória do furo, com sua parte traseira (onde é inserido o pacote de baterias) de frente para a perfuradora.

Utilize as três telas no menu Direcionamento ao objetivo  no localizador para ligar e desligar o Direcionamento ao objetivo ou para definir a profundidade do objetivo, como descrito nas seções seguintes.

## Ligar e desligar o Direcionamento ao objetivo

### Ligar o Direcionamento ao objetivo

Utilize a primeira tela no menu Direcionamento ao objetivo para ligar o direcionamento remoto na profundidade do objetivo exibida, a qual pode ser o valor de 0,50 m ou o valor definido mais recentemente. A profundidade do objetivo é a profundidade na qual você quer o transmissor quando este passa embaixo do localizador. Para alterar a profundidade do objetivo, clique duas vezes e pule para a seção [Configurar a Profundidade do objetivo](#) na página 54.



1. Profundidade do objetivo programada
2. Indica uma profundidade do objetivo programada

### Menu do direcionamento ao objetivo

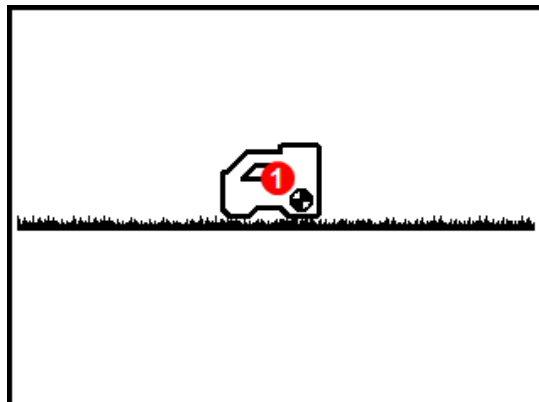
Segure o gatilho brevemente para ligar o Direcionamento ao objetivo com o valor de profundidade exibido. Uma marca de verificação aparece brevemente, próxima ao ícone do localizador. O localizador bipa quatro vezes para confirmar e retorna para a tela de localização com o Direcionamento ao objetivo ativado.

Com o Direcionamento ao objetivo ativado, a tela de localização exibirá agora a distância horizontal entre o transmissor e o localizador (veja a primeira tela na seção [Posicionamento do localizador como um objetivo](#) na página 55).

Qualquer configuração HAG em efeito é ignorada durante o Direcionamento ao objetivo.

### **Desligar o Direcionamento ao objetivo**

Utilize a segunda tela no menu Direcionamento ao objetivo para desligá-lo.



1. Objetivo de localização representa que não há profundidade do objetivo programada

#### **Desligamento do Direcionamento ao objetivo**

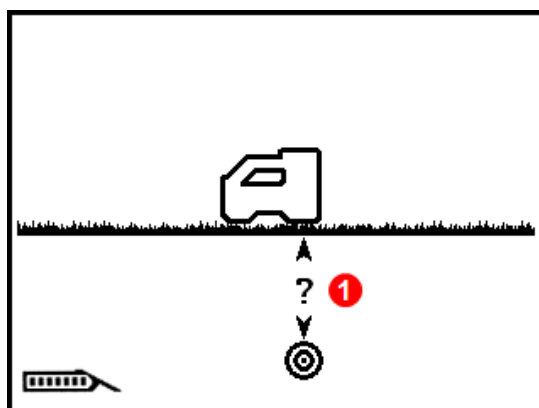
Segure o gatilho brevemente para desligar o Direcionamento ao objetivo. Uma marca de verificação aparece brevemente, próxima ao ícone do localizador. O localizador bipa quatro vezes para confirmar e retorna para a tela de localização.

Quando o localizador sai do modo Direcionamento ao objetivo, o visor remoto retorna automaticamente para a tela de localização remota normal e o localizador não exibe mais a distância horizontal do transmissor ao localizador.

### **Configurar a Profundidade do objetivo**

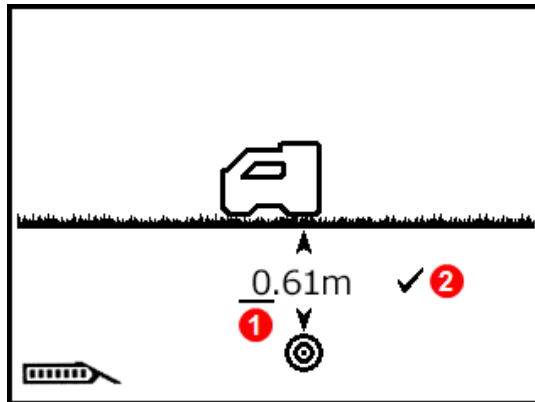
Utilize a terceira tela no menu Direcionamento ao objetivo para definir a profundidade do objetivo. A tela é semelhante à primeira tela, exceto pelo ponto de interrogação (?) que aparece no lugar do valor atual da profundidade do objetivo.

1. Para definir o valor da profundidade do objetivo, segure o gatilho brevemente.



1. Selecione definir a profundidade do objetivo

2. O primeiro dígito é sublinhado. Clique para selecionar o próximo dígito ou segure brevemente para alterar o valor.



1. Seleção atual
2. Selecionar para confirmar a configuração

3. Por meio da seleção, o valor se torna encaixotado. Clique para rolar a tela através de valores numéricos e segure brevemente para selecionar. Clique para selecionar valores subsequentes e segure brevemente para alterar.
4. Quando a profundidade do objetivo é definida corretamente, selecione a marca de verificação para confirmar. Uma marca de verificação aparece brevemente próxima ao ícone do localizador e este bipa e retorna para a tela de localização com o Direcionamento ao objetivo ativado.

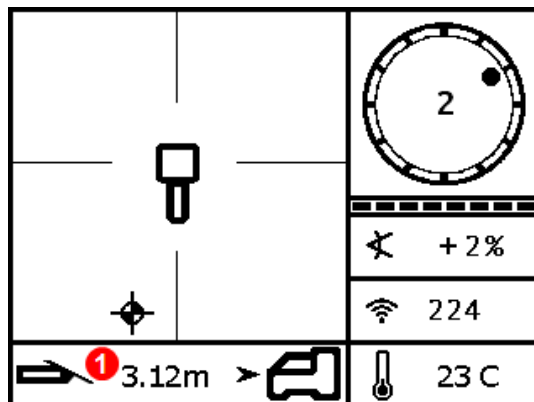
Se você clicar além do valor metros desejado, clique direto o valor máximo de 30 m ou aguarde cerca de cinco segundos para sair sem salvar e tente novamente.

Se seu clique for além de 99 cm no campo de centímetros, o número no campo *m* aumentará automaticamente.

Para manter as leituras mais precisas no visor remoto, nunca defina a profundidade do direcionamento ao objetivo mais de 1 m da profundidade atual.

### Posicionamento do localizador como um objetivo

Configurar uma profundidade do objetivo no localizador ativa o direcionamento ao objetivo e a tela de localização, no localizador, exibe agora a distância horizontal do transmissor ao localizador. O visor remoto, na perfuradora, altera automaticamente para o modo Direcionamento ao objetivo ou modo de Direcionamento remoto.

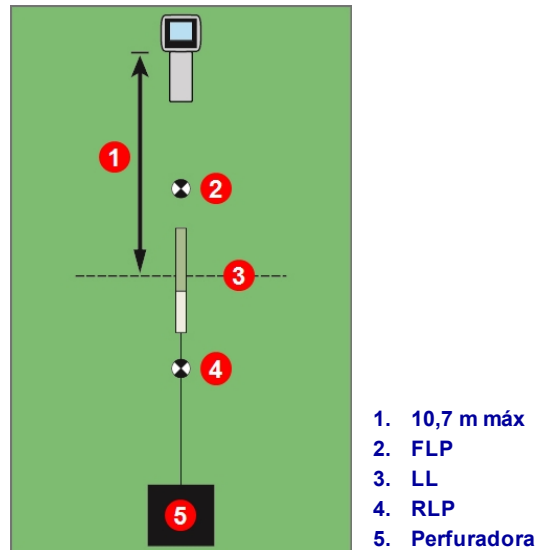


1. Distância horizontal entre transmissor e localizador

**Dados de direcionamento remoto no localizador**

Sempre verifique se a localização à qual gostaria de direcionar abaixo do localizador é possível para o raio de curvatura da coluna de perfuração e produto sendo instalado.

