


GPX 6000™

MANUEL D'UTILISATION GPX 6000™

POWERED BY
GEO
SENSE-PI™


MINELAB

Contents

Pour commencer	3
Démarrage rapide	3
Commandes	4
Écran	5
Batterie	6
Casques Bluetooth®	7
Têtes de détection	9

Fonctionnement automatique hautes performances	10
Fonctionnement automatique intelligent	10
Sensibilité automatique	11

Procédures et réglages manuels	12
Sensibilité manuelle	12
Procédure de réglage de la sensibilité manuelle	12
Élimination des interférences	13
Procédure d'élimination des interférences	13
Procédure d'élimination des interférences de la tête de détection Double-D	14
Compensation des effets de sol	15
Procédure de compensation des effets de sol Quick-Trak	16
Procédure de compensation des effets de sol	17

Concepts avancés	19
Identification de la source du bruit du détecteur	19
Modes Double-D	21
Tonalité de seuil d'accord	22

Dépannage	23
Erreurs	23
Surcharge de la tête de détection	23
Dépannage général	24

Entretien et sécurité	25
------------------------------------	----

Spécifications	26
-----------------------------	----



Pour obtenir des notices, des vidéos et une formation, rendez-vous sur : www.minelab.com/LearnGPX6000

Pour commencer

Cette section vous indique comment configurer rapidement votre détecteur pour l'utiliser avec un minimum de réglages, et décrit comment identifier et régler les fonctions clés du détecteur.

Démarrage rapide

Il est recommandé de commencer par Réglages par défaut avant d'utiliser la procédure Quick Start (démarrage rapide).



1 ALLUMER



2 RELEVER ET ABAISSER LA TÊTE DE DÉTECTION PENDANT 10 s



3 COMMENCER À DÉTECTER

Réglages par défaut

Les réglages par défaut sont optimisés pour une utilisation dans quasiment toutes les conditions. Ces réglages sont un choix pratique pour les utilisateurs qui souhaitent commencer à l'utiliser sans procéder à des réglages manuels du détecteur.

Quick Start (démarrage rapide) est utilisé idéalement avec ces réglages par défaut :

- ▶ **Sensibilité** : Auto
- ▶ **Type de sol** : Difficile

Retour aux réglages d'usine

Les réglages par défaut peuvent être restaurés à tout moment en rétablissant les réglages d'usine.

1. Vérifier que le détecteur est éteint.
2. Maintenir le bouton d'alimentation enfoncé pendant 7 secondes.
3. À la fin de la réinitialisation, une tonalité de confirmation est émise et « FP » (Factory Preset, valeurs d'usine) s'affiche.

FP « FP » s'affiche à la fin du rétablissement des valeurs d'usine.

Atteindre une profondeur maximale



La profondeur maximale est obtenue lorsque la tonalité du seuil d'accord est activée. Pour éteindre et allumer la tonalité du seuil d'accord, effectuer un appui long sur le bouton Type de sol.

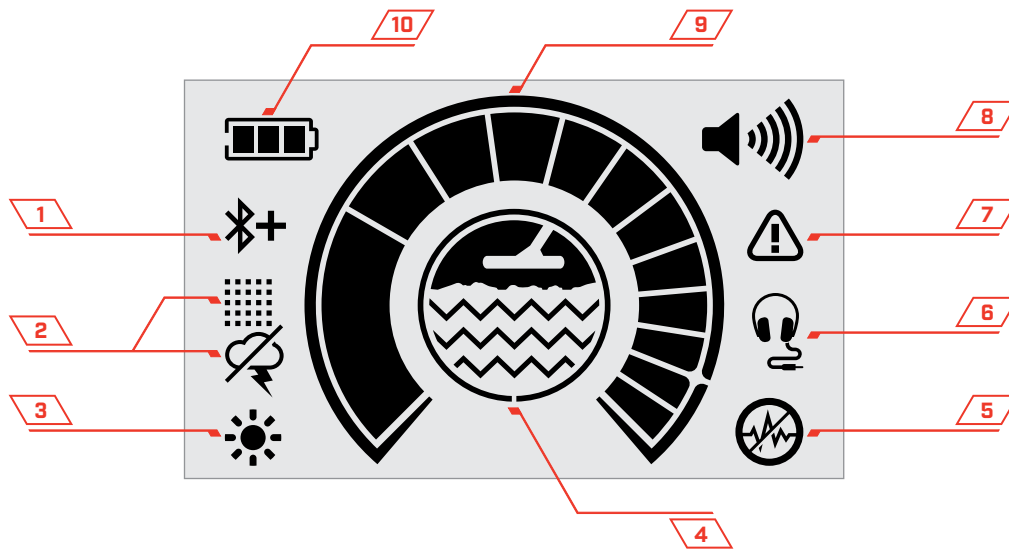
Consulter « [Sensibilité manuelle](#) » (page 12) pour en savoir plus sur l'utilisation de la Tonalité du seuil d'accord et comment régler la sensibilité manuelle pour optimiser la profondeur de détection.

Commandes







- 1. Commande Bluetooth®** Active Bluetooth® pour la connexion aux casques sans fil (page 7).
Lance le mode de couplage Bluetooth® pour la connexion aux casques Bluetooth® (appui long pendant au moins 2,5 s) (page 7).
- 2. Réglage du rétroéclairage** Naviguer entre les réglages de luminosité du rétroéclairage – élevé, moyen, faible et éteint.
- 3. Allumer et éteindre** Allume et éteint le détecteur.
Restaure les valeurs d'usine (maintenir le bouton Éteint pendant au moins 7 s) (page 3).
- 4. Réglage de la sensibilité** Règle le niveau de sensibilité (page 12).
- 5. Type de sol** Bascule entre les types de sol Difficile et Normal (page 15).
Bascule entre les réglages Allumer et Éteindre la tonalité du seuil d'accord (appui long pendant au moins 2,5 s) (page 22).
- 6. Élimination des interférences** Lance le processus Élimination des interférences (page 13).
Si une tête de détection Double-D est connectée, bascule entre les modes Double-D – Élimination IEM et Élimination sol conducteur (appui long pendant au moins 2,5 s) (page 21).
- 7. Réglage du volume** Règle le niveau du volume audio.
- 8. Quick-Trak** Maintenir la compensation des effets de sol Quick-Trak pour réaliser une opération de compensation des effets de sol (page 16).



Écran





- | | |
|---|---|
| 1. Indicateur Bluetooth® | Indique que l'audio sans fil Bluetooth® est activé (page 7).

 Bluetooth® Qualcomm® aptX™ Low Latency (faible latence)  Bluetooth standard |
| 2. Indicateur du mode Double-D | Uniquement disponible pour les têtes de détection Double-D (page 21).

 Élimination des interférences électromagnétiques (par défaut)  Élimination sol conducteur |
| 3. Indicateur de rétroéclairage | Indique que le rétroéclairage est allumé. |
| 4. Type de sol | Affiche le type de sol sélectionné (page 15).

 Difficile (par défaut)  Normal |
| 5. Élimination des interférences | Clignote lorsque Élimination des interférences est activé (page 13). |
| 6. Casque audio Connexion | Indique que les casques sont connectés (page 7).

 Casques Bluetooth® connectés  Casques audio filaires connectés |
| 7. Erreur | Indique qu'une erreur système est survenue (page 23). |
| 8. Niveau du volume | Affiche le volume audio du détecteur. |
| 9. Niveau de sensibilité | Affiche le niveau de sensibilité.

