

クイックスタートガイド

1 バッテリーパックを接続する Connect the Battery Pack

バッテリーパックを探知機本体に接続します。

- 1** バッテリーケーブルのコネクタを探知機本体のバッテリーコネクタに合わせます。



- 2** コネクタをまっすぐに差し込み、奥までしっかりと挿入します。



- 3** ロッキングスリーブを時計回りに回して固定します。



- 4** 接続が確実であることを確認します。ケーブルがねじれたり、無理に引っ張られていないことを確認してください。



接続イメージ



バッテリーパック



探知機本体（接続時）

重要

- 濡れた状態での接続・取り外しは絶対に行わないでください。
- コネクタは確実に固定してください。
- 使用後は水分や汚れを拭き取り、乾燥した場所で保管してください。

バッテリーコネクタ（探知機本体側）



バッテリーケーブルコネクタ（バッテリー側）



ワンポイント

接続が正しく行われると、電源を入れた際にシステムがバッテリーを自動的に認識します。

2 電源を入れる

探知機の電源を入れ、システムの初期化が完了するまでお待ちください。

1 電源ボタンを押す

電源ボタンを押して離します
本体前面の電源ボタンを押してください。



2 起動画面を確認する

起動画面が表示されるまで待ちます
システムは自動的に起動処理を開始します。



3 初期化完了を待つ

システムの初期化が完了するまで待ちます
初期化には数秒かかる場合があります。この間はボタンを操作しないでください。



4 メインメニュー表示

メインメニューが自動的に表示されます
これで探知機は使用可能な状態になります。



電源投入について

探知機は電源投入時に自己診断およびシステム初期化を実行します。これにより安定した動作と正確な探知性能が確保されます。

注意事項

- 初期化中はボタンを押さないでください。
- 起動中はサーチコイルを金属から離してください。
- エラーが表示された場合はトラブルシューティングを参照してください。



重要

次の事項を守ってください

- 初期化中は電源を切らないでください。データ異常や動作不良の原因となる場合があります。
- 起動しない場合はバッテリー接続を確認してください。
- バッテリー残量を確認してください。
- 指定されたバッテリーパックのみ使用してください。指定外のバッテリーは故障の原因となる場合があります。



メインメニュー概要

メインメニューから6つの主要機能へアクセスできます。使用したいアイコンをタップしてください。



探知モード



磁力計



グラウンド



GPS



設定



ヘルプ



ヒント

電源が入らない場合は、バッテリーが正しく接続されていることと十分に充電されていることを確認してください。詳しくは「バッテリー接続」の章を参照してください。

3 スレッシュホルドポイントの設定

スレッシュホルド音 (かすかな連続音) を調整し、最高感度と安定した動作を実現します。
以下の手順で設定した後、自動感度調整を実行してください。

1 探知モードを開く

1 メインメニュー

メインメニューから
「探知モード」を選択します。



2 探知モード選択

「金属探知機」を選択します。



3 金属探知機画面

金属探知機画面が表示されます。



2 サブ設定ダイヤルを確認する

スレッシュホルドポイントの調整には
サブ設定ダイヤルを使用します。



サブ設定
(スレッシュホルド調整)

3 ダイヤルをゆっくり回す

ヘッドホンから聞こえる音を確認しながら
サブ設定ダイヤルをゆっくり回してください。

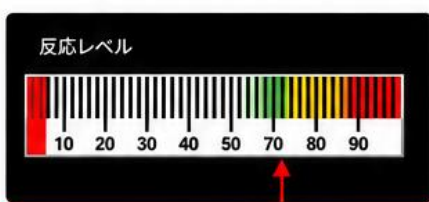


左回し
(-)

右回し
(+)

4 スレッシュホルドポイントを探す

かすかな連続音が聞こえる位置を探してください。
その位置がスレッシュホルドポイントです。



非常に小さな連続音を探してください

- ✓ ごく小さな連続音が聞こえる
- ✓ 安定した動作
- ✓ 最大感度

5 自動感度調整を開始する

スレッシュホルドポイントの設定後、
「自動感度」ボタンを押してください。



探知機が自動的に最適な感度へ調整します。

スレッシュホルド音の目安

正常(推奨)

