



## **PCLD-901P**

### **Pointeur de broche de câble numérique**

### **Mode d'emploi**

---

Nous nous réservons tous les droits sur ce document et sur les informations qu' il contient. Toute reproduction, utilisation ou divulgation à des partenaires tiers sans autorisation expresse est strictement interdite.

## INTRODUCTION

Câble d'alimentation numérique PCLD-901P Dysfonctionnement Le pointeur est un dispositif facile à utiliser qui permet de localiser le point de défaillance. Il a intégré la fonction de la méthode de synchronisation magnétique acoustique, la méthode de la tension par étape, la méthode de l'intensité du champ magnétique pour rendre la précision de localisation.

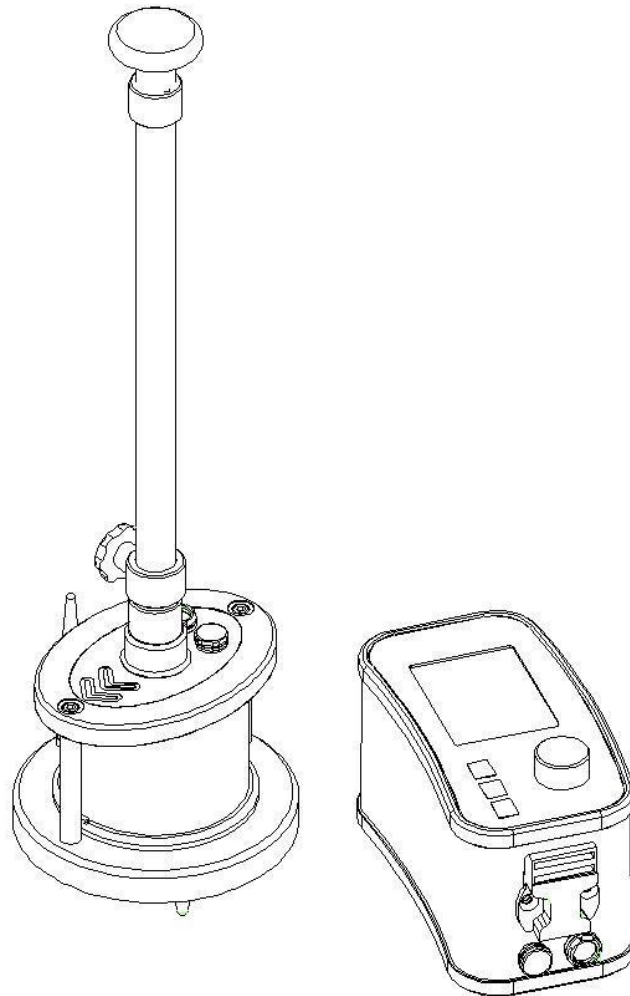


Fig.1 PCLD-901P dispositif de localisation de câble



# **TIANJIN GREWIN TECHNOLOGY CO.,LTD.**

Web:[www.grewin-tech.com](http://www.grewin-tech.com) WhatsApp:+86-13072088960

Email:salesmanager@grewin-tech.com

## **1.PLUME DE CONCEPTION**

- Intégré la fonction de méthode de synchronisation magnétique acoustique, la méthode de tension par étape (en option)
- Méthode de localisation intelligente pour calculer la valeur du retard magnétique acoustique
- Fonction de réduction du bruit de fond
- Fonction de muting automatique pour éviter le bruit
- Fonction boussole électronique pour afficher l'angle inclus entre la direction du parcours du câble et le capteur. C' est très utile pour repérer rapidement
- paramètre de filtrage du canal acoustique réglable
- Fonction de réglage automatique du gain pour une utilisation facile, déclencheur automatique par champ magnétique
- Casque anti-bruit haute performance
- IP 65 résistant à l'eau pour une application en extérieur
- LCD couleur pour un affichage clair sous le soleil
- Gestion de l'alimentation: mise hors tension automatique en 5 min. sans action; Éteint même lorsque la tension de la batterie est basse
- Batterie Li-ion intégrée