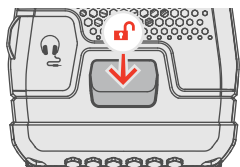
Les niveaux 1 à 10 sont des réglages manuels (page 12).
Les niveaux 11 et 12 sont des réglages automatiques – Auto et Auto+ (page 11). |
| 10. Niveau de charge | Indique le niveau actuel de la batterie. |

Batterie

Le GPX 6000™ est fourni avec une batterie rechargeable au lithium-ion. Il est recommandé de charger la batterie complètement avant de commencer une session de détection.

La batterie du GPX 6000™ peut être chargée au moyen des méthodes de charge fournies :

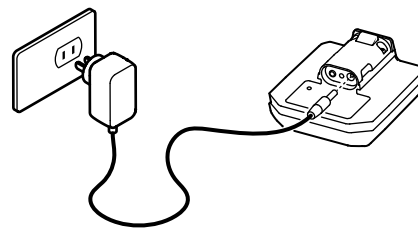
- ▶ Le bloc prise CA fourni (100 à 240 Vca)
- ▶ Les systèmes types 12 Vcc de voitures et de camions utilisant des pinces fournies pour le raccordement direct à la batterie.



Appuyer sur le levier de verrouillage de la batterie pour libérer la batterie.

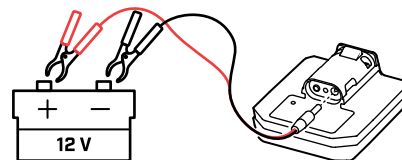
Chargement de la batterie – Chargeur CA

1. Raccorder le bloc prise CA du chargeur à une prise murale alimentée.
2. Brancher le connecteur de chargement dans la prise de chargement, en haut de la batterie.
3. La LED d'état de charge clignote en vert pendant le chargement. Lorsque le chargement est terminé, la LED d'état de charge reste allumée en vert.



Chargement de la batterie – Chargeur CC

1. Fixer la pince négative (-) noire à la borne négative (-) de la batterie.
2. Fixer la pince positive (+) rouge à la borne positive (+) de la batterie.
3. Brancher le connecteur de chargement dans la prise de chargement, en haut de la batterie.
4. La LED d'état de charge clignote en vert pendant le chargement. Lorsque le chargement est terminé, la LED d'état de charge reste allumée en vert.



LED d'état de charge

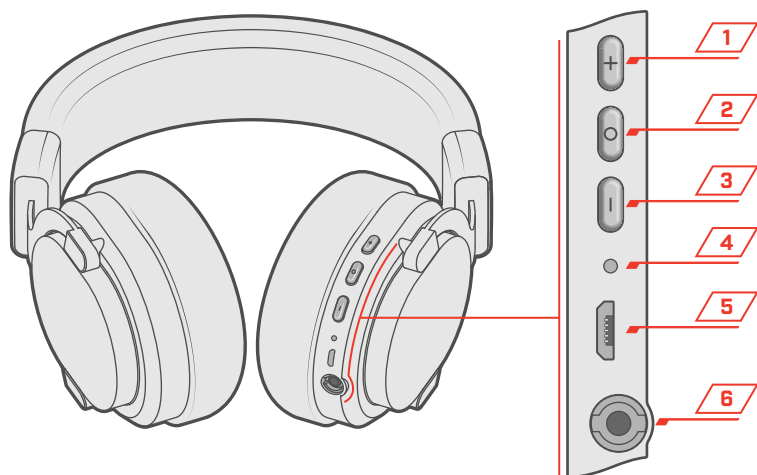
L'état de charge de la batterie est indiqué sur l'autocollant de la batterie.

- En charge (clignote)
- Chargée (allumée)
- Erreur

Casques Bluetooth®

Les casques Bluetooth compatibles aptX Low Latency™, comme les casques sans fil Minelab ML 100 offrent les meilleures performances avec le GPX 6000™. Les casques Bluetooth standard sont aussi compatibles.

Les casques Minelab ML 100 utilisent la technologie aptX™ Low Latency, qui offre un son plus rapide et de meilleure qualité que les casques Bluetooth standard, pour des signaux de réponse plus rapides.



1. Bouton volume Plus (+)

2. Bouton multifonction

3. Bouton volume Moins (-)

4. LED d'état

- Mode couplage en cours (alternance bleu/rouge)
- Connecté (clignote toutes les 3 secondes)
- Allumé, non connecté (clignote toutes les 2 s.)
- En charge
- Charge terminée

5. Prise de charge USB Micro-B

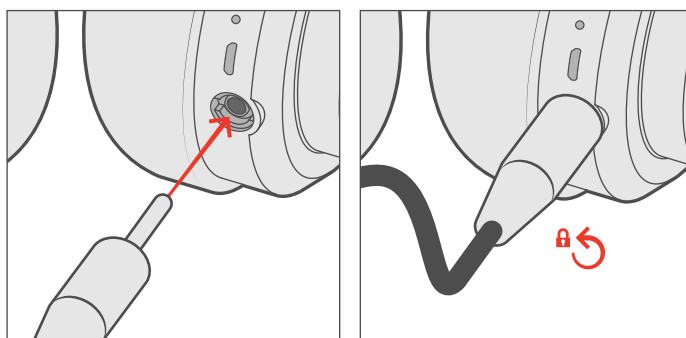
Connectez le câble de recharge USB à la prise USB du casque audio. La LED d'état reste allumée en rouge pendant la recharge. Lorsque la recharge est terminée, la LED d'état s'allume en bleu. REMARQUE : Le chargeur USB n'est pas fourni. Toute marque générique de chargeur USB peut être utilisée.

6. Prise de casque 3,5 mm (1/8 po.)

Fonctionnement filaire en option

Les casques ML 100 sont fournis avec un câble auxiliaire amovible pour un fonctionnement filaire.

Pour utiliser le câble, raccorder le connecteur dans la prise jack et tourner de 90° dans le sens antihoraire pour verrouiller le connecteur. Cela empêche le connecteur de se débrancher accidentellement.






Procédure de couplage des casques ML 100

Le casque audio ML 100 doit être couplé uniquement lors de la première utilisation. Il se connectera automatiquement aux utilisations suivantes. Un nouveau couplage est requis après un rétablissement des valeurs d'usine des casques ou du détecteur.

Une fois les casques Bluetooth® couplés, l'indicateur Bluetooth® indiquera le type de casque en cours d'utilisation.

✧ Bluetooth standard ✧+ Bluetooth® Qualcomm® aptX™ Low Latency (faible latence)

DÉMARRAGE ▶

1. Vérifier que les casques sont éteints et à proximité du détecteur.		Vérifiez que les casques sont éteints et qu'ils se trouvent à 1 mètre (3,3 ft) maximum du détecteur.
2. Allumer les casques et entrer en mode de couplage.	 Effectuer un appui long d'au moins 7 s.	Maintenir le bouton multifonction des casques enfoncé jusqu'à entendre deux tonalités ascendantes et que la LED d'état clignote alternativement en rouge et en bleu.
3. Activer le Bluetooth® sur le détecteur et entrer en mode de couplage.	 Effectuer un appui long d'au moins 2,5 s	Maintenir le bouton Bluetooth® enfoncé sur le côté du panneau de commande GPX 6000™ jusqu'à ce que l'indicateur Bluetooth® commence à clignoter rapidement. <i>Lors de la première utilisation du détecteur ou après l'avoir réinitialisé, une pression courte sur le bouton Bluetooth® lance immédiatement la séquence de couplage.</i>
4. Les casques se connectent automatiquement.		Si le couplage est réussi, les casques émettront un bip et les indicateurs des casques Bluetooth® et sans fil demeureront allumés. La LED d'état des casques clignotera en bleu une fois toutes les 3 secondes pendant l'utilisation.