- ✓ ごく小さな連続音
- ✓ 最高感度
- ✓ 安定動作



低すぎる

- ⚠ 音が小さすぎる、または途切れる
- ⚠ 感度不足
- ⚠ 探知深度が低下する



高すぎる

- ⚠ 音が大きすぎる、または不安定
- ⚠ ノイズが増加する
- ⚠ 動作が不安定になる



重要

- 自動感度調整を実行する前に必ずスレッシュホルドを設定してください
- 感度を上げようとしてスレッシュホルドを高くしすぎないでください
動作不安定や誤探知の原因になります
- スレッシュホルドが低すぎると小さなターゲットや深いターゲットを検出できない場合があります
- 必ず低い位置から少しずつ上げて適切なポイントを探してください



ヒント

- 静かな環境でヘッドホンを使用すると調整しやすくなります
- 音が小さすぎる、または途切れる4場合はダイヤルを右 (+) へ回してください
- 音が大きすぎる、または不安定な場合はダイヤルを左 (-) へ回してください
- 地面の状態が変わった場合はスレッシュホルドを再調整してください

4 自動感度調整を実行する (Auto Sensitivity)

スレッシュOLDポイントの設定後、自動感度調整を実行して探知機に周囲環境を自動解析させ、最適な感度を設定します。

1 金属探知機画面を開く

スレッシュOLD設定後、金属探知機画面が表示されていることを確認してください。



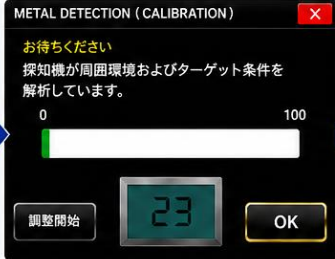
2 「自動感度」を押す

「自動感度」ボタンを押して開始します。



3 調整中

調整画面が表示され、探知機が周囲環境を自動的に解析します。



探知機が周囲環境およびターゲット条件を解析しています。しばらくお待ちください。

4 調整完了

調整が完了すると、進行バーが100に到達し、探知機は自動的に最適な感度へ設定されます。



「OK」を押して金属探知機画面へ戻ります。

自動感度調整とは

自動感度調整は以下を自動解析します。

- 地面の状態
- 周囲のノイズ環境
- 探査条件

その後、最大探知深度と安定動作のための最適感度を自動設定します。



調整中の注意

- サーチコイルを動かさないでください
- コイルは空中または地面に静止させてください
- 進行バーが100になるまで待ってください



調整完了後

- ✓ 最適感度が自動設定されます
- ✓ 安定した動作が得られます
- ✓ 最大探知深度が有効になります



重要

- 自動感度調整を実行する前に必ずスレッシュOLDを設定してください
- スレッシュOLDを高すぎたり低すぎたりしないでください
- 不適切なスレッシュOLD設定は動作不安定の原因になります

- 探査場所や土壌条件が変わった場合は再度自動感度調整を実行してください
- 最良の結果を得るためヘッドホンの使用を推奨します



ヒント

自動感度調整は数秒で完了します。調整が終了するまでそのままお待ちください。

5 ターゲットを探す

自動感度調整が完了したら、ターゲットの探索を開始できます。以下の手順に従ってエリアを探索し、埋設ターゲットの可能性を確認してください。

1 金属探知機画面へ戻る

自動感度調整が完了したら、「OK」を押して金属探知機画面へ戻ります。



「OK」を押して金属探知機画面へ戻ります

2 正しく探知機を持つ

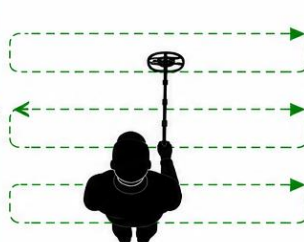
探知機を両手で持ち、サーチコイルを地面と平行に保ちます。ゆっくり一定速度で移動してください。



- ✓ コイルを地面に近づける
- ✓ 高さを一定に保つ
- ✓ 一定速度で移動する

3 エリアを探索する

コイルを左右に振りながら探索します。少し重なるように移動し、エリア全体を効率よく探索してください。



左右に平行移動しながら探索
各スweepを少し重ねてください

4 ターゲットを検出する

ターゲットを検出すると、反応音が鳴り、反応レベルが上昇します。反応レベルと音を確認してターゲットを評価してください。



- ✓ 反応レベルが高いほど強いターゲット
- ✓ 音の強さと反応レベルを確認する

反応レベルの目安

反応レベル	音の強さ	意味
10~30	小	弱い信号 (小さなターゲットまたは深いターゲット)
30~60	中	中程度の信号 (中規模ターゲット)
60~90	大	強い信号 (大きなターゲットまたは浅いターゲット)