## **TIANJIN GREWIN TECHNOLOGY CO.,LTD.**

Web:[www.grewin-tech.com](http://www.grewin-tech.com) WhatsApp:+86-13072088960

Email:salesmanager@grewin-tech.com

### **2.TECHNOLOGIE. CARACTÉRISTIQUES**

#### 1) Pointage magnétique acoustique synchrone:

##### a) canal acoustique

- Bande passante:

tous passent: 80Hz~1500Hz

passe-bas: 80Hz~400Hz

passe-haut: 200Hz~1500Hz

passe-bande: 150Hz~600Hz

##### b) Gain de signal: $\geq 80\text{dB}$

##### c) Précision: 0.1m

#### 2) Fonction de tension progressive (facultatif)

##### a) Temps de grossissement: $>80\text{db}$

#### 3) Source de courant:

##### a. Batterie: série intégrée de batterie Li-ion, 7.4V, 3400mAH

##### b. Temps de travail continu supérieur à 9 heures

##### c. Chargeur: entrée AC220V $\pm 10\%$ , 50Hz; sortie 8.4V, DC 1A

##### d. Charge rapide en dessous de 4 heures

#### 4) Méthode d'affichage: LCD 320x240 points, écran semi-transparent et semi-brillant pour un affichage clair sous le soleil

#### 5) Taille: 210mmx95mmx115mm

#### 6) Poids: 0.6kg

#### 7) Environnement d'utilisation: $-10^{\circ}\text{C}\sim 40^{\circ}\text{C}$ , 5-90% RH, elevation $<4500\text{m}$

## CARACTÉRISTIQUES PHYSIQUES

### 1.CONFIGURATION STANDARD:

Unité principale x1

capteurs acoustiques magnétiques synchrones

x1 Ecouteur anti-bruit haute performance x1

Sonde de tension pas à pas x2 (en option, pour correspondre à la fonction de tension pas à pas)

Chargeur x2

### 2.PANNEAU DE L'UNITE PRINCIPALE

Details as Fig.2

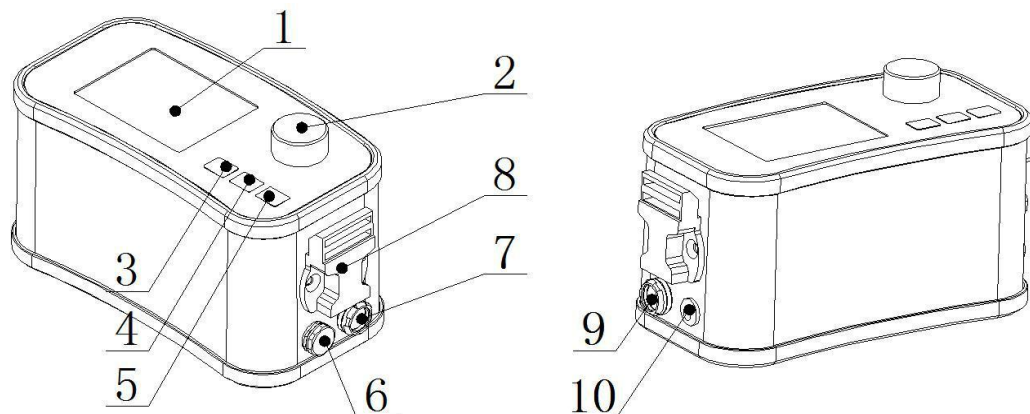


Fig.2 Panneau avant de l'unité principale

Détails:

NO	Nom	INTRODUCTION
1	LCD	
2	BOUTON	Ajustez le gain acoustique ou le curseur; Ajuster le gain magnétique Paramétrage de l'interface
3	SET/POWER	Appui long: allumer / éteindre; appui bref: entrer ou sortir
4	MUET	Casque allumé / éteint
5	CURSE/GAIN	Ajuster le curseur ou le gain
6	Soupape de respiration	
7	ENTRÉE DE SIGNAL	Utilisez la ligne de signal pour vous connecter au capteur
8	CROCHET DE SANGLE	Installez la sangle
9	ENTRÉE DE CASQUE	Connecter avec le casque
10	PORT DE CHARGEMENT	

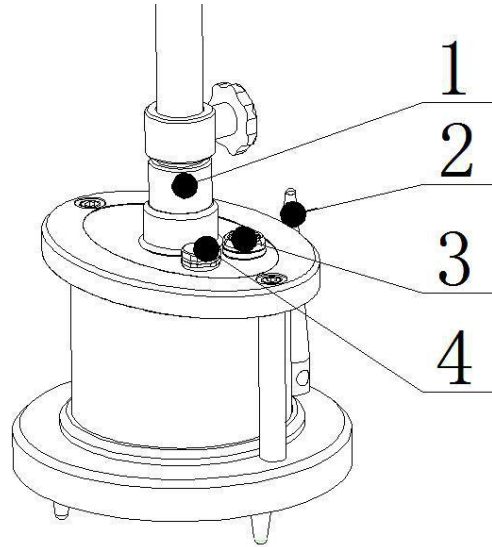


Fig.3 Sensor introduction

NO	Nom	INTRODUCTION
1	Pas	Méthode d'installation: insérer dans le trou ouvert et faire pivoter le poteau d'un quart de tour
2	Longue sonde	Utilisé pour la pelouse ou le sol meuble. Retirez-le et installez-le dans le trou de vis en bas
3	Port de signal	Utilisez pour contacter l'unité principale avec la ligne de signal
4	Soupape de respiration	

## FONCTIONNEMENT ET INTRODUCTION DE LA FONCTION

PCLD-901P prend en charge à la fois la méthode de localisation par synchronisation acoustique et magnétique et la méthode de localisation par étape de tension.

Le repérage de synchronisation acoustique-magnétique prend en charge le repérage intelligent et le repérage de forme d'onde. Lorsque la méthode de repérage intelligent est utilisée, l'appareil affiche automatiquement la valeur de retard magnéto-acoustique et lorsqu'il utilise la méthode de repérage de forme d'onde, nous devons nous assurer de la position du curseur et mesurer la valeur de retard.

### 1. INTERFACE ET FONCTION DE SYNCHRONISATION ACOUSTIQUE-MAGNETIQUE

Principe:

Le signal électromagnétique transmis en fonction de la vitesse de la lumière et le temps transmis du câble au capteur peuvent être ignorés. La vitesse de transmission acoustique est beaucoup plus basse que quelques centaines par seconde. Ainsi, nous pouvons distinguer la distance des points défectueux par la différence de temps entre le signal magnétique et le signal acoustique.

Il existe deux interfaces, l'interface de repérage intelligent et l'interface de repérage de forme d'onde lorsque la méthode de repérage acoustique-magnétique est utilisée. Le repérage intelligent affichera la valeur magnéto-acoustique par une méthode de calcul intelligente. Il facilite le repérage et le rend plus facile, et demande peu à l'utilisateur.

Les appareils conservent également une interface traditionnelle mieux adaptée au personnel professionnel expérimenté. Ensuite, l'utilisateur doit mesurer la valeur du retard acoustique-magnétique en fonction de la position du curseur. Voir ci-dessous l'interface d'affichage:

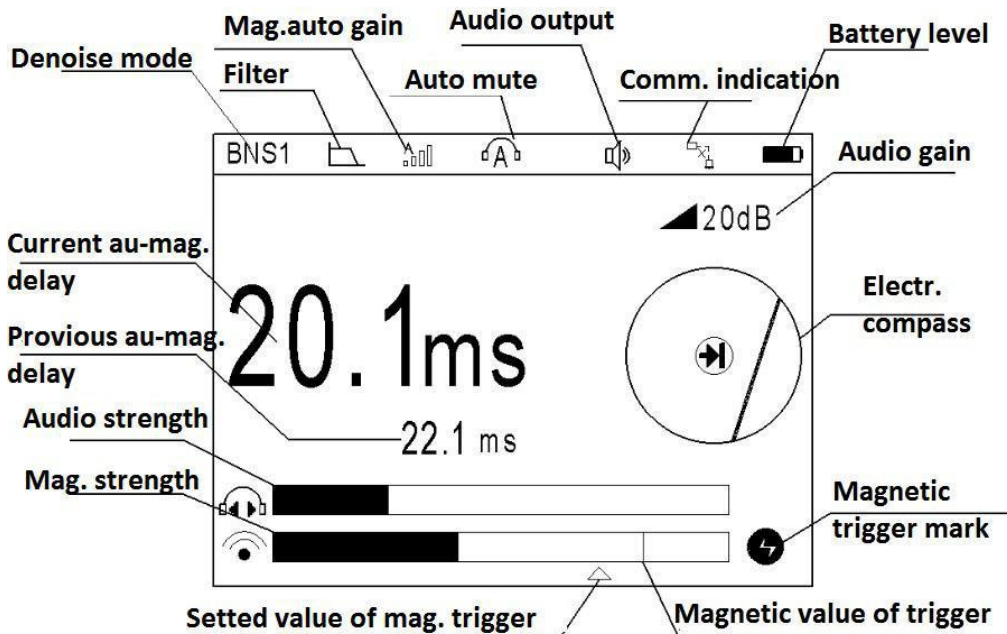


Fig.4 Interface de repérage intelligent

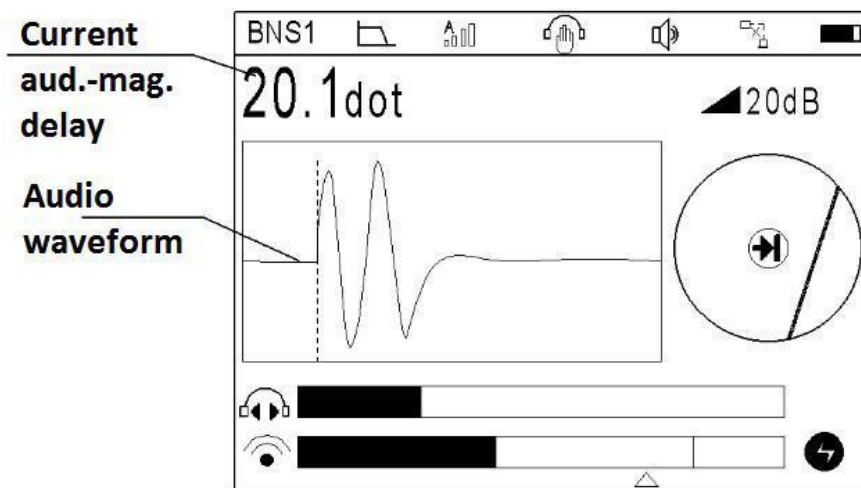

















Fig.5 Interface de localisation de forme d'onde

Nom	marque	Une fonction	Remarque
Mode denoise	BNS1	Forte réduction du bruit	
	BNS2	Réduction adaptative du bruit	
	BNS OFF	Pas de réduction de bruit	
Filtre de canal acoustique choisi		DE: 80Hz~1.5kHz	
		PASSE-BAS: 80Hz~400Hz	
		HIGH PASS: 200Hz~1.5kHz	
		PASS BAND: 150Hz~600Hz	
Gain automatique du champ magnétique		SUR	Vous ne pouvez pas supporter le réglage de la main si vous gagnez
Mise en sourdine automatique		Mise en sourdine automatique	Lorsque la fonction de désactivation automatique est activée, touchez la poignée du capteur pour fermer l'audio et désactiver l'audio lorsque la main bouge.
Commutateur audio		Le son est	Appuyez sur le bouton muet pour changer de fonction
		Audio de	
Statut de communication		Bien connecter l'unité principale et le capteur	
		Anormal de l'unité principale et du capteur	
Battery level			
Magnetic trigger		Flash une fois après le déclenchement	

## 2.INTRODUCTION DE FONCTION ET PROCÉDÉ DE FONCTIONNEMENT

1) Retard magnétique acoustique et réglage du gain acoustique:

En mode de repérage intelligent, il affichera directement la valeur du retard magnétique acoustique.

presse **【CURSEUR / GAIN】**   passer au curseur de réglage , Tournez le bouton **【KNOB】** pour déplacer la position du curseur afin de mesurer le retard magnétique acoustique.

presse **【CURSEUR / GAIN】**   passer au gain de réglage  20dB, Tournez le bouton **【KNOB】** pour



réglé le gain acoustique.

1) Indicateur de mise en sourdine

Si cette fonction est activée par défaut, désactivez-la à partir du manuel.

Pendant le repérage, nous devons rester en mouvement pour trouver la position appropriée. Mais au cours de ce processus, le déménagement du capteur entraînera un bruit fort pouvant blesser l'oreille de l'opérateur. La fonction de mise en sourdine automatique met le casque en sourdine lorsque la main touche la poignée du capteur. Lorsque la main quitte le capteur, la sonnerie retentit automatiquement.

2) Mode de bruit de fond (BNS) Total de trois modes

Mode	Introduction	Plume
BNS1 Mode de réduction de bruit intense	Comparez avec la forme d'onde proche de la décharge et déterminez s'il s'agit d'un son de décharge réel. Si tel est le cas, l'appareil produira le son, sinon l'appareil sera mis en sourdine. Pour utiliser ce mode, il faut 2 à 3 périodes de décharge dans la même position pour distinguer la position.	Convient à la plupart des sites. Plume: Le son pourrait être entendu lorsque la position est dans le point défectueux Besoins de 2 à 3 périodes de décharge dans la même position
BNS2: Mode de réduction adaptative du bruit	Le bruit est aléatoire mais le son de décharge est répété. L'appareil va extraire le son de décharge pendant plusieurs périodes de décharge. Et pour permettre de localiser le point défectueux même dans un site bruyant. Pour rester plus longtemps sur le site et plus de déclencheurs de décharge, un son de décharge plus évident et une valeur de retard plus correcte. Lorsque la fonction de désactivation automatique est activée, l'appareil ré-extraîra les caractéristiques de décharge et les caractéristiques d'environnement. Si le bouton <b>【 MUTE</b> est désactivé, il doit être réinitialisé manuellement pour ré-extraire les caractéristiques de décharge et les caractéristiques d'environnement.	Convient aux environnements très bruyants. Plume: Plus la décharge est déclenchée, plus le son de décharge est évident.
BNS OFF: pas de réduction de bruit	Le son extrait du capteur est directement émis par un écouteur et aucune réduction de bruit	Signal sonore d'origine





2) Réglage du filtre de canal acoustique

Le paramètre d'usine par défaut du périphérique est bande basse.

La fréquence acoustique de décharge du point défectueux est très affectée par le milieu de propagation et la distance de propagation. Plus la propagation de la forme d'onde acoustique est rapide et plus la distance de la source est petite, moins la chute de fréquence est élevée pour la haute fréquence de la forme d'onde.

Sur le site, la couverture dure, telle que le ciment, la dalle, rend la forme d'onde plus rapide et la forme d'onde plus haute fréquence. La couverture souple, telle que le sable ou le sol, atténuera la fréquence élevée de la décharge et la laissera basse.


Donc, notre appareil prend en charge ci-dessous quatre modes de filtrage.

Paramètre de filtre	Introduction de la fonction
 DE	OFF: bande passante 100Hz ~ 1.5kHz Il offre le max. bande passante de travail, il est utilisé dans l'environnement avec peu de déranger.
 PASSE-BAS	LOW PASS: bande passante 100Hz ~ 400Hz Il convient de tester le point le plus éloigné et le couvercle est légèrement sale ou sablé. Mais ne réduisez pas le signal de perturbation basse fréquence
 HIGH PASS	HIGH PASS: bande passante 200Hz ~ 1.5kHz Il est adapté à utilisé dans la route difficile ou le point défectueux est près
 PASS BAND	BAND PASS: bande passante 150Hz ~ 600Hz Mode éclectique de passe haut et passe bas

### 3) Gain automatique du champ magnétique

L'appareil prend en charge la valeur de déclenchement du champ magnétique automatique et ajuste automatiquement le signal de déclenchement.

Si besoin, ajustez-le à la main, reportez