Pour réinitialiser les casques ML 100, appuyer sur le bouton multifonction pendant plus de 10 secondes. Tous les couplages et réglages précédents seront supprimés.

Têtes de détection

Sélectionner la taille et la configuration correcte de la tête de détection pour optimiser les performances de votre GPX 6000 dans diverses situations de détection. Savoir quand utiliser chaque tête de détection augmentera la productivité de vos sessions de détection.

Le GPX 6000™ est fourni avec deux têtes de détection – un GPX 11™, plus une tête de détection GPX 14™ ou GPX 17™ en fonction de votre région.

GPX 11™ Mono

La tête de détection monoloop ronde de 11 po. est polyvalente, elle est recommandée pour la plupart des conditions de détection. Cette tête de détection polyvalente offre une profondeur et une excellente sensibilité, elle est très sensible aux pépites de plus petites tailles, elle est facile à manœuvrer autour des obstacles.

GPX 17™ Mono

La tête de détection monoloop elliptique 17 × 13 po. est la plus efficace pour rechercher des pépites plus grandes et profondes dans un sol moins conducteur (salé). Elle peut couvrir efficacement de grandes surfaces de sol rapidement et efficacement.

GPX 14™ Double-D

La tête de détection ronde Double-D 14 po. excelle dans les conditions suivantes :

- ▶ Niveaux élevés d'interférence électromagnétique.
- ▶ Sols très conducteurs (salés).





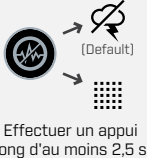
Elle peut fonctionner avec succès dans des conditions qui rendent les têtes de détection monoloop inutilisables. Les sols conducteurs (salés) sont rencontrés lorsque le sol contient du sel. Ils sont souvent visibles après la pluie, lorsque le sel de la terre se dissout par l'eau.

L'utilisation d'une tête de détection Double-D est uniquement recommandée lorsqu'il n'est pas possible d'obtenir de bons résultats à l'aide d'une tête de détection monoloop (Mono).

Lorsqu'une tête de détection Double-D est connectée, deux modes Double-D sont disponibles. Il est préférable de définir le mode Double-D sur la base de la source du bruit. Pour plus d'informations, consulter « Choisir le mode Double-D approprié » (page 21). En général, le mode Double-D par défaut (Élimination IEM) sera approprié au démarrage.

Changer la tête de détection

DÉMARRAGE ▶

1. Éteignez le détecteur.		Vérifier que le détecteur est désactivé avant de débrancher le connecteur de la tête de détection.
2. Débrancher et retirer la tête de détection.		Débrancher le connecteur de la tête de détection du boîtier de commande. Desserrer le boulon de la tête de détection et déposer la tête de détection.
3. Relier et brancher la tête de détection neuve.		Relier la tête de détection neuve, en confirmant que les deux rondelles sont en place. Attacher la tête de détection avec le boulon en plastique – ne pas trop serrer. Brancher le connecteur de la tête de détection dans le boîtier de commande.
4. Allumer le détecteur.		Rallumer le détecteur.
5. En cas d'utilisation de la tête de détection Double-D, sélectionner un mode Double-D.	 <p>Effectuer un appui long d'au moins 2,5 s</p>	Définir le mode Double-D sur la base de la source du bruit. Élimination IEM (par défaut) convient bien pour la première utilisation, mais les utilisateurs expérimentés doivent définir le mode Double-D en fonction des conditions présentes. Pour plus d'informations, consulter « Choisir le mode Double-D approprié » (page 21).

Fonctionnement automatique hautes performances

Le GPX 6000™ est conçu pour fonctionner facilement sans perte de performances. La technologie GeoSense-PI™ offre une profondeur maximum en surveillant l'activité de détection et l'environnement – il poursuit automatiquement et élimine toute réponse du sol, ne requérant qu'une intervention minimale de l'utilisateur.

Fonctionnement automatique intelligent

La procédure ci-dessous, en mode sans échec, est utile pour commencer à détecter dans un mode automatique à haute sensibilité. Une fois terminé, le GPX 6000™ optimise automatiquement la sensibilité tout en minimisant le bruit : l'utilisateur peut se concentrer sur la recherche d'or. À noter que cette procédure est identique à la procédure de démarrage rapide (page 3) . Toutefois, l'étape de rétablissement des réglages d'usine a été incluse.

DÉMARRAGE ▶

1. Rétablir les réglages d'usine du détecteur.



Effectuer un appui long d'au moins 7 s.

Vérifier que le détecteur est éteint, puis maintenir le bouton d'alimentation enfoncé pendant 7 secondes. À la fin de la réinitialisation, une tonalité de confirmation est émise et « FP » (Factory Preset, valeurs d'usine) s'affiche.

2. Maintenir la tête de détection 100 mm (4 po.) au-dessus du sol.



Maintenir la tête de détection immobile à une hauteur de 100 mm (4 po.) et parallèle au sol – le sol ne doit pas contenir de cibles métalliques.

3. Relever et abaisser la tête de détection pendant 10 secondes.



Pendant 10 secondes, relever et abaisser la tête de détection entre 10 et 100 mm (½ et 4 po.) au-dessus du sol pour exposer la tête de détection sur toute la surface du sol – abaisser la tête de détection aussi proche que possible du sol sans le toucher.

▶ Commencer à détecter.

Toutes les 5 à 10 minutes pendant votre session de détection, il est recommandé de soulever et d'abaisser la tête de détection au-dessus du sol plusieurs fois entre 10 et 100 mm (½ à 4 po.). Cela garantit que la compensation des effets de sol est correctement effectuée et que le détecteur fonctionne à une sensibilité maximale. Dans des environnements avec plus de bruit de sol, répéter cette procédure plus fréquemment.

▶ **Si les conditions sont très calmes**, augmenter la sensibilité en passant de Auto à Auto+.

▶ **Si le détecteur devient bruyant**, procéder à une [Procédure d'élimination des interférences](#) (page 13).

▶ **Si la procédure d'élimination des interférences est inefficace**, suivre la [Procédure d'élimination des interférences de la tête de détection Double-D](#) (page 14).

Sensibilité automatique

Les modes de sensibilité automatique sont au nombre de deux : Auto et Auto+. Les deux modes optimisent automatiquement la sensibilité, poursuivent et éliminent le bruit de sol, cependant Auto+ peut agir plus en profondeur dans des conditions de faibles interférences. En général, la sensibilité d'Auto+ est légèrement supérieure : des cibles plus petites peuvent être entendues, mais certaines réponses peuvent être des interférences et non pas des signaux de cibles faibles.



Les boutons de réglage de la sensibilité sont utilisés pour sélectionner Auto et Auto+.

Guide de sensibilité auto



Auto

- ▶ Offre un son plus harmonieux
- ▶ Recommandé pour la plupart des utilisateurs
- ▶ Tonalité du seuil d'accord éteinte par défaut



Auto +

- ▶ Utiliser des emplacements à faibles IEM et bruits de sol
- ▶ Tonalité du seuil d'accord éteinte par défaut

Procédures et réglages manuels

Modifier les réglages Automatique par défaut pour mieux contrôler votre GPX 6000™. Cette section décrit comment et pourquoi vous devez modifier les principaux réglages du détecteur pour qu'il fonctionne de manière optimale dans des scénarios de détection spécifiques.