探査のコツ

- ✓ 最良の結果を得るためゆっくり探索する
- ✓ コイルを地面に近づける
- ✓ 急な動きや速いスweepを避ける
- ✓ 異なる方向から再確認する
- ✓ 必要に応じて位置をマーキングして詳細調査する



ターゲット評価

- 反応レベルを確認する
- 音の強さを確認する
- 異なる方向から再探索する
- ターゲット位置を絞り込む



重要

- コイルを地面から高く持ち上げすぎないでください
- 信号が弱くなったり見落としの原因になります
- 地面の状態が変化した場合は自動感度調整を再実行してください



ヒント

- ヘッドホンを使用すると反応音をより正確に確認できます
- 既知のターゲットで練習すると反応の違いを理解しやすくなります
- 焦らずゆっくり一定速度で探索すると探知性能が向上します

6 ターゲットを確認する

ターゲットが本物かどうかを確認するため、複数方向から反応を確認し、反応レベルと音の変化を再確認してください。
以下の手順に従って正確にターゲットを判定します。

1 ターゲット上で停止する

強い反応が得られたら
スイープを止めてください。
コイルを推定ターゲット位置の
上に保持します。

反応レベル 72

自動感度 電池残量 0%

グラウンド 使用コイル 1mx1m

モード 手動

✓ 反応レベルと音の強さを確認する

2 異なる方向から確認する

コイルを異なる方向から
スイープします。
(南北方向・東西方向)
本物のターゲットであれば、
どの方向でも反応が得られます。

✓ 本物のターゲットは
全方向で安定した反応を示します

3 反応レベルと音を再確認する

各方向での反応レベルと音を
比較します。
表示値や音は
安定していて類似していることが
理想です。

反応レベル 72

自動感度 電池残量 0%

グラウンド 使用コイル 1mx1m

モード 手動

✓ 安定した反応と音は
本物のターゲットの可能性が高い

4 ターゲット中心を特定する

短く慎重なスイープを行い、
ターゲット中心位置を特定します。

✓ 中心位置をマーキングしてください

5 必要に応じてグラウンド調整を確認する

地面条件が難しい場合は、
グラウンド設定および反応を
再確認してください。
これにより誤反応を減らすことが
できます。

✓ 適切なグラウンド調整は
判定精度を向上させます

6 ターゲット確定

すべての確認結果が一致し、
明確な反応が得られる場合、
ターゲットは確認済みです。
マーキングや掘削へ
進むことができます。

✓ ターゲット確認完了
次の手順へ進んでください

判定の目安

判定項目	良好なターゲット	誤反応・ゴミ
全方向の反応	✓ 強く安定した反応	✗ 一方向のみ、 または弱い反応
反応レベル	✓ 安定している	✗ 大きく変動する
音の反応	✓ 明確で一定	✗ 不規則・途切れる
中心位置	✓ 容易に特定できる	✗ 中心が定まらない

確認のコツ

- ✓ 必ず複数方向から確認する
- ✓ コイルを地面と平行に保つ
- ✓ ゆっくり丁寧にスイープする
- ✓ 表示値と音の両方と比較する
- ✓ 良好なターゲットは
再現性が高い



判定例

良好なターゲット ✓

- ✓ 全方向で強い反応
- ✓ 中心位置が明確
- ✓ 安定した反応レベル

誤反応・ゴミ ✗

- ✗ 方向によって反応が変わる
- ✗ 中心位置が不明確
- ✗ 不安定な反応

重要

- 本物のターゲットと確信
できるまで掘削しないで
ください
- 必ず確認作業を行ってから
マーキングまたは掘削して
ください
- 正確な確認作業は
時間短縮と成功率向上に
つながります

ヒント

- ヘッドホンを使用すると音の違いを
より正確に判断できます
- 判断に迷った場合は
確認手順を繰り返してください
- 経験を積むほど判定精度は向上します
- 確認回数を増やすほど
正確な判定が可能になります
- 正確なターゲット確認が探査成功への近道です!