Coloque o localizador na trajetória de furo pretendida além do FLP mas dentro de 10,7 m do transmissor, com sua parte traseira (pacote de baterias) virada para o local atual do transmissor. Posicione o localizador entendendo que o Direcionamento ao objetivo é projetado para garantir que o transmissor esteja perpendicular à parte traseira do localizador no momento em que a cabeça de perfuração atinge o objetivo abaixo do localizador.



**Posicionamento do localizador para Direcionamento ao objetivo**

Para o visor remoto Falcon que suporta apenas Direcionamento remoto, a distância máxima de 10,7 m do transmissor exibida abaixo é em vez disso limitada somente ao alcance máximo do transmissor.

### Direcionar ao objetivo com o visor remoto

Consulte o manual do operador do seu visor remoto, para detalhes sobre a sua de Direcionamento ao objetivo ou tela de Direcionamento remoto. Os manuais estão localizados na unidade flash que acompanha o equipamento ou on-line em [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com).

### Direcionamento ao objetivo em áreas de interferência




Interferências podem causar imprecisão nas medições de profundidade e de colocação da bola de localização e perda da inclinação, de rotação ou direção do transmissor.

Em áreas de interferência ativa e/ou passiva, elevar fisicamente o localizador acima do solo pode ajudar. Se elevar o localizador acima do solo, ajuste a profundidade do objetivo incluindo a altura elevada.



# Transmissor

Esta seção descreve o transmissor Falcon de 15 polegadas para o seu sistema. Para uma lista de transmissores compatíveis, veja a tabela abaixo de [Requisitos da cabeça de perfuração do transmissor](#) na página 60. Para informações sobre a utilização do transmissor DucTrak, visite nosso website em [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com).

Um transmissor gera um campo magnético detectado pelo localizador Falcon. O transmissor e localizador devem ter números de designação regional correspondentes para garantir que possam se comunicar e satisfazer os requisitos locais de operação. O número de identificação regional está localizado dentro do ícone do globo , próximo do número de série. Antes de utilizar, o transmissor deve ser pareado com o localizador.

O transmissor de banda larga Falcon F1 mede 38,1 cm de comprimento e 3,2 cm de diâmetro. Ele fornece leituras de inclinação tão baixas como 0,1% ou incrementos de 0,1° no nível e exibe rotação nas posições das 12 relógio (CP). O transmissor difunde em uma faixa, incluindo frequências de 9,0 a 13,5 kHz.



1. Compartimento de bateria
2. Porta de infravermelho
3. Tampa dianteira mostrando ponto de temperatura e abertura indicadora

## de 15 polegadas Transmissor de banda larga Falcon F1 de 15 polegadas

A calibração é necessária antes do primeiro uso, depois de uma otimização de frequência e antes de utilizar um transmissor, receptor ou cabeça de perfuração diferentes.

[Calibração e AGR](#)

Página 19

Uma tabela detalhada de resolução da inclinação encontra-se no [Anexo A](#).



### **Posso utilizar outros transmissores DigiTrak com meu Falcon?**

Não. A tecnologia por trás da utilização de frequências otimizadas múltiplas do Falcon, requer um transmissor de banda única Falcon F1 DigiTrak ou um transmissor DucTrak da DigiTrak.

### **Posso usar transmissores DigiTrak reformados por outras empresas?**

A DCI recomenda evitar a utilização de transmissores "consertados" ou "reformados" por qualquer razão. Técnicos não treinados, pouca qualidade da manufatura e a reutilização de componentes eletrônicos desgastados introduzem risco desnecessário ao seu projeto, que de longe excede em valor qualquer economia de custo obtida a curto prazo. Os transmissores Falcon da DigiTrak incorporam avanços recentes em arquitetura e durabilidade que fornecem uma expectativa de vida ainda mais longa, sob condições típicas.

### **Por que não posso obter a pressão do fluido?**

O sistema Falcon F1 não suporta monitoração de pressão de fluido. Fale com seu revendedor sobre como atualizar para o sistema Falcon F5, para utilizar este e outros recursos avançados não disponíveis no Falcon F1.

## Baterias e ligar/desligar

### Transmissores de 15 pol.

Os transmissores de banda larga Falcon DigiTrak de 15 polegadas requerem duas baterias alcalinas tamanho C ou uma bateria de lítio SuperCell da DCI fornecendo no máximo 3,6 VCC. As baterias alcalinas duram até 20 horas, enquanto uma SuperCell dura até 70 horas.

### Transmissores de 8 pol.

Os transmissores de banda larga Falcon de 8 polegadas da DigiTrak requerem uma bateria única de lítio 123 de 3V. Insira o terminal positivo primeiro. Esta bateria durará até 12 horas.



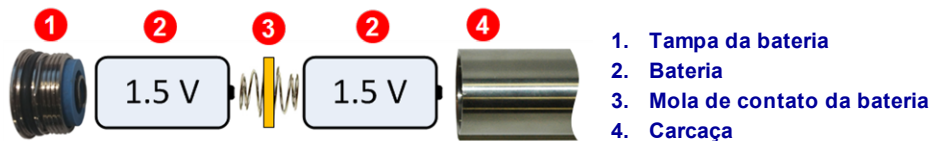
Nunca utilize baterias de lítio danificadas ou que não sejam da DCI. Nunca utilize duas baterias tamanho C de lítio que fornecem uma voltagem combinada acima de 3,6 VCC.

As baterias de lítio SuperCell DCI são fabricadas com especificações militares. A utilização de baterias de lítio danificadas ou de baixa qualidade pode danificar o transmissor e/ou a carcaça e anulará a garantia DCI.

### Instalação de baterias/ligar (15 pol.)

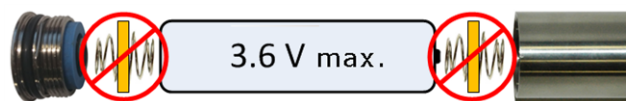
Os transmissores DCI ligam assim que as baterias e tampa da bateria estejam instaladas adequadamente e recordam a última faixa de frequências otimizadas utilizada. Para instalar as baterias:

1. Remova a tampa da bateria do transmissor, utilizando uma chave de fenda grande ou uma moeda, girando no sentido anti-horário.
2. Insira primeiro os terminais positivos da bateria ou baterias no transmissor. Ao utilizar duas baterias tamanho C, inclua a mola de contato de bateria que veio com o transmissor como mostrado abaixo:



Baterias tamanho C instaladas com mola de contato de bateria

NÃO utilize a mola de contato de bateria em qualquer lado de uma única bateria SuperCell.




Os transmissores Falcon devem ser seguros pelo compartimento tubular de aço inoxidável da bateria ao instalar ou remover a tampa da bateria. Segurar o tubo de fibra de vidro verde pode, potencialmente, danificar a vedação entre as duas seções.

3. Recoloque a tampa da bateria e espere por no mínimo 10 segundos para o transmissor se energizar completamente. Não apertar demais a tampa.



Iniciar o **Otimização de frequência** não alterará a faixa de frequências otimizadas do transmissor até que o localizador e o transmissor estejam pareados. Uma vez pareado, o transmissor começa automaticamente a utilizar a nova faixa de frequência otimizada.


### Carga da bateria do transmissor

O ícone de carga da bateria  na parte inferior da tela de profundidade do localizador, indica a duração remanescente para baterias alcalinas. Ele também aparece na parte inferior esquerda da tela de localização pelos primeiros cinco minutos em que o transmissor está ligado. Até que o transmissor esteja instalado em uma carcaça e conseqüentemente consumindo corrente normalmente, esta leitura de energia não é precisa.



Devido ao fato que a energia da bateria para uma bateria de lítio (SuperCell e 123) aparecerá como cheia até apenas pouco antes de estar esaurida, é necessário rastrear suas horas de utilização.