Sensibilité manuelle

Choisissez le réglage de sensibilité manuel le plus stable pour des performances optimales, ou utilisez alternativement les réglages automatiques.

Les niveaux 1 à 10 sont des réglages manuels de la sensibilité. Par défaut, ces réglages manuels de la sensibilité ont une tonalité de seuil d'accord audible constante qui convertit tous les signaux entrants dans une tonalité audible. Les variations de la tonalité du seuil d'accord sont très faibles : il s'agit de la tonalité du fond sonore. La tonalité du seuil d'accord est en option et peut être activée ou désactivée (page 22).





Ces légères variations sont facilement discernées par l'oreille humaine, elles émettent des signaux très faibles plus apparents que si aucune tonalité de seuil d'accord n'était émise. Écouter cette variation de tonalité pendant le réglage de la sensibilité permet d'entendre un nombre plus important de signaux cibles au-dessus des signaux ordinaires du sol et des interférences, optimisant ainsi votre profondeur de détection.

Procédure de réglage de la sensibilité manuelle

- ▶ Toujours essayer Noise Cancel (élimination des interférences) (page 13) et Quick-Trak (page 16) pour résoudre les interférences avant de réduire le niveau de sensibilité.
- ▶ Commencer en général par une tête de détection Mono sauf si les zones de détection affichent des niveaux élevés d'IEM ou de conductivité du sol.

En réglant manuellement la sensibilité, sélectionner le niveau le plus élevé lorsque de légères variations sont détectées dans la tonalité du seuil d'accord, et non pas des variations plus importantes. Ce réglage optimise la sensibilité du détecteur à l'or. Des variations peuvent être rencontrées dans les réponses audio, mais les sons ne doivent pas être erratiques.

DÉMARRAGE ▶

1. Régler la sensibilité sur le niveau 1.		Réduire la sensibilité sur le niveau 1 à l'aide du bouton moins.
2. Augmenter jusqu'à ce que de faux signaux soient émis.		<ul style="list-style-type: none">▶ Si le bruit est généré par des IEM, garder la tête de détection stationnaire en réglant la sensibilité.▶ Si le bruit est généré par le bruit du sol, basculer la tête de détection à proximité et parallèlement au sol tout en réglant la sensibilité.
3. Réduire d'un niveau.		Réduire le niveau de sensibilité suffisamment pour faire disparaître les faux signaux.
4. Vérifier au-dessus du sol et réduire si besoin.		Balayer la tête de détection au-dessus d'une zone sans cible , réduire le niveau de sensibilité si aucun bruit de sol n'est rencontré.

Guide de sensibilité manuelle



Manuel — Faible

- ▶ Son plus harmonieux
- ▶ Certains signaux cibles peuvent ne pas être audibles
- ▶ Utiliser uniquement si l'élimination des interférences et Quick-Trak ne réduisent pas le bruit
- ▶ Tonalité du seuil d'accord allumé par défaut



Manuel — Élevé

- ▶ Susceptible d'entendre plus de cibles dans des conditions de faibles bruits
- ▶ Certaines cibles peuvent être masquées par un son bruyant
- ▶ Tonalité du seuil d'accord allumé par défaut

Élimination des interférences

Si les réponses audio deviennent erratiques en raison d'IEM, lancer le processus d'élimination des interférences pour sélectionner automatiquement un canal de détection plus silencieux.

Procédure d'élimination des interférences

DÉMARRAGE ▶

1. **Maintenir la tête de détection à 100 mm [4 po.] au-dessus du sol.**



Maintenir la tête de détection sans la bouger à une hauteur de 100 mm (4 po.) et parallèlement au sol pendant la durée de la procédure d'élimination des interférences.

2. **Appuyer sur le bouton Élimination des interférences.**



Appuyer sur le bouton Élimination des interférences.

3. **Attendre la tonalité de confirmation (environ 5 secondes).**



L'icône Élimination des interférences clignote lorsque la fonction est en cours (environ 5 secondes).

Une tonalité de confirmation indique que l'élimination des interférences est terminée.

- ▶ **Commencer à détecter.**

- ▶ **Si le détecteur est toujours bruyant avec l'utilisation d'une tête de détection mono, suivre la [Procédure d'élimination des interférences de la tête de détection Double-D](#) (page 14).**

Procédure d'élimination des interférences de la tête de détection Double-D

La tête de détection GPX 6000™ Double-D excelle dans les zones présentant des niveaux élevés d'interférences. Elle est moins bruyante que les têtes de détection mono, mais offre moins de profondeur.

En général, une tête de détection Double-D ne doit être utilisée que si le bruit ne peut pas être géré avec une tête de détection Mono, suivre la [Procédure d'élimination des interférences](#) (page 13).

Cette procédure peut être utilisée dans des zones présentant des niveaux élevés d'IEM ou des sols très conducteurs (salés).

DÉMARRAGE ▶

1. Raccorder la tête de détection GPX 14™ Double-D.



Éteindre le détecteur et remplacer la tête par une tête de détection Double-D (consulter « [Changer la tête de détection](#) » à la page 9).

2. Maintenir la tête de détection à 100 mm [4 po.] au-dessus du sol.



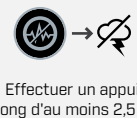
Maintenir la tête de détection immobile à une hauteur de 100 mm (4 po.) et parallèle au sol — le sol ne doit pas contenir de cibles métalliques.

3. Allumer le détecteur.



Allumer le détecteur.

4. Vérifier que le mode Double-D est défini sur Élimination IEM.



Effectuer un appui long d'au moins 2,5 s

Pour définir le mode Double-D sur Élimination IEM, effectuer un appui long pendant au moins 2,5 secondes.

5. Maintenir la tête de détection sans la bouger au-dessus du sol et évaluer les niveaux de bruit.



Maintenir la tête de détection sans la bouger aussi proche et parallèlement que possible du sol. Écouter attentivement les signaux ; une variation de la tonalité doit être audible, mais pas trop pour que le son des signaux ne soit pas erratique ou bruyant.

▶ Commencer à détecter.

▶ Si le détecteur est toujours bruyant, passer à l'étape suivante.

6. Élimination des interférences.



Suivre la procédure Élimination des interférences (page 13). Cette procédure vise à éliminer le bruit causé par les IEM.

▶ Commencer à détecter.

▶ Si le détecteur est toujours bruyant, passer à l'étape suivante.

7. Réduire le niveau de sensibilité.



Réduire le niveau de sensibilité.

Basculer la tête de détection à proximité du sol et parallèlement à celui-ci, en réglant la sensibilité pour éliminer le bruit du sol.

▶ Commencer à détecter.

▶ Si le détecteur est toujours bruyant, modifier le réglage de la sensibilité Auto (Auto ou Auto +).

Compensation des effets de sol

La compensation des effets de sol permet au détecteur de séparer les signaux du sol indésirables des signaux cibles. Le GPX 6000™ intègre une fonction de poursuite automatique du sol, ainsi que de compensation des effets de sol lancée manuellement. Les réglages du type de sol sont au nombre de deux pour un meilleur contrôle de la compensation des effets de sol.

Le GPX 6000™ surveille et poursuit en permanence la composante de sol ainsi que les réglages des opérateurs pour suivre et éliminer le bruit du sol. La poursuite automatique intégrée est un choix fiable pour la plupart des conditions de détection. Cependant, cette section vise à présenter les options supplémentaires de compensation des effets de sol et décrira comment les utiliser.