7 垂直スキャンを実行する (Vertical Scan)

垂直スキャンを使用してターゲットの埋設深度を推定します。
以下の手順に従って垂直スキャンを実行してください。

1 スキャンモードを開く

メインメニューから
「探知モード」を選択し、
続いて「スキャナー」を
選択します。

✓ 「スキャナー」を選択

2 垂直スキャンを選択する

スキャンモード選択画面で
「垂直スキャン」を
選択します。

✓ 「垂直スキャン」を選択

3 推測最大感知深度を選択

ターゲットまでの推測最大感知深度を
選択します。
選択した深度がスキャンの最大範囲
になります。

✓ 推測最大感知深度を選択して
OKを押す

4 垂直スキャン開始

地上から10~15cmの高さに
コイルを保持して、
「スキャン開始」ボタンを
押して測定を開始します。

✓ 「スキャン開始」を
押してください

5 コイルを動かさない

スキャン中はコイルを動かさず、
同じ高さ (10~15cm) を
保持したまま待機します。

注意

- コイルを動かさない
- コイルを傾けない
- 高さ (10~15cm) を保つ
- 測定が完了するまで待機する

6 反応を確認する

反応レベルと音を確認します。
最も強い反応が得られた深度が
推定ターゲット深度となります。

✓ 最も強い反応位置が
ターゲット深度です

垂直スキャン画面の見方



測定のコツ

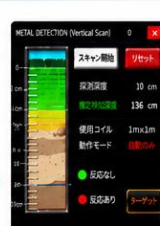
- ✓ コイルを10~15cmの高さに保持する
- ✓ スキャン中はコイルを動かさない
- ✓ コイルを傾けず、水平を保つ
- ✓ 測定が完了するまで待機する
- ✓ 最も強い反応位置が
ターゲット深度を示します



測定結果の例

この例では最も強い反応が
136cmで発生しています。
したがって、推定ターゲット
深度は約136cmです。

最も強い反応位置 →



重要

- スキャン前に自動感度調整を
実行してください
- ヘッドホンを使用すると
反応音を確認しやすくなります
- できるだけ平坦な地面で
測定してください

ヒント

- 反応が弱い場合は位置を少し変えて
再測定してください
- 複数のターゲットが存在する場合は
最も強い反応が表示されます
- 練習を重ねることで
向上します
- 確認回数を増やすほど
正確な判定が可能になります



垂直スキャンは掘削前に
埋設深度を推定するための
重要な機能です

8 水平スキャンを実行する (HRスキャン)