### Aviso de consumo de corrente do transmissor

Sobrecorrente do transmissor - consumir muita corrente das baterias, o que diminui a sua duração - pode ocorrer devido a baterias fracas ou usadas ou a utilização de uma carcaça de perfuração incompatível. Corrente excessiva é indicada por um raio sobre o ícone de carga da bateria do transmissor na tela de localização. 

O transmissor Falcon apenas executa este teste de consumo de corrente por cinco minutos após ser ligado. O transmissor deve estar instalado na cabeça de perfuração para este teste ser válido. Diferentes cabeças de perfuração e arranjos de ranhuras afetarão o consumo de corrente e a duração da bateria.

Este recurso não opera com transmissores de 8 polegadas.

### Modo de repouso

Todos os transmissores DigiTrak energizados por bateria entram em modo repouso e param de transmitir para conservar a energia da bateria se estiverem inativos por mais de 15 minutos. Para despertar o transmissor, gire a coluna de perfuração por meia volta. O transmissor não despertará se ele parar na mesma posição de rotação na qual foi repousar.

Uma pequena quantidade de carga continuará a sair das baterias enquanto o transmissor estiver em modo de repouso, a fim de que a posição de rotação possa ser monitorada. Para conservar a duração das baterias, não as deixe ficar no transmissor se podem ser removidas facilmente. Sempre remova as baterias quando o transmissor não estiver sendo utilizado para desligá-las.

O tempo de repouso não é contado para a garantia baseada em horas de execução.

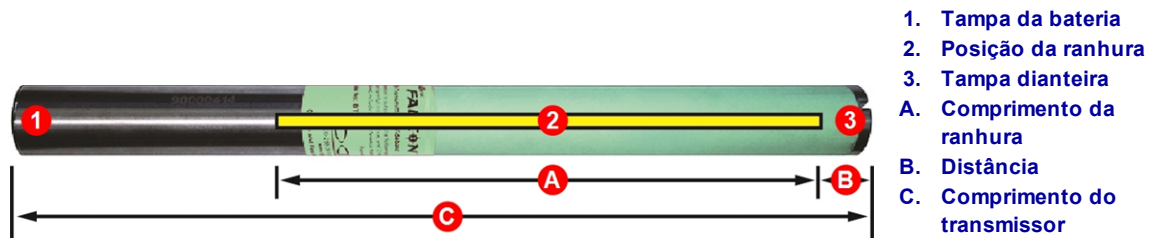


Um transmissor continuará a enviar dados por até 10 segundos após as baterias terem sido removidas.

Os transmissores DucTrak não utilizam o modo de repouso.

## Requisitos da cabeça de perfuração do transmissor

Para máximo alcance do transmissor e vida útil da bateria, as ranhuras na cabeça de perfuração devem ter o comprimento e largura mínimos e serem posicionadas corretamente. Os transmissores da DCI requerem no mínimo três ranhuras igualmente espaçadas ao redor da circunferência da cabeça de perfuração para emissão otimizada de sinal e máxima duração da bateria. Meça o comprimento das ranhuras no *lado interno* da cabeça de perfuração. As ranhuras devem ter no mínimo 1,6 mm ( $1/16$  pol.) de largura. Os transmissores DCI se ajustam a carcaças padrão, mas podem requerer, em alguns casos, um adaptador de tampa de bateria.



	A mínimo	B máximo	C
Transmissores de 15 pol. Falcon F1	22,9 cm*	2,5 cm*	38,1 cm
Transmissores de 8 pol. Falcon F1	10,2 cm	2,5 cm	20,3 cm

\* Medida ideal. O comprimento da ranhura padrão da DCI de 21,6 cm (A) e distância de 5,1 cm (B) permanecem aceitáveis.

O transmissor deve encaixar firmemente na cabeça de perfuração. Pode ser necessário envolver o transmissor com fita adesiva ou anéis de vedação e/ou utilizar um adaptador de cabeça de perfuração para cabeças de perfuração maiores. Contate o atendimento ao consumidor DCI para maiores informações.

A abertura indicadora na tampa dianteira do transmissor deve encaixar no pino (chaveta) antirotação, na cabeça de perfuração, para alinhamento adequado. Utilize a compensação de rotação, se a posição das 12 horas do relógio do transmissor, não corresponder com a da cabeça de perfuração.

[Menu compensação de rotação](#)  
Página 24


Somente utilize a tampa de bateria que acompanhou o transmissor Falcon. Outras tampas de baterias podem parecer semelhantes, mas esmagam as baterias ou tornam o transmissor muito longo para encaixar em uma carcaça padrão.

## Status de temperatura e indicador de superaquecimento

A maioria dos transmissores DigiTrak estão equipados com um termômetro digital interno. A temperatura é exibida na parte inferior direita das telas do visor remoto e do localizador ao lado do símbolo de temperatura do transmissor . A faixa de temperatura em uma perfuração normal vai de 16°C a 40°C. Suspenda a perfuração, quando a temperatura exceder 36°C, para permitir o resfriamento.






Devido ao termômetro digital estar dentro do transmissor, os aumentos de temperatura devido a condições de perfuração externas, levam algum tempo para transferir para o transmissor. Determine aumentos de temperatura rapidamente para evitar danos irreversíveis.

Se a temperatura atingir 48°C, o ícone do termômetro mudará para mostrar que o transmissor está tornando-se perigosamente quente . Deve-se permitir que o transmissor esfrie imediatamente ou sofrerá danos.

Para esfriar o transmissor, interrompa a perfuração e retraia a perfuradora um metro e/ou adicione mais fluido de perfuração.

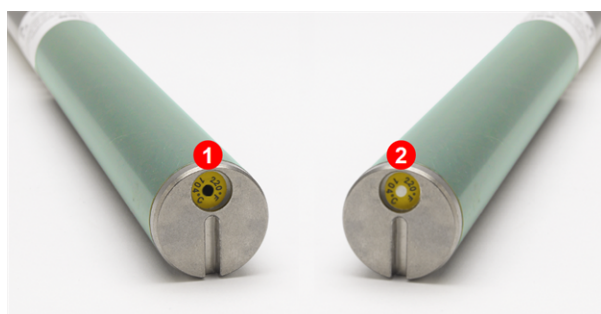
## Sons de advertência de temperatura do transmissor

O localizador e visor remoto Falcon emitem os seguintes sinais sonoros para indicar aumentos na temperatura do transmissor:

Ícone	Temperatura	Sons de advertência
	Abaixo 16°C	Nenhum
	16 a 36°C	Sequência de bipes duplos (bipe-bipe) para cada aumento de 4°C na temperatura.
	40 a 44°C	Sequência de dois bipes duplos (bipe-bipe, bipe-bipe) para cada aumento de 4°C na temperatura. É necessário providenciar o resfriamento do transmissor.
 <i>piscando</i>	48 a 56°C	Sequência de três bipes duplos (bipe-bipe, bipe-bipe, bipe-bipe) para cada aumento de 4°C na temperatura. Resfriamento é crítico para evitar danos irreversíveis.
 <i>piscando</i>	60°C ou acima	Sequência de três bipes duplos a cada 5 segundos no visor remoto e a cada 20 segundos no localizador. Esta advertência significa condições de perfuração perigosas. Danos irreversíveis podem já ter ocorrido no transmissor.
	104°C	<b>15 pol.</b> – Nenhum: O indicador de superaquecimento do transmissor (ponto de temperatura) fica preto.
	82°C	<b>8 pol.</b> – Nenhum: O indicador de superaquecimento do transmissor (ponto de temperatura) fica preto.

## Indicador de superaquecimento do transmissor (ponto de temperatura)

A maioria dos transmissores DigiTrak possui um indicador de superaquecimento (ponto de temperatura), localizado na tampa dianteira. O ponto de temperatura tem um anel externo amarelo com um ponto branco de 3 mm ( $\frac{1}{8}$  pol.) no centro.