Pour comprendre pleinement le processus de compensation des effets de sol, plusieurs critères doivent être pris en considération :

Au démarrage

Peu après la mise sous tension du détecteur et la fin du processus de démarrage, le détecteur commencera rapidement à poursuivre et éliminera la réponse du sol. C'est pourquoi il est recommandé de maintenir la tête de détection à 100 mm (4 po.) au-dessus du sol avant de mettre le détecteur sous tension. Cela garantit un temps disponible aussi long que possible pour analyser la réponse du sol lorsque la tête de détection se relève et s'abaisse au-dessus du sol.

Suivre toujours la séquence d'allumage au-dessus d'un sol qui ne contient pas de cibles métalliques.

Poursuite automatique

Le détecteur poursuit toujours le sol et élimine en permanence le bruit du sol. La poursuite automatique permet une compensation des effets de sol lente, constante et fiable pour une expérience de détection sans réglage.

Quick-Trak

L'opérateur peut lancer manuellement une compensation des effets de sol rapide en suivant la procédure Quick-Trak (page 16). Cette procédure est requise pour gérer tous les changements liés aux conditions du sol, dans les cas où l'utilisateur se déplace sur des zones de détection différentes.

Type de sol

Type de sol contrôle la quantité de bruit indésirable qui est éliminée de la réponse audio.

Sol difficile *(par défaut)*



Les sols contiennent des niveaux moyens à élevés de minéralisation, où les conditions du sol varient relativement rapidement sur quelques mètres / yards de distance. Pour gérer ces conditions de sol, il est recommandé de régler le Type de sol sur Difficile.

Terrain normal



Si la réponse du sol est minimale, il est recommandé de passer le Type de sol sur Normal.

Sol conducteur

Dans certaines circonstances, le bruit du sol peut être dû aux effets du sol conducteur. La conductivité est courante dans un sol salé ou humide, après une récente pluie. Dans ces cas, installer une tête de détection Double-D puis suivre la [Procédure d'élimination des interférences de la tête de détection Double-D \(page 14\)](#).

Procédure de compensation des effets de sol Quick-Trak

Suivre la procédure de compensation des effets de sol Quick-Trak pour recalibrer rapidement le détecteur sur un nouveau terrain.

GPX 6000™ poursuit automatiquement les changements de conditions du sol en fonctionnement normal. Il est efficace pour une détection typique dans la plupart des sols. Parfois, la poursuite automatique du sol peut ne pas être suffisamment réactive, par exemple en cas de déplacement sur un type de sol différent. Dans ces situations, la compensation des effets de sol Quick-Trak recalibrera rapidement le détecteur sur un nouveau terrain.

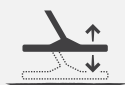
DÉMARRAGE ▶

1. Maintenir le bouton Quick-Trak enfoncé.



Maintenir le bouton Quick-Trak enfoncé – il doit être enfoncé pendant toute la procédure Quick-Trak.

2. Relever et abaisser la tête de détection.



Relever et abaisser la tête de détection entre 10 et 100 mm (½ et 4 po.) au-dessus du sol pour exposer la tête de détection sur toute la surface du sol – abaisser la tête de détection aussi proche et parallèlement que possible du sol sans le toucher.

3. Basculer la tête de détection d'un côté à l'autre.



Basculer la tête de détection d'un côté à l'autre, après que le bruit de sol se soit considérablement réduit. Tous les signaux de sol seront alors analysés pour obtenir une excellente compensation des effets de sol.

4. Relâcher le bouton Quick-Trak.



Lorsque le bruit de sol est parvenu à un niveau confortable ou à son niveau minimal, relâcher le bouton Quick-Trak.

- ▶ Si des bruits persistent lorsque la tête de détection est balayée au-dessus du sol, suivre la [Procédure de compensation des effets de sol](#) (page 17).

Dans certains cas, essayer de détecter dans une zone avoisinante pour vérifier si le bruit est causé par une cible ou un objet métallique. Essayer d'utiliser le Quick-Trak dans une autre zone de terrain.

Guide Auto et Quick-Trak

Auto

- ▶ Convient aussi bien aux utilisateurs inexpérimentés qu'expérimentés.
- ▶ Poursuit efficacement dans la plupart des conditions de sol.
- ▶ Le détecteur poursuit en continu le sol pendant la détection ; Quick-Trak peut aussi être utilisé pour compenser de nouveau l'effet de sol en cas de changements de conditions ou de conditions variables.
- ▶ Compense les effets de sol plus lentement que Quick-Trak.

Quick-Trak

- ▶ Quick-Trak est un processus de compensation des effets de sol lancé manuellement : la compensation des effets de sol est plus rapide qu'en mode Auto.
- ▶ Utiliser pour la compensation des effets de sol sur une zone définie du sol, p. ex. des zones de minéralisation extrême, des roches « chaudes », etc.
- ▶ Utiliser entre des actions de creusage et de vérification d'une cible, pour que la cible ne soit pas « compensée » accidentellement.

Procédure de compensation des effets de sol

Une procédure complète de compensation des effets de sol est recommandée ci-dessous ;. Elle décrit étape par étape comment gérer un nombre de conditions de sol différentes.

La procédure est une séquence d'étapes qui permet d'identifier le type de sol détecté ; elle décrit les étapes les plus utiles pour gérer ce bruit. Les catégories de sol sont réparties en trois types :

- ▶ **Normal** – Sol présentant de faibles niveaux de minéralisation.
- ▶ **Difficile / Variable** – Sol présentant des niveaux moyens à élevés de minéralisation, ou des niveaux variables de minéralisation et/ou de conductivité d'une zone à une autre.
- ▶ **Conducteur** – Sol présentant des niveaux élevés de conductivité, souvent dus à une teneur élevée en sel.

DÉMARRAGE ▶

Sol normal [silencieux] ▶

1. Régler le type de sol sur Normal.



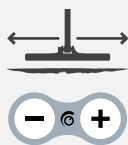
Appuyer sur le bouton Type de sol pour régler le type de sol sur normal.

2. Quick-Trak.



Suivre la procédure Quick-Trak (page 16). Le détecteur pourra collecter autant d'informations que possible sur le sol pour une compensation de sol optimale.

3. Régler la sensibilité.



Régler le niveau de sensibilité (page 12).
Basculer la tête de détection à proximité du sol et parallèlement à celui-ci, en réglant la sensibilité pour éliminer le bruit du sol.

▶ Commencer à détecter.

- ▶ Si le détecteur est toujours bruyant pendant la détection, poursuivre les étapes ci-dessous correspondant à un sol difficile / variable.

Sol difficile / variable ▶

4. Régler le type de sol sur Difficile.



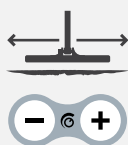
Appuyer sur le bouton Type de sol pour régler le type de sol sur Difficile.

5. Quick-Trak.



Suivre la procédure Quick-Trak (page 16).

6. Régler la sensibilité.



Régler le niveau de sensibilité (page 12).
Basculer la tête de détection à proximité du sol et parallèlement à celui-ci, en réglant la sensibilité pour éliminer le bruit du sol.

▶ Commencer à détecter.

- ▶ Si le détecteur est toujours bruyant pendant la détection, le bruit est alors le résultat de la conductivité du sol (salé). Poursuivre les étapes s'appliquant à un sol conducteur (page 18).

Procédure de compensation des effets de sol (suite)

Sol conducteur (salé) ▶

7. Installer une tête de détection Double-D.



Éteindre le détecteur et installer une tête de détection Double-D (consulter « [Changer la tête de détection](#) » à la [page 9](#)).