水平スキャン (HRスキャン) を使用して、ターゲットの水平位置と大きさを確認します。
以下の手順に従ってHRスキャンを実行してください。

1 GPSを起動する

HRスキャンを実行する前にGPS機能を起動してください。



▶ 「GPS受信開始」を押して衛星を受信します。衛星数が表示されるまで待ってください。

GPSが有効になっていることを確認してください

2 スキャンモードを開く

メインメニューから「探知モード」を選択し、続いて「スキャナー」を選択します。



「スキャナー」を選択

3 水平スキャンを選択する

スキャンモード選択画面で「水平スキャン」を選択します。



「水平スキャン」を選択

4 HRスキャン開始

水平スキャン画面が表示されます。探索エリア設定後、「スキャン開始」ボタンを押して測定を開始します。



スキャン前の初期画面

5 水平方向に探索する

コイルを地面と平行に保ちながら左右方向へ移動してください。

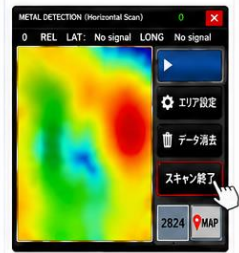


注意

- ゆっくり一定速度で移動する
- コイルを地面と平行に保つ
- コイルを傾けない

6 スキャン終了

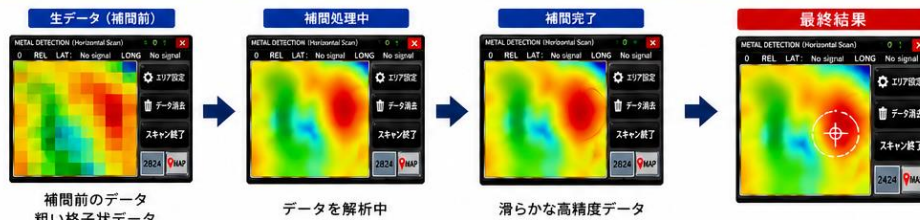
ターゲットエリア全体の探索が完了したら「スキャン終了」を押してください。



「スキャン終了」を押す

スキャン終了後

装置は自動的に補間処理を開始します。取得したデータを解析し、高精度なマップを生成します。



- 赤色 最も強い反応
- 黄色 中程度の反応
- 緑色 弱い反応
- 青色 反応なし

このマップにより、ターゲットの水平位置や広がりを確認できます。



重要

- HRスキャンの前に垂直スキャンを実施してください。
- スキャン中はコイルを地面と平行に保ってください。
- コイルを傾けると結果が不正確になる場合があります。



ヒント

- ヘッドホンを使用すると反応音を確認しやすくなります。
- 反応が弱い場合は別方向から再スキャンしてください。
- 中心位置を正確にスキャンするほど掘削位置の特定が容易になります。



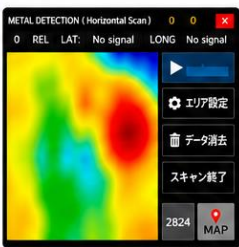
HRスキャンはターゲットの正確な水平位置を特定するための重要な機能です

9 探査データとGPSデータを保存する

HRスキャンマップとGPS位置情報を保存スロットへ保存します。
以下の手順に従ってデータを保存してください。

1 HRスキャン完了

補間処理後のHRスキャンマップが表示されます。最も強い反応エリアを確認してください。



最も強い反応 (赤色エリア) がターゲット位置を示します。

2 ターゲット位置へ移動する

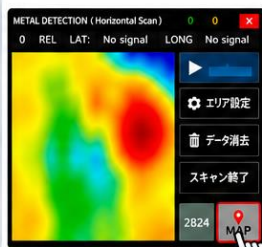
最も強い反応位置へ移動します。ターゲット中心の真上に立ってください。



ターゲット中心位置に立つ

3 MAPボタンを押す

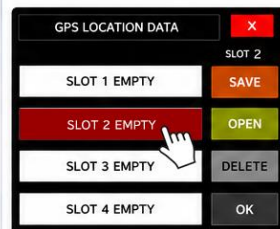
MAPボタンを押して探査データとGPS位置情報を保存します。



MAPボタンを押してください

4 GPS位置情報画面が開く

GPS LOCATION DATA画面が表示されます。空きスロットを選択するか、既存データへ上書き保存できます。

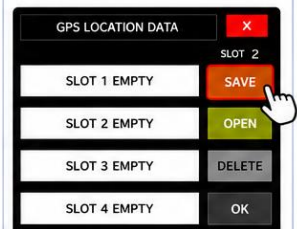


保存先スロットを選択

5 SAVEを押す

SAVEボタンを押して保存します。保存される内容:

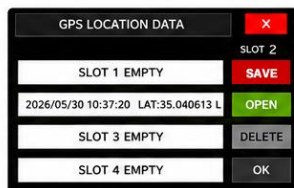
- HRスキャンデータ
- GPS座標
- 保存日時



SAVEを押してください

6 保存完了

選択したスロットにデータが保存されます。



保存内容

- 日時: 2026/05/30 10:37:20
- 緯度: 35.040613
- 経度: (内部保存)

保存した探査地点は後から呼び出すことができます。

保存される内容



重要

- データ保存前に必ずターゲット中心位置へ移動してください
- HRスキャン実行前にGPS受信を開始してください
- GPS受信を行っていない場合は位置情報は保存されません