- 1. Ponto de temperatura preto anula a garantia**
- 2. Ponto de temperatura normal**

### Ponto de temperatura do transmissor

Se o ponto de temperatura mudar para prata ou cinza, o transmissor foi exposto ao calor, mas sem exceder às especificações. Se o ponto de temperatura ficar preto, é porque o transmissor foi exposto a temperaturas excessivas e não poderá mais ser utilizado. A garantia DCI não cobre qualquer transmissor que tenha superaquecido (ponto preto) ou que tenha tido seu ponto de temperatura removido.

Evite o superaquecimento do transmissor, utilizando técnicas de perfuração adequadas. Solos abrasivos, obstrução de jatos, fluxo de lama inadequado e lama mal misturada são alguns dos fatores que podem contribuir significativamente para o superaquecimento de um transmissor.

O transmissor Falcon armazena a temperatura máxima, a qual você pode visualizar utilizando a função Informações do transmissor. Observe que o ponto de temperatura externa pode superaquecer e ficar preto antes que a temperatura *interna* atinja o máximo permitido.

[Informações do transmissor](#)  
Página 26

### Temporizador da garantia do transmissor









O temporizador utilizado para a garantia baseada em horas é visualizado em [Informações do transmissor](#) na página 27.

Horas de execução acumulam sempre que o transmissor estiver enviando dados. Elas não são acumuladas quando o transmissor está no Modo de repouso. A garantia de 3 anos/500 horas requer que o transmissor seja registrado em [access.DigiTrak.com](http://access.DigiTrak.com) dentro de 90 dias da compra. Veja a garantia no fim deste manual para informações adicionais.

## Apêndice A: Especificações do sistema

As tabelas neste apêndice utilizam números e formatação de pontuação ingleses.

### Requisitos de energia

Dispositivo (Modelo nº)	Voltagem operacional	Corrente operacional
Localizador Falcon F1 DigiTrak (FAR2)	14,4 V 	300 mA máx.
Carregador de baterias NiMH SE DigiTrak (SBC)	Entrada 100–240 VCA Saída 25 V  (nominal)	350 mA máx. 700 mA máx.
Pacote de baterias NiMH SE DigiTrak (SBP)	14,4 V  (nominal)	2,0 Ah 29 Wh máx.
Carregador de baterias F Series DigiTrak (FBC)	Entrada 10–28 V  Saída 19,2 V 	5,0 A máx. 1,8 A máx.
Pacote de baterias Íon-Lítio F Series DigiTrak (FBP)	14,4 V  (nominal)	4,5 Ah 65 Wh máx.
Transmissor DigiTrak (BTW)	1,2–4,2 V 	1,75 A máx.
Transmissor DigiTrak (BTS)	1,2–4,2 V 	0,4 A máx.

### Requisitos ambientais

Dispositivo	Umidade relativa	Temperatura de operação
Localizador Falcon F1 DigiTrak (FAR2) e visor compacto Falcon (FCD) com pacote de baterias NiMH com pacote de baterias de lítio	<90%	-10 a 65°C -20 a 60°C
Visor remoto Aurora DigiTrak (AF8/AF10)	<90%	-20 a 60°C
Transmissor DigiTrak (BTW)	<100%	-20 a 104°C
Transmissor DigiTrak (BTS)	<100%	-20 a 82°C
Carregador de baterias NiMH SE DigiTrak (SBC)	<90%	0 a 40°C
Pacote de baterias NiMH SE DigiTrak (SBP)	<99%, <10°C <95%, 10 – 35°C <75%, 35 – 65°C	-10 a 65°C
Carregador de baterias F Series DigiTrak (FBC)	<99%, 0 a 10°C <95%, 10 – 35°C	0 a 35°C
Pacote de baterias Íon-Lítio F Series DigiTrak (FBP)	<99%, <10°C <95%, 10 – 35°C <75%, 35 – 60°C	-20 a 60°C

Altitude de trabalho do sistema: calculada até 2000 m.

### Requisitos de armazenamento e expedição

#### Temperatura

A temperatura de armazenamento e transporte deve permanecer dentro de -40 a 65°C.

## Embalagem

Carregue no estojo de transporte original ou em embalagem de solidez suficiente para evitar choques mecânicos no equipamento durante o transporte.

Aprovado para se transportado por veículo, barco e avião.

As baterias SuperCell são regulamentadas pela UN3090 Baterias de metal de lítio, as baterias FBP Series F são regulamentadas pela UN3480 e as de íons de lítio pela UN3481. As baterias de lítio são consideradas da Classe 9 do regulamento Bens Perigosos Variados sob a Associação de Transportadores Aéreos Internacionais (Class 9 Miscellaneous Dangerous Goods under International Air Transportation Association (IATA)). Também se aplicam os regulamentos para Transporte Terrestre 49 CFR 172 e 174 e regulamento da IATA. Estas baterias devem ser embaladas e embarcadas somente por pessoal treinado e certificado. Nunca despache baterias danificadas.

## Descarte de equipamento e bateria



Este símbolo no equipamento indica que o mesmo não pode ser descartado com outros resíduos domésticos. Ao contrário, é sua responsabilidade dispor tais equipamentos em um ponto de coleta designado para reciclagem de equipamentos elétricos e eletrônicos. Se o equipamento contém uma substância proibida, a etiqueta informará o poluente (Cd = Cádmio; Hg = Mercúrio; Pb = Chumbo) ao lado deste símbolo. Antes de reciclar, assegure que as baterias estejam descarregadas ou seus terminais estejam cobertos com fita adesiva para prevenir curto-circuito. A reciclagem e coleta seletiva de seu equipamento inutilizado no momento do descarte ajudará a preservar recursos naturais e garantir que sejam reciclados sem prejudicar a saúde humana e o meio ambiente. Para maiores informações sobre onde pode levar seu equipamento inutilizado para reciclagem, entre em contato com a prefeitura local, o serviço de coleta de lixo residencial ou a loja onde comprou o equipamento.












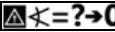


## Resolução da inclinação do transmissor












A resolução da inclinação do transmissor decresce com o aumento do grau.

±% de Inclinação	± Grau de inclinação	% de Resolução
0 – 3%	0 – 1.7°	0.1%
3 – 9%	1.7 – 5.1°	0.2%
9 – 30%	5.1 – 16.7°	0.5%
30 – 50%	16.7 – 26.6°	2.0%
50 – 90%	26.6 – 42.0°	5.0%



## Anexo B: Símbolos da tela do localizador

Símbolo	Descrições
	<b>Sinal atenuado</b> – Indica que a atenuação de sinal está ativa devido à presença de interferência excessiva ou ao localizar a menos de 1 m do transmissor. O localizador atenua o sinal do transmissor automaticamente quando localizar em profundidades pequenas, para reduzir intensidade excessiva do sinal do transmissor. O <b>A</b> é exibido na parte inferior esquerda dos <a href="#">resultados do otimização de frequência</a> (page 15) ou na parte inferior esquerda do <a href="#">indicador de rotação</a> (página 32) na tela de localização. Atenuação ao localizar muito próximo do transmissor é normal. Atenuação durante a calibração ou otimização de frequência é um aviso para relocar para um ponto com menos interferência. O localizador não será calibrado quando a intensidade de sinal estiver piscando, indicando a presença de interferência extrema. <i>Página 19</i>
	<b>Sinal alto na calibração</b> – É exibido depois de uma calibração falhar, frequentemente devido ao transmissor estar muito próximo do localizador. <i>Página 22</i>
	<b>Sinal baixo na calibração</b> – É exibido depois de uma calibração falhar, talvez devido ao transmissor não estar ainda energizado ou pareado com o localizador. <i>Página 22</i>
	<b>Erro de atenuação de calibração</b> – É exibido depois de uma calibração falhar. Se a atenuação está em efeito devido, apenas, à interferência moderada, o sistema calibrará assim mesmo. Entretanto, é da melhor prática transferir o aparelho para um local mais tranquilo onde a atenuação não esteja em efeito. Se o ícone de atenuação da intensidade de sinal estiver piscando, indica interferência extrema e uma calibração falhará. <i>Página 20</i>
	<b>Ícone do Globo</b> – Exibido na tela de início do localizador, o número no seu interior (mostrado aqui em branco) indica a identificação regional, a qual deve ser igual àquela no compartimento de bateria do transmissor. <i>Página 6</i>
	<b>Nível do solo</b> – Representa o solo para a função HAG e leituras de profundidade. <i>Página 32</i>
	<b>Linha de localização</b> – A linha de localização (LL) sempre é exibida perpendicular ao transmissor. A Linha de localização (LL) é encontrada entre os pontos de localização dianteiro e traseiro somente após um travamento de referência ter sido obtido (veja abaixo). Pode também incluir o ângulo de mudança de direção do transmissor em graus. <i>Página 32</i>
	<b>Bola de localização/objetivo</b> – Representa os pontos de localização dianteiro e traseiro (FLP e RLP). Quando a linha de localização aparecer, a bola de localização se tornará um círculo sólido (bola), representando o ponto de localização aproximado. <i>Página 31</i>
	<b>Ícone de localização</b> (o localizador) – Representa a visão aérea do localizador. O quadrado na parte superior do ícone é chamado de "caixa" quando referente à localização <i>Ball-in-the-Box</i> e <i>Line-in-the-Box</i> (linha-na-caixa). <i>Página 31</i>
	<b>Modo Max</b> – O Modo Max começa quando se segura o gatilho por mais de cinco segundos durante uma leitura de profundidade. <i>Página 33</i>
	<b>Temporizador do Modo Max</b> – Fornece uma indicação visual que o Modo Max esta ativo (gatilho pressionado). Substitui o medidor que atualiza a rotação/inclinação. <i>Página 33</i>
	<b>Inclinação considerada zero</b> – Indica que, se atualmente não houver dados de inclinação disponíveis, a inclinação é assumida sendo zero para cálculo de profundidade, profundidade pré-calculada e AGR. <i>Página 31</i>
	<b>Carga da bateria do localizador</b> – Descreve a carga restante da bateria do localizador. Aparece acima do menu principal. Quando a duração da bateria está baixa, o ícone piscará na tela de localização. <i>Página 13</i>
	<b>Ícone do localizador</b> – Indica a posição do localizador relativa ao solo para a função altura sobre o solo (HAG), leituras de profundidade e a função Direcionamento ao objetivo. <i>Página 32</i>
<b>R</b>	<b>Travamento de referência</b> – Indica que um sinal de referência foi obtido para exibir a linha de localização. É exibido na parte superior da tela de localização. <i>Página 43</i>

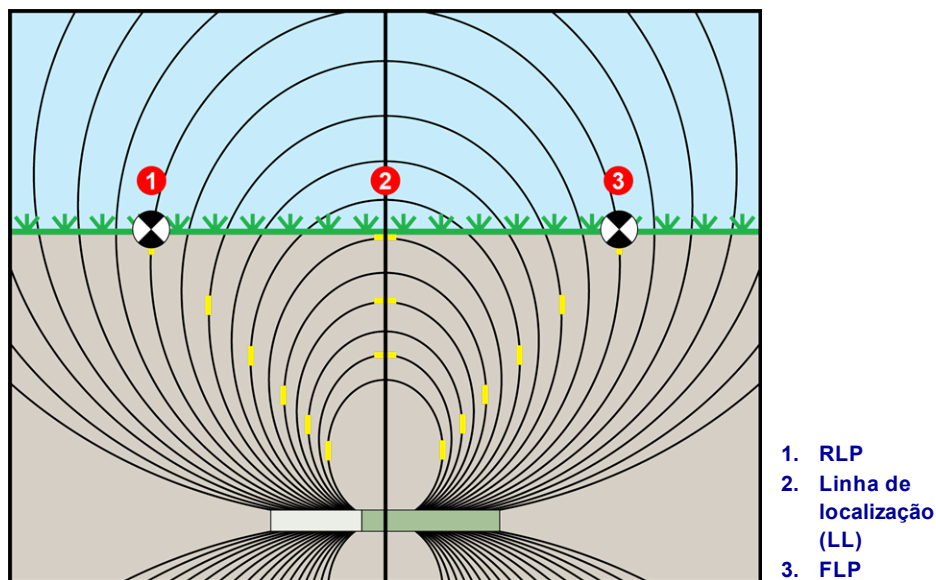
Símbolo	Descrições
RO	<b>Compensação de rotação</b> – Indica que a compensação de rotação está ativada. É exibida no lado inferior direito do indicador de rotação. <i>Página 24</i>
	<b>Medidor atualizado de rotação/inclinação</b> – Mostra a qualidade de recepção de dados do transmissor (especificamente, taxa de dados). Uma barra cheia indica o melhor sinal. Uma barra mais curta indica que o localizador está em uma área de interferência ou que você está atingindo o limite do alcance do transmissor, relativo à interferência. <i>Página 31</i>
	<b>Carga de bateria do transmissor/cabeça de perfuração</b> – Informa a carga da bateria disponível no transmissor quando são usadas baterias alcalinas. Também representa posição da cabeça de perfuração em relação ao localizador na tela de profundidade. Aparece por cinco minutos na parte inferior esquerda da tela de localização e também nas telas de profundidade. <i>Página 32</i>
	<b>Canal de telemetria</b> – O canal utilizado para comunicar com o visor remoto na coluna de perfuração. Selecione qualquer canal que ofereça o melhor desempenho. Para desligar a telemetria, selecione o canal "0". <i>Página 28</i>
	<b>Aviso de consumo de corrente do transmissor</b> – Indica uma sobrecarga, talvez devido às baterias estarem fracas ou utilizando uma carcaça de perfuração incompatível. <i>Página 32</i>
	<b>Inclinação do transmissor</b> – O número ao lado deste ícone na tela de localização indica o ângulo de inclinação do transmissor. Também é o ícone do menu Configurações para alterar as unidades do ângulo de inclinação entre por cento e graus. <i>Página 31</i>
	<b>Indicador de rotação do transmissor</b> – Mostra a posição de rotação do transmissor. O valor da rotação aparece no centro do relógio. Quando a compensação de rotação está ativada, as letras "RO" aparecem na parte inferior direita e o indicador redondo sólido torna-se um círculo vazado. <i>Página 31</i>
	<b>Intensidade do sinal do transmissor</b> – O número ao lado deste ícone na tela de localização indica a intensidade do sinal do transmissor. Durante uma falha de calibração, uma seta para cima/baixo com este ícone indica se a intensidade do sinal está muito alta ou baixa, respectivamente. A máxima intensidade do sinal é cerca de 1285. <i>Página 31</i>
	<b>Temperatura do transmissor</b> – O número ao lado deste ícone indica a temperatura do transmissor. Uma seta para cima e para baixo indica a tendência a partir da leitura. O ícone exibirá vapor e piscará quando o transmissor ficar perigosamente quente, indicando que o transmissor deve ser resfriado imediatamente ou será danificado. <i>Página 60</i>
	<b>Comando clicar o gatilho</b> – Aparece nas telas de calibração para indicar que um clique no gatilho é necessário. Deixe que esta tela pause, abra a tela de AGR. <i>Página 21</i>
	<b>Aviso</b> – Este símbolo indica uma falha em um autoteste ou a necessidade de calibrar o localizador. <i>Página 32</i>
	<b>Aviso</b> – Este símbolo indica uma falha em um autoteste ou a necessidade de calibrar o localizador. <i>Página 32</i>

## Anexo C: Profundidade prevista versus profundidade real e a compensação anterior/posterior

As tabelas neste apêndice utilizam números e formatação de pontuação ingleses.

### O que acontece quando o transmissor está íngreme e profundo

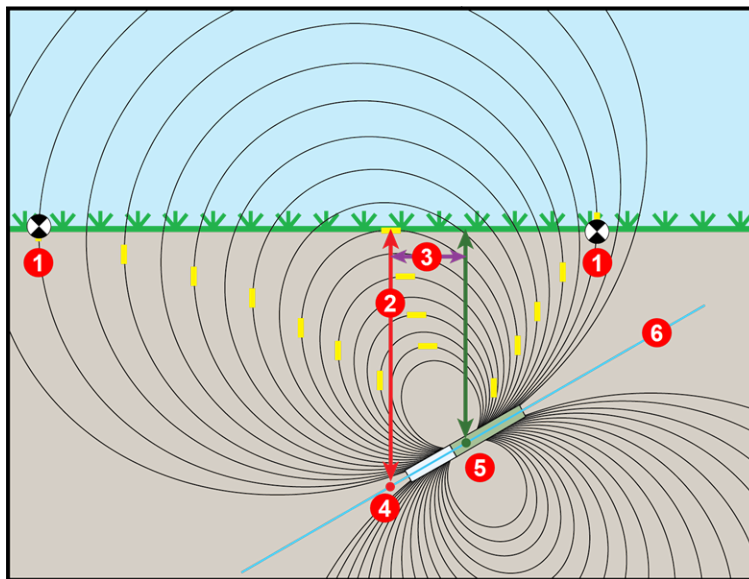
O campo de sinal emitido pelo transmissor consiste de um conjunto de sinais elípticos ou "linhas de fluxo". As linhas de fluxo indicam a posição do transmissor. Quando o transmissor está nivelado em relação ao solo, a linha de localização (LL) está diretamente sobre o transmissor, a profundidade exibida no localizador é a profundidade real, e os pontos de localização (FLP e RLP) estão equidistantes do transmissor. A localização da LL encontra-se na intersecção do solo e da componente horizontal do campo de fluxo e o FLP e RLP encontram-se onde as componentes verticais do campo de fluxo fazem intersecção com o solo. Alguns dos componentes horizontais e verticais são identificados abaixo por linhas amarelas curtas.



Vista lateral do Campo de fluxo e geometria do FLP, RLP e LL

Devido ao formato do campo de sinal do transmissor, quando está a uma inclinação maior do que  $\pm 10\%$  (ou  $\pm 5,7^\circ$ ) e/ou a profundidade do transmissor for 4,6 m ou mais, a posição da linha de localização estará um pouco à frente ou atrás da posição real do transmissor. Neste caso, a profundidade exibida no localizador se torna o que chamamos de profundidade prevista. A distância do transmissor à frente ou atrás da linha de localização chama-se compensação anterior/posterior.

A profundidade prevista e compensação anterior/posterior devem ser consideradas quando o transmissor estiver íngreme e/ou profundo. Veja a [Tabela C1](#) e a [Tabela C2](#) para determinar a profundidade real e compensação anterior/posterior quando souber a profundidade exibida (prevista) e a inclinação do transmissor.



1. LP
2. Linha de localização (LL)
3. Compensação anterior/posterior
4. Profundidade prevista
5. Profundidade real
6. Inclinação de 30% (17°)

**Vista lateral da profundidade real devido à compensação anterior/posterior quando íngreme e profundo**

A figura acima mostra um transmissor posicionado em uma coluna de perfuração, cujo objetivo é ilustrar a perfuração seja em inclinação positiva ou negativa - a inclinação é positiva se estiver perfurando da esquerda para a direita e, negativa se estiver perfurando da direita para a esquerda. O campo de sinal do transmissor também é inclinado no mesmo ângulo do transmissor. A linha de localização (LL), que fica onde se mede a profundidade, é a componente horizontal das linhas de fluxo do campo de sinal do transmissor. Isto é, a LL se encontra onde as linhas de fluxo são horizontais, como ilustrado, com linhas amarelas horizontais curtas, na figura acima.

Os pontos de localização (FLP e RLP) também são mostrados acima. Estes pontos localizam-se nas componentes verticais do campo de sinal, como ilustrado com linhas amarelas verticais curtas na figura acima. Observe que os pontos de localização não estão à mesma distância da LL quando o transmissor está inclinado. Novamente, esta situação requer compensação para a profundidade prevista e compensação anterior/posterior.

Utilizar as tabelas seguintes para encontrar:

- **profundidade real** baseada na leitura de profundidade do localizador (profundidade prevista) e na inclinação do transmissor – [Tabela C1](#)
- **compensação anterior/posterior** baseada na leitura de profundidade do localizador (profundidade prevista) e na inclinação do transmissor – [Tabela C2](#)
- **profundidade prevista** que você verá no localizador durante a perfuração, se conhecer a profundidade requerida (profundidade real) de sua instalação – [Tabela C3](#)
- **fatores de conversão** para determinar a profundidade prevista a partir da profundidade real ou a profundidade real a partir da profundidade prevista para várias inclinações do transmissor – [Tabela C4](#)

Estes cálculos "íngremes e profundos" para profundidade prevista são importantes quando utilizar um plano de furo que tem as profundidades de objetivo especificadas em furos mais íngremes e mais profundos.

Inclinação →	±10% (5.7°)	±20% (11°)	±30% (17°)	±40% (22°)	±50% (27°)	±60% (31°)	±75% (37°)	±90% (42°)	±100% (45°)
Profundidade exibida ↓									
1.52 m	1.52 m	1.50 m	1.45 m	1.37 m	1.32 m	1.27 m	1.17 m	1.07 m	0.76 m
3.05 m	3.02 m	2.97 m	2.87 m	2.77 m	2.64 m	2.51 m	2.31 m	2.13 m	1.52 m
4.57 m	4.55 m	4.47 m	4.32 m	4.14 m	3.96 m	3.78 m	3.48 m	3.20 m	2.29 m
6.10 m	6.07 m	5.94 m	5.74 m	5.51 m	5.28 m	5.03 m	4.65 m	4.27 m	3.05 m
7.62 m	7.59 m	7.44 m	7.19 m	6.91 m	6.60 m	6.30 m	5.79 m	5.33 m	3.81 m
9.14 m	9.09 m	8.92 m	8.61 m	8.28 m	7.92 m	7.54 m	6.96 m	6.40 m	4.57 m
10.67 m	10.62 m	10.41 m	10.08 m	9.65 m	9.25 m	8.81 m	8.13 m	7.47 m	5.33 m
12.19 m	12.14 m	11.89 m	11.51 m	11.02 m	10.57 m	10.06 m	9.27 m	8.53 m	6.10 m
13.72 m	13.64 m	13.39 m	12.93 m	12.42 m	11.89 m	11.33 m	10.44 m	9.63 m	6.86 m
15.24 m	15.16 m	14.86 m	14.38 m	13.79 m	13.21 m	12.57 m	11.61 m	10.69 m	7.62 m

**Tabela C1: Determinar a profundidade real a partir da exibida (prevista) e inclinação**

Utilize os valores de profundidade prevista/exibida na primeira coluna e inclinações do transmissor na primeira fileira para obter os valores de profundidade real.

Inclinação →	±10% (5.7°)	±20% (11°)	±30% (17°)	±40% (22°)	±50% (27°)	±60% (31°)	±75% (37°)	±90% (42°)	±100% (45°)
Profundidade exibida ↓									
1.52 m	0.10 m	0.20 m	0.28 m	0.38 m	0.48 m	0.53 m	0.64 m	0.74 m	0.76 m
3.05 m	0.20 m	0.41 m	0.58 m	0.76 m	0.94 m	1.07 m	1.27 m	1.45 m	1.52 m
4.57 m	0.30 m	0.61 m	0.89 m	1.14 m	1.40 m	1.63 m	1.91 m	2.16 m	2.29 m
6.10 m	0.41 m	0.79 m	1.17 m	1.52 m	1.85 m	2.16 m	2.54 m	2.90 m	3.05 m
7.62 m	0.51 m	0.99 m	1.47 m	1.91 m	2.31 m	2.69 m	3.18 m	3.61 m	3.81 m
9.14 m	0.61 m	1.19 m	1.78 m	2.29 m	2.79 m	3.23 m	3.81 m	4.32 m	4.57 m
10.67 m	0.71 m	1.40 m	2.06 m	2.67 m	3.25 m	3.78 m	4.47 m	5.05 m	5.33 m
12.19 m	0.81 m	0.69 m	2.36 m	3.05 m	3.71 m	4.32 m	5.11 m	5.77 m	6.10 m
13.72 m	0.91 m	1.80 m	2.64 m	3.45 m	4.17 m	4.85 m	5.74 m	6.48 m	6.86 m
15.24 m	1.02 m	2.01 m	2.84 m	3.84 m	4.65 m	5.38 m	6.38 m	7.21 m	7.62 m

**Tabela C2: Determinar a compensação anterior/posterior a partir da profundidade exibida (prevista) e inclinação**

Utilize os valores de profundidade prevista/exibida na primeira coluna e inclinações do transmissor na primeira fileira para obter os valores de compensação anterior/posterior.

Inclinação → Profundidade real ↓	±10% (5.7°)	±20% (11°)	±30% (17°)	±40% (22°)	±50% (27°)	±60% (31°)	±75% (37°)	±90% (42°)	±100% (45°)
1.52 m	1.52 m	1.57 m	1.60 m	1.68 m	1.73 m	1.80 m	1.91 m	1.98 m	2.29 m
3.05 m	3.07 m	3.12 m	3.23 m	3.33 m	3.45 m	3.58 m	3.78 m	3.96 m	4.57 m
4.57 m	4.60 m	4.70 m	4.83 m	5.00 m	5.18 m	5.38 m	5.66 m	5.94 m	6.86 m
6.10 m	6.12 m	6.25 m	6.45 m	6.68 m	6.91 m	7.16 m	7.54 m	7.92 m	9.14 m
7.62 m	7.67 m	7.82 m	8.05 m	8.36 m	8.64 m	8.97 m	9.45 m	9.91 m	11.43 m
9.14 m	9.19 m	9.37 m	9.68 m	10.01 m	10.36 m	10.74 m	11.33 m	11.89 m	13.72 m
10.67 m	10.72 m	10.95 m	11.28 m	11.68 m	11.18 m	12.55 m	13.21 m	13.87 m	16.00 m
12.19 m	12.24 m	12.50 m	12.88 m	13.36 m	13.82 m	14.33 m	15.11 m	15.85 m	18.29 m
13.72 m	13.79 m	14.07 m	14.50 m	15.01 m	15.54 m	15.90 m	16.99 m	17.83 m	11.43 m
15.24 m	15.32 m	15.62 m	16.10 m	16.69 m	17.27 m	17.91 m	18.87 m	19.79 m	22.86 m

**Tabela C3: Determinar a profundidade prevista a partir da real e inclinação**

Utilize os valores de profundidade real na primeira coluna e inclinações do transmissor na primeira fileira para obter os valores de profundidade prevista.

Inclinação →	±10% (5.7°)	±20% (11°)	±30% (17°)	±40% (22°)	±50% (27°)	±60% (31°)	±75% (37°)	±90% (42°)
A partir da profundidade real para a prevista	1.005	1.025	1.06	1.105	1.155	1.212	1.314	1.426
A partir da profundidade prevista para a real	0.995	0.975	0.943	0.905	0.866	0.825	0.761	0.701

**Tabela C4: Fatores de conversão para calcular exatamente a profundidade prevista ou a profundidade real**

Tabela C4 permite calcular a leitura de profundidade prevista exata assim como a profundidade real, usando um multiplicador (fator de conversão) para diferentes inclinações do transmissor.

Por exemplo, se você tem uma profundidade (real) requerida de 7,32 m e quer a leitura da profundidade prevista do localizador em uma inclinação de 30% (17°), utilize a primeira fileira de fatores de conversão para selecionar o valor correspondente para uma inclinação de 30%, que é 1,06. Multiplique este valor pela profundidade requerida de 7,32. O resultado, 7,75 m, é o qual a leitura de profundidade prevista do localizador deveria estar na linha de localização.

Utilizando a profundidade prevista em seu localizador, você pode calcular a profundidade real do transmissor usando a segunda fileira de fatores de conversão. Por exemplo, se sua inclinação é 30% e sua leitura de profundidade prevista é 7,32 m, multiplique a profundidade 7,32 pelo fator de conversão 0,943. O resultado, 6,90 m, é a profundidade real do transmissor.

## Anexo D: Cálculo da profundidade a partir da distância entre o FLP e o RLP

*As tabelas neste apêndice utilizam números e formatação de pontuação ingleses.*

Se você conhece a inclinação do transmissor, as posições do ponto de localização dianteiro (FLP) e do ponto de localização traseiro (RLP) e se a superfície do solo está nivelada, você pode ainda estimar a profundidade do transmissor mesmo que as informações de profundidade exibidas no localizador se tornem inseguras.

Para estimar a profundidade do transmissor, primeiro tire a medida da distância entre o FLP e o RLP. Também deverá conhecer com precisão a inclinação do transmissor. Utilizando a Tabela de estimativas de profundidade abaixo, ache o divisor que mais se aproxima à inclinação do transmissor. Depois aplique a fórmula seguinte para estimar a profundidade:

$$\text{Profundidade} = \text{Distância entre o FLP e o RLP} / \text{Divisor}$$

Por exemplo, se a inclinação do transmissor for 34% (ou 18.8°), o valor correspondente do divisor (na tabela) será 1,50. Neste exemplo, a distância do FLP ao RLP é 3,5 m. A profundidade será:

$$\text{Profundidade} = 3,5 \text{ m} / 1,50 = 2,34 \text{ m}$$

Inclinação (% / °)	Divisor	Inclinação (% / °)	Divisor	Inclinação (% / °)	Divisor
0 / 0.0	1.41	34 / 18.8	1.50	68 / 34.2	1.74
2 / 1.1	1.41	36 / 19.8	1.51	70 / 35.0	1.76
4 / 2.3	1.42	38 / 20.8	1.52	72 / 35.8	1.78
6 / 3.4	1.42	40 / 21.8	1.54	74 / 36.5	1.80
8 / 4.6	1.42	42 / 22.8	1.55	76 / 37.2	1.82
10 / 5.7	1.42	44 / 23.7	1.56	78 / 38.0	1.84
12 / 6.8	1.43	46 / 24.7	1.57	80 / 38.7	1.85
14 / 8.0	1.43	48 / 25.6	1.59	82 / 39.4	1.87
16 / 9.1	1.43	50 / 26.6	1.60	84 / 40.0	1.89
18 / 10.2	1.44	52 / 27.5	1.62	86 / 40.7	1.91
20 / 11.3	1.45	54 / 28.4	1.63	88 / 41.3	1.93
22 / 11.9	1.45	56 / 29.2	1.64	90 / 42.0	1.96
24 / 13.5	1.46	58 / 30.1	1.66	92 / 42.6	1.98
26 / 14.6	1.47	60 / 31.0	1.68	94 / 43.2	2.00
28 / 15.6	1.48	62 / 31.8	1.69	96 / 43.8	2.02
30 / 16.7	1.48	64 / 32.6	1.71	98 / 44.4	2.04
32 / 17.7	1.49	66 / 33.4	1.73	100 / 45.0	2.06

**Tabela de estimativa de profundidade**

## Anexo E: Tabelas de referência

### Incremento da profundidade em centímetros por barras de tubo de 3 m

Por cento	Incremento da profundidade	Por cento	Incremento da profundidade
1	2 cm	28	81 cm
2	5 cm	29	84 cm
3	10 cm	30	86 cm
4	13 cm	31	91 cm
5	15 cm	32	94 cm
6	18 cm	33	97 cm
7	20 cm	34	99 cm
8	25 cm	35	102 cm
9	28 cm	36	104 cm
10	30 cm	37	107 cm
11	33 cm	38	109 cm
12	36 cm	39	112 cm
13	38 cm	40	114 cm
14	43 cm	41	117 cm
15	46 cm	42	117 cm
16	48 cm	43	119 cm
17	51 cm	44	122 cm
18	53 cm	45	124 cm
19	56 cm	46	127 cm
20	61 cm	47	130 cm
21	64 cm	50	137 cm
22	66 cm	55	147 cm
23	69 cm	60	157 cm
24	71 cm	70	175 cm
25	74 cm	80	191 cm
26	76 cm	90	203 cm
27	79 cm	100	216 cm



## Incremento da profundidade em centímetros por barras de tubo de 4,6 m

Por cento	Incremento da profundidade	Por cento	Incremento da profundidade
1	5 cm	28	124 cm
2	10 cm	29	127 cm
3	13 cm	30	132 cm
4	18 cm	31	135 cm
5	23 cm	32	140 cm
6	28 cm	33	142 cm
7	33 cm	34	147 cm
8	36 cm	35	150 cm
9	41 cm	36	155 cm
10	46 cm	37	157 cm
11	51 cm	38	163 cm
12	53 cm	39	165 cm
13	58 cm	40	170 cm
14	64 cm	41	173 cm
15	69 cm	42	178 cm
16	71 cm	43	180 cm
17	76 cm	44	183 cm
18	81 cm	45	188 cm
19	86 cm	46	191 cm
20	89 cm	47	196 cm
21	94 cm	50	203 cm
22	99 cm	55	221 cm
23	102 cm	60	236 cm
24	107 cm	70	262 cm
25	112 cm	80	284 cm
26	114 cm	90	305 cm
27	119 cm	100	323 cm



## Garantia padrão DCI

A DCI garante que reparará ou substituirá qualquer produto que falhar em operar em conformidade com as especificações publicadas pela DCI na ocasião da expedição, devido a um defeito em materiais ou manufatura durante o período de garantia para aquele produto, sujeito aos termos dispostos abaixo.

Categoria	Período de Garantia
Transmissores Falcon (15 pol. e 19 pol.)	Três anos a partir da data da compra ou as primeiras 500 horas de uso, o que ocorrer primeiro.
Todos os outros transmissores	Noventa dias da data da compra
Localizadores, visores remotos, carregadores de baterias e baterias recarregáveis	Um ano da data da compra
Software*	Um ano da data da compra
Outros acessórios	Noventa dias da data da compra
Manutenção/Conserto	Noventa dias da data do conserto

\* Para produtos de software, em lugar da garantia definida acima, a DCI garante atualizar qualquer software defeituoso para levá-lo à conformidade material com as especificações da DCI para tal software ou reembolsar o valor pago pelo software.

### Termos

- O período de garantia de 3 anos/500 horas para um transmissor Falcon está condicionado ao registro da compra com a DCI, dentro de 90 dias da data da compra. *Se o cliente deixar de registrar a compra durante esse prazo, o período de garantia para o transmissor será de noventa dias da data da compra.*
- A cobertura para uma garantia de **substituição** do transmissor será vinculada à do(s) transmissor(es) original(ais) submetidos à cobertura de garantia. Por exemplo, se um transmissor Falcon já foi comprado há um ano e utilizado por 250 horas, a cobertura de garantia para a substituição será de dois anos adicionais ou de 250 horas adicionais, o que ocorrer primeiro.
- "Horas de uso", para o propósito de garantia do transmissor Falcon, significa horas ativas de execução como medido internamente pelos transmissores Falcon.
- Na eventualidade de uma submissão de garantia válida, a escolha da medida (por exemplo, consertar ou substituir um produto defeituoso ou, no caso de software defeituoso, atualizar ou reembolsar), será de exclusiva discricção da DCI. A DCI se reserva o direito de utilizar peças de reposição remanufaturadas para os consertos.
- As garantias acima somente se aplicam a produtos novos, comprados diretamente da DCI ou de um revendedor autorizado da DCI.
- A determinação final se um produto é qualificado para reposição em garantia será de discricção exclusiva da DCI.

### Exclusões

- Transmissores que excederam a temperatura máxima, como indicado pelo sistema.
- Defeitos ou danos provocados por mau uso, abuso, instalação imprópria, armazenamento ou transporte impróprio, negligência, acidente, incêndio, inundação, uso de fusíveis inadequados, contato com alta voltagem ou substâncias prejudiciais, uso de componentes do sistema não manufaturados ou fornecidos pela DCI, falha no seguimento do manual do operador, utilização outra que aquela para a qual o produto foi concebido ou outro evento além do controle da DCI.
- Qualquer transmissor utilizado com uma carcaça imprópria ou dano causado a um transmissor por instalação imprópria em, ou recuperado de, uma carcaça.
- Danos originados durante o embarque desde a DCI.

Qualquer modificação, abertura, conserto ou tentativa de reparo de um produto ou qualquer adulteração ou remoção de qualquer número de série, etiqueta ou outra identificação do produto invalidará a garantia.

A DCI não garante ou justifica a precisão ou completude de quaisquer dados gerados pelos sistemas de orientação/localização de PHD. A precisão ou completude de tais dados podem ser impactadas por uma variedade de fatores, incluindo (porém não se limitando) a interferência ativa ou passiva e outras condições ambientais, falha ao calibrar ou utilizar adequadamente o dispositivo e outros fatores. A DCI também não garante ou justifica, e repudia responsabilidade sobre a precisão e completude de quaisquer dados gerados por qualquer fonte externa que possam ser exibidos em um dispositivo DCI, incluindo (sem limitação) dados recebidos de uma coluna de perfuração.

A DCI pode fazer alterações no projeto e melhorias em produtos de tempos em tempos. DCI não estará obrigada a atualizar os produtos DCI fabricados previamente, para incluir nenhuma dessas mudanças.

**O PRECEDENTE É A ÚNICA GARANTIA PARA OS PRODUTOS DCI (OUTRA QUE A GARANTIA EXTENDIDA DE 5 ANOS/750 HORAS PARA OS TREANSMISSORES FALCON DE 15/19 POLEGADAS. A DCI DESCONHECE TODAS OUTRAS GARANTIAS, EXPRESSAS OU IMPLÍCITAS, INCLUINDO, MAS NÃO SE RESTRINGINDO A, GARANTIAS IMPLÍCITAS DE COMERCIALIZAÇÃO E ADEQUAÇÃO PARA UM PROPÓSITO EM PARTICULAR, GARANTIA IMPLÍCITA DE NÃO INFRAÇÃO E QUALQUER GARANTIA IMPLÍCITA RESULTANTE DA UTILIZAÇÃO, NEGOCIAÇÃO E USO COMERCIAL, TODOS OS QUAIS SÃO POR ESTE INSTRUMENTO DESCONECIDOS.**

Em caso algum, nem a DCI nem quaisquer outros envolvidos na criação, produção, venda ou entrega do produto DCI ("parceiros") será responsável por qualquer dano originado por uso ou incapacidade para o uso do produto DCI, inclusive, mas não limitado a, danos indiretos, especiais, incidentais, ou decorrentes ou por qualquer cobertura, perda de informação, lucro, receita ou uso, fundamentado em qualquer reclamação por ruptura da garantia, ruptura do contrato, negligência, estrita responsabilidade ou qualquer outra teoria legal, mesmo se a DCI for advertida da possibilidade de tais danos. Em nenhum caso a responsabilidade da DCI ou de seus parceiros excederá o preço de compra do produto.

Esta garantia não é designável ou transferível. Esta garantia é o acordo completo entre a DCI e o comprador, e não pode ser estendida ou retificada em qualquer maneira outra que por escrito pela DCI.

## Demonstrações de produto

Pessoal da DCI pode estar presente em uma obra para demonstrar o uso básico, recursos e benefícios dos produtos DCI. O pessoal da DCI está presente somente para demonstrar o produto DCI. A DCI não fornece serviços de localização ou outros serviços de consultoria ou contratante. A DCI não assume qualquer encargo de treinar usuários ou qualquer outro indivíduo e não assume responsabilidade ou obrigação para a localização, ou outro trabalho executado em uma obra para a qual, pessoal ou equipamento da DCI estejam ou tenham estado presentes.

## Traduções

Este documento é uma tradução do documento original em inglês, e é proporcionado somente para proveito do usuário. Em caso de existir qualquer conflito ou diferença na interpretação deste documento e o Original, o Original deverá prevalecer. Uma cópia da versão original deste documento na língua inglesa, pode ser encontrada em [www.DigiTrak.com](http://www.DigiTrak.com). Em **Service & Support** (Serviço e Suporte), clique em **Documentation** (Documentação) e selecione a partir do menu suspenso **Manuals** (Manuais).