8. Allumer le détecteur.



Rallumer le détecteur.

9. Vérifier que le mode Double-D est défini sur Élimination sol conducteur.



Effectuer un appui long d'au moins 2,5 s

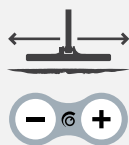
Pour définir le mode Double-D sur Élimination sol conducteur, effectuer un appui long pendant au moins 2,5 secondes.

10. Quick-Trak.



Suivre la procédure Quick-Trak ([page 16](#)).

11. Régler la sensibilité.



Régler le niveau de sensibilité ([page 12](#)).

Basculer la tête de détection à proximité du sol et parallèlement à celui-ci, en réglant la sensibilité pour éliminer le bruit du sol.

▶ Commencer à détecter.

Concepts avancés

Identification de la source du bruit du détecteur

Pendant la détection, trois types de bruit peuvent généralement être entendus, en fonction des réglages du détecteur, de la zone de détection ou d'autres facteurs. Identifier précisément le type de bruit aide l'utilisateur à adopter la bonne solution.

Les détecteurs de métaux rencontrent des bruits de fond qui peuvent généralement être attribués à une ou plus de trois sources externes. Comprendre les différentes sources de bruit et savoir les identifier peuvent grandement vous aider à régler correctement votre détecteur.

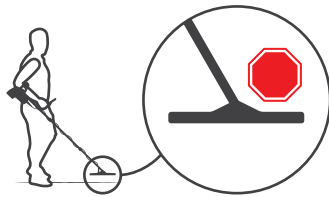
Remarque : En mode de réglage automatique de la sensibilité, le détecteur essaiera de compenser automatiquement le bruit des interférences : l'identification de la source des interférences est optimale avec un réglage manuel de la sensibilité.

Interférences électromagnétiques (IEM)

Les IEM peuvent provenir de plusieurs sources. Les sources les plus évidentes sont les lignes électriques, les clôtures électriques, les moteurs électriques, les transformateurs, des transmetteurs radio et les téléphones portables (cellulaires). La plupart des IEM sont générés par l'activité humaine, bien que les éclairs distants soient aussi une source d'IEM.

Pour identifier des IEM :

Les IEM sont faciles à identifier car c'est la seule source de bruit qui est présente lorsque la tête de détection est stationnaire. Pour vérifier que le bruit est dû aux IEM, maintenir la tête de détection en position stationnaire et à l'écart des objets métalliques, pour contrôler si le bruit demeure.



Pour gérer les IEM :

- ▶ Procéder à une Élimination des interférences (page 13).
- ▶ Utiliser une tête de détection Double-D avec le mode Double-D réglé sur Élimination IEM (page 21).

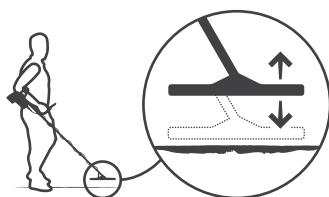
Bruits de sol

Le bruit de sol est présent lorsque le détecteur de métal interprète le sol comme une cible en raison de sa teneur en minéraux ; il peut être classifié comme suit :

- ▶ **Normal** — Sol présentant de faibles niveaux de minéralisation.
- ▶ **Difficile** — Sol présentant des niveaux moyens à élevés de minéralisation.
- ▶ **Variable** — Sol présentant des niveaux moyens à élevés de minéralisation, ou des niveaux variables de minéralisation et/ou de conductivité d'une zone à l'autre.

Pour identifier un bruit de sol :

Relever et abaisser la tête de détection au-dessus du sol plusieurs fois entre 10 et 100 mm [½ à 4 po.]. Si des signaux corrélés aux mouvements de la tête de détection sont émis, et si le signal s'arrête lorsque la tête de détection est stationnaire, il s'agit d'un bruit de sol.



Pour gérer un bruit de sol :

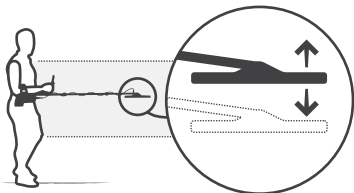
- ▶ Procéder à une Compensation des effets de sol. Pour obtenir une compensation minutieuse des effets de sol, suivre la procédure complète de compensation des effets de sol [\(page 17\)](#). Pour compenser rapidement les effets de sol, suivre la procédure de Compensation des effets de sol Quick-Trak [\(page 16\)](#).
- ▶ Dans un sol variable, utiliser le réglage Type de sol difficile [\(page 15\)](#).

Bruit du sol conducteur

Les sols conducteurs sont fréquemment rencontrés lorsque le sol contient des sels. Les effets de la conductivité sont plus notables après une pluie, lorsque les sels sont dissous dans l'eau et deviennent conducteurs. Le sol peut être conducteur (salé) sans signe environnemental évident. Si un détecteur est suffisamment sensible pour détecter de petites pépites d'or, il est aussi susceptible de détecter de faibles niveaux de conductivité.

Pour identifier un bruit de sol conducteur :

Pour vérifier que le bruit est dû à un sol conducteur, maintenir la tête de détection à 1 m (3,3 pieds) au-dessus du sol. Incliner la tête de détection pour qu'elle soit parallèle au sol (horizontale) puis relever et abaisser la tête de détection dans l'air à une hauteur comprise entre le genou et l'épaule. Si un bruit corrélé au mouvement de la tête de détection est émis, le bruit est probablement dû à la conductivité dans le sol.



Pour gérer un bruit de sol conducteur :

- ▶ Utiliser une tête de détection Double-D avec le mode Double-D réglé sur Élimination sol conducteur [\(page 21\)](#).

Modes Double-D

Les modes Double-D gèrent le bruit provenant d'IEM ou d'un sol conducteur (salé) avec l'utilisation de la tête de détection GPX 14™ Double-D. Ces modes ne sont disponibles que si une tête de détection Double-D est utilisée.

Une tête de détection Double-D possède des caractéristiques qui permettent d'éliminer des signaux IEM et conducteurs (sel). Une tête de détection Double-D contient deux enroulements de fils conducteurs en cuivre formant deux D qui se superposent au centre de la tête de détection.

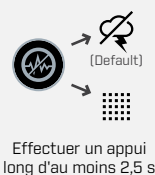
Le GPX 6000™ peut détecter des cibles dans chacun des deux enroulements. Les signaux IEM, conducteurs (sels) et les cibles produisent tous une réponse différente dans chaque enroulement qui peut alors être comparée. Les signaux IEM produisent des réponses quasiment identiques dans chaque enroulement, car ils proviennent de sources distantes. Le sol salé est effectivement une source de bruit relativement uniforme et importante, car elle produit un signal plus fort dans un enroulement spécifique (l'enroulement de transmission). En comparaison, les pépites d'or produisent une réponse très différente dans chaque enroulement, car la tête de détection se déplace autour d'elles. Le signal provenant de la pépite varie en fonction du balancement du détecteur et de la profondeur de la pépite.

En soustrayant la réponse de ces deux enroulements dans différentes proportions, le détecteur minimise efficacement la réponse provenant des IEM distantes ou du sol conducteur (salé). Cette soustraction affecte aussi les réponses des cibles. La réponse aux pépites plus profondes est réduite, alors que les pépites plus creuses ne sont en général pas affectées. Cela signifie qu'une tête de détection Double-D peut être réglée pour éliminer de manière optimale les IEM ou le sol conducteur (salé). La sensibilité aux cibles creuses reste relativement bonne dans les deux cas mais les cibles profondes seront plus difficiles à détecter.

Régler le mode Double-D

DÉMARRAGE ▶

1. Appuyer sur le bouton **Élimination des interférences** pendant au moins **2,5 secondes**.



Pour basculer entre les modes Double-D, effectuer un appui long pendant au moins 2,5 secondes.

L'icône du mode Double-D actuellement activé s'affiche.

Choisir le mode Double-D approprié



Élimination IEM *(par défaut)*: utiliser lorsque le bruit est causé par des interférences atmosphériques.

Les IEM correspondent au bruit qui est présent lorsque la tête de détection est maintenue en position stationnaire.



Élimination sol conducteur: utiliser lorsque le bruit est causé par des interférences provenant de sols conducteurs (salés). La conductivité est la cause du bruit qui est présent lorsque la tête de détection est relevée et abaissée dans l'air à une hauteur comprise entre le genou et l'épaule, au-dessus du sol.

Guide du mode Double-D

Élimination IEM *(par défaut)*

Réduit les effets des IEM.



À utiliser lors de la détection :

- ▶ à proximité des lignes haute-tension
- ▶ dans les tempêtes
- ▶ à proximité d'autres détecteurs

Élimination sol conducteur

Réduit les effets des sols conducteurs (salés).



À utiliser lors de la détection :

- ▶ dans de vastes champs aurifères ouverts avec un sol conducteur (salé)
- ▶ dans un sol humide



Tonalité de seuil d'accord

La tonalité du seuil d'accord est une tonalité de fond sonore qui rend plus apparents les signaux faibles. Elle peut aussi vous aider à définir le niveau de sensibilité optimal.

Consulter « [Sensibilité manuelle](#) » [page 12] pour en savoir plus sur l'utilisation de la Tonalité du seuil d'accord pendant le réglage de la sensibilité manuelle afin d'optimiser la profondeur de détection.

La tonalité du seuil d'accord est désactivée par défaut dans la sensibilité Auto et Auto+, elle est activée par défaut dans tous les réglages Sensibilité manuelle. La tonalité du seuil d'accord peut être allumée ou éteinte. À chaque fois que le détecteur est éteint, la tonalité du seuil d'accord est réinitialisée selon les valeurs d'origine.

Allumer / Éteindre la tonalité du seuil d'accord

DÉMARRAGE ▶

1. **Appuyer sur le bouton Type de sol pendant au moins 2,5 secondes.**



Effectuer un appui long d'au moins 2,5 s

Pour éteindre et allumer la tonalité du seuil d'accord, effectuer un appui long sur le bouton Type de sol pendant au moins 2,5 secondes.

La tonalité du seuil d'accord est audible à tout niveau du volume.

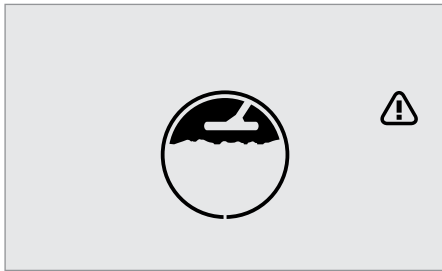
Dépannage

Si vous rencontrez l'un des problèmes listés, suivez les étapes recommandées dans l'ordre avant de contacter un centre de service agréé Minelab.

Erreurs

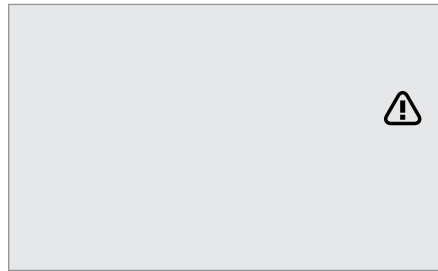
Erreur de la tête de détection

En cas d'erreur de la tête de détection, l'icône de l'erreur et l'icône de la tête de détection s'afficheront pendant 5 secondes avant que le détecteur s'éteigne automatiquement.



Erreur système

En cas d'erreur système, l'icône d'erreur s'affichera pendant 5 secondes avant que le détecteur s'éteigne automatiquement.



Dépannage des erreurs

Les icônes de tête de détection et d'erreur s'affichent ; le détecteur s'éteint au bout de 5 secondes

1. Vérifiez que le connecteur de la tête de détection est correctement branché à l'avant du boîtier de commande.
2. Vérifiez que le câble de la tête de détection n'est pas endommagé.
3. Vérifiez que la tête de détection ne présente aucun dommage visible.
4. Essayez d'utiliser une autre tête de détection si vous en avez une à disposition.
5. Si l'erreur persiste, contactez un centre de service agréé Minelab.

L'icône de l'erreur s'affiche ; le détecteur s'éteint au bout de 5 secondes

1. Contactez un centre de service agréé Minelab.

Surcharge de la tête de détection

Des objets de très grande taille à proximité de la tête de détection peuvent surcharger les composants électroniques du détecteur. Si c'est le cas, l'icône de la tête de détection clignotera et une tonalité d'alarme sera répétée tant que la tête de détection n'est pas éloignée de la source de la surcharge. Le détecteur s'arrêtera automatiquement après 60 secondes de surcharge continue de la tête de détection.

La surcharge n'est pas dommageable pour les composants électroniques du détecteur.

Dépannage général

Le détecteur ne s'allume pas, ou il s'éteint tout seul

1. Chargez la batterie.
-

Pas de son – casque ML 100, fonctionnement filaire

1. Vérifiez que le détecteur est allumé et que la phase de démarrage est terminée.
 2. Vérifiez que le casque audio est branché.
 3. Vérifiez que le volume est réglé sur un niveau audible.
 4. Débranchez le casque et confirmez que le son est audible au niveau du haut-parleur.
 5. Le cas échéant, utilisez un autre casque.
-

Pas de son – casque ML 100, fonctionnement sans fil

1. Vérifiez que le casque audio est allumé.
 2. Vérifiez que le détecteur Bluetooth® est allumé et couplé au casque Bluetooth® (c.-à-d. l'icône Bluetooth® reste allumé).
 3. Vérifiez que le casque audio est chargé.
 4. Vérifiez que le volume du détecteur est réglé sur un niveau audible.
 5. Vérifiez que le contrôle du volume du casque est réglé sur un niveau audible.
 6. Essayez d'utiliser un autre casque audio Bluetooth®.
 7. Essayez d'utiliser un casque audio filaire.
-

Le casque audio ML 100 ne se couple pas

1. Éteignez le casque ML 100 et réparez-le.
 2. Assurez-vous que le casque audio se trouve à 1 mètre (3,3 pieds) maximum du boîtier de commande du détecteur et qu'il n'y a aucun obstacle entre le casque et le détecteur (y compris votre corps).
 3. Éloignez-vous des sources d'interférences telles que les téléphones portables (cellulaires).
 4. Le couplage peut prendre plus longtemps si un grand nombre d'appareils Bluetooth® se trouvent à proximité. Éloignez-vous et répétez la procédure de couplage.
 5. Réinitialisez le casque audio et essayez de le coupler de nouveau au détecteur.
 6. Coupez le détecteur avec un casque audio Bluetooth® différent, puis essayez de coupler de nouveau le casque ML 100 au détecteur.
-

Les manches du détecteur glissent sous une charge faible ou ne se verrouillent pas correctement

1. Dévissez les bagues de verrouillage supérieures et inférieures. La manche extérieure fileté de chaque bague de verrouillage sera complètement séparée de la manche intérieure.
 2. Séparez les manches en les faisant coulisser.
Le connecteur de la tête de détection doit rester connecté au détecteur pendant le nettoyage pour éviter l'infiltration d'eau.
 3. Rincez abondamment les bagues de verrouillage et les manches avec de l'eau claire jusqu'à ce que le sable et la poussière soient intégralement éliminés.
N'utilisez pas de solvants pour nettoyer les manches ou les bagues de verrouillage.
 4. Séchez les manches avec un chiffon propre puis remontez les manches et les bagues de verrouillage.
-

Les sons du haut-parleur intégré sont étouffés ou « enroutés »

1. Vérifiez que le détecteur est éteint.
 2. Déposez la vis à l'arrière du détecteur et retirez le cache du haut-parleur.
 3. Inspectez le haut-parleur pour éliminer la poussière et la saleté. Si besoin, nettoyez délicatement le haut-parleur avec un chiffon doux et humide ou rincez à l'eau claire pour éliminer l'accumulation de poussières et de saletés.
N'utilisez pas d'outils tranchants pour éliminer la poussière compactée sur le haut-parleur, sous peine de l'endommager.
Si la saleté ne part pas, humidifiez la saleté pour la ramollir puis rincez et essuyez.
-

Entretien et sécurité

Utilisez et entretenez votre détecteur en suivant les recommandations ci-dessous pour garantir une utilisation sûre et une durée de vie prolongée.

- ▶ N'immergez pas le corps du détecteur dans de l'eau — il n'est étanche qu'à la pluie.
- ▶ Toutes les têtes de détection GPX 6000™ sont étanches à 1 mètre (3,3 pieds), veillez toutefois à ne pas immerger le connecteur de la tête de détection.
- ▶ Le pack batterie n'est pas étanche — N'immergez pas le pack batterie dans un liquide et ne laissez pas l'eau s'infiltrer.
- ▶ Après avoir utilisé de la crème solaire ou un insectifuge, lavez-vous les mains avant de manipuler le détecteur.
- ▶ N'employez pas de solvants pour le nettoyage. Utilisez un chiffon humide et un savon ou détergent doux.
- ▶ Ne mettez jamais le détecteur en contact avec de l'essence ou avec tout autre liquide à base de pétrole.
- ▶ Évitez de laisser s'infiltrer du sable ou de la poussière dans les axes et dans les fixations (ex. : fourche de la tête de détection et bagues de verrouillage). Si du sable et de la saleté s'accumulent dans ces pièces, elles doivent être rincées abondamment et séchées.
- ▶ Ne mettez pas d'objets coupants en contact avec le détecteur ou ses accessoires, car cela pourrait causer des éraflures ou d'autres dommages.
- ▶ Ne laissez pas le détecteur dans des conditions de froid ou de chaleur extrêmes plus longtemps que nécessaire. Couvrez le détecteur lorsqu'il n'est pas utilisé permet de le protéger. Évitez de le laisser dans un véhicule chaud.
- ▶ Vérifiez que le câble de la tête de détection est en bon état et qu'il n'est pas soumis à une contrainte excessive.
- ▶ Prenez des précautions lors du transport et du stockage du détecteur. Bien que le détecteur soit construit à l'aide de matériaux de qualité supérieure et qu'il ait été soumis à des tests de durabilité rigoureux, les pièces du détecteur et l'écran d'affichage pourraient être éraflés ou gravement endommagés s'il n'est pas traité avec le plus grand soin.
- ▶ N'exposez pas le casque ML 100 ou les accessoires de charge à des liquides ou une humidité excessive.
- ▶ Ne laissez pas les enfants jouer avec le détecteur ou ses accessoires ; les petites pièces présentent un risque de suffocation.
- ▶ Respectez impérativement les instructions de recharge des batteries et des accessoires.
- ▶ Évitez de recharger les batteries et les accessoires dans des conditions de température extrêmes.
- ▶ Déposez la batterie préalablement à un transport aérien.

LIMITATION DE RESPONSABILITÉ

Le détecteur de métaux Minelab objet du présent manuel d'utilisation a été expressément conçu et fabriqué comme un détecteur de métaux de qualité dont l'utilisation est recommandée pour la prospection d'or et de trésors dans des environnements non dangereux. Ce détecteur de métaux n'a pas été conçu dans le but de détecter des mines enfouies ou des munitions réelles.

La marque verbale et les logos Bluetooth® sont des marques déposées détenues par Bluetooth SIG, Inc. et leur utilisation par Minelab est soumise à

une licence.

Qualcomm aptX est un produit de Qualcomm Technologies, Inc. et/ou de ses filiales. Qualcomm est une marque de commerce de Qualcomm Incorporated, immatriculée aux États-Unis et dans d'autres pays.

MINELAB®, GPX 6000™, GeoSense-PI™, GPX 11™, GPX 14™ et GPX 17™ sont des marques de commerce de Minelab Electronics Pty. Ltd.



Minelab Electronics,
PO Box 35, Salisbury South,
South Australia 5106



Qualcomm® aptX™ Low Latency

Cet ouvrage est concédé sous licence en vertu de la licence internationale Creative Commons Attribution-NonCommercial-NoDerivatives 4.0 International (CC BY-NC-ND 4.0). Une copie de cette licence est disponible à l'adresse suivante :

<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/4.0/> (en anglais)



Spécifications

Modes de recherche (type de sol)	Difficile (par défaut) Normal
Modes Double-D	Élimination IEM (par défaut) Élimination sol conducteur
Compensation des effets de sol	Auto Manuel (Quick-Trak)
Élimination des interférences	Auto (au démarrage) Manuel (au besoin - durée de 5 s)
Sensibilité	Manuel (niveaux 1 à 10) Auto (niveau 11) Auto+ (niveau 12)
Tonalité de seuil d'accord	Allumé Éteint
Volume	5 niveaux
Longueur	Déplié : 155 cm (61 po.) Plié : 67 cm (26.5 po.)
Poids	2,1 kg (4,6 lb) (avec tête de détection Monoloop ronde 11")
Écran	Écran LCD rétroéclairé monochrome
Têtes de détection disponibles	GPX 11™ 11" ronde Monoloop GPX 14™ 14" ronde Double-D GPX 17™ 17"×13" elliptique Monoloop
Sortie audio	Haut-parleur intégré Casque filaire 3,5 mm (1/8") Audio sans fil Bluetooth® (aptX™ Low Latency)
Casque fourni	Casque audio sans fil ML 100
Batteries fournies	Batterie lithium-ion rechargeable 5833 mAh
Durée de fonctionnement de la batterie	8 heures (environ)
Temps de charge de la batterie	8 heures (environ)
Étanche	Têtes de détection : submersibles jusqu'à 1 m (3,3 pieds) Déecteur : résistant aux éclaboussures et à la pluie
Fréquence de fonctionnement	1,225 kHz
Plage de températures de fonctionnement	-10 °C à +50 °C (+14 °F à +122 °F)
Plage de température de stockage	-20 °C à 70 °C (-4 °F à +158 °F)
Principales technologies	GeoSense-PI™ Bluetooth aptX™ Low Latency

Les équipements peuvent varier en fonction du modèle ou des articles commandés avec votre détecteur. Minelab se réserve le droit d'introduire à tout moment des changements dans la conception, les équipements et les caractéristiques techniques afin de prendre en compte d'éventuels progrès techniques.

Pour obtenir les dernières mises à jour des spécifications, rendez-vous sur le site www.minelab.com