ヒント

- ヘッドホンを使用すると反応確認が容易になります
- 反応が弱い場合は別方向から再スキャンしてください
- 中心位置を正確に特定するほど再探索が容易になります

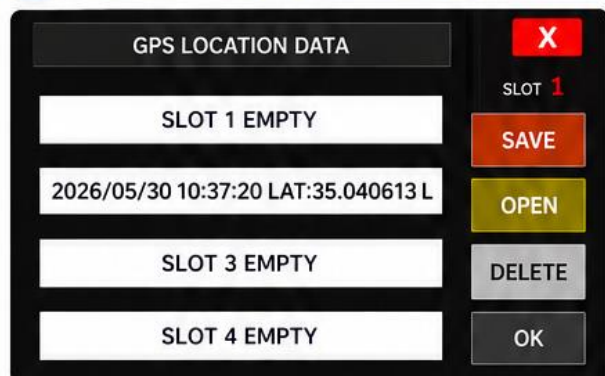


HRスキャンマップとGPS位置情報を保存することで、後から正確な位置を再確認できます

6.5.2 保存データを開く

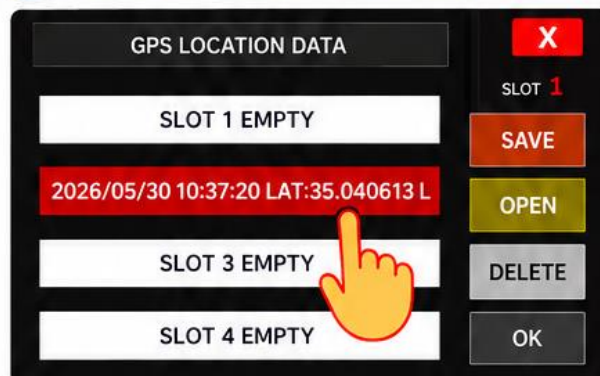
保存済みの探査データを読み込み、過去の探査結果やGPS位置情報を確認できます。

1 STEP 1 ファイル画面を開く



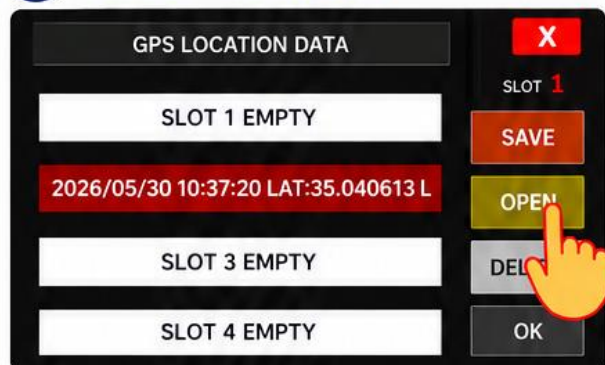
 メインメニューからファイル画面を開きます。保存済みの探査データ一覧が表示されます。

2 STEP 2 保存データを選択する



 読み込みたい探査データを選択します。選択したデータはハイライト表示されます。正しいデータが選択されていることを確認してください。

3 STEP 3 OPENを押す



 OPENボタンを押します。選択した探査データがメモリーから読み込まれます。

4 STEP 4 GPS情報を確認する



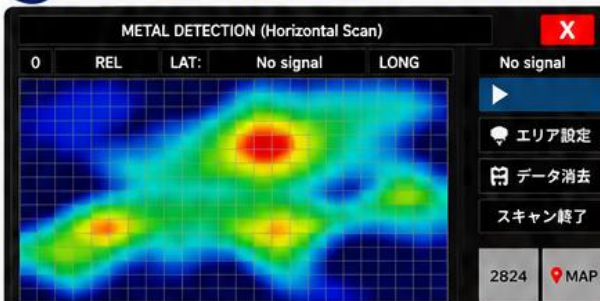
 保存されているGPS位置情報と探査データ情報が表示されます。内容を確認してください。

5 STEP 5 SCAN DATAを押す



 SCAN DATAボタンを押します。保存されているHRスキャン画像の準備を開始します。

6 STEP 6 保存済み探査データを表示



 装置が自動的にHRスキャン画面を開きます。保存されていた探査マップが表示されます。読み込んだデータを確認・解析できます。



重要

- 保存データを開いても新しいスキャンは開始されません
- 保存されているデータは変更されません
- GPS位置情報とHRスキャンデータは同時に読み込まれます
- 過去の探査記録はいつでも確認できます



各
各アイコン説明



保存データの読込は新しいスキャンを開始しません



保存データは変更されません



GPS情報とHRスキャンデータを同時に読み込みます



過去の探査履歴をいつでも確認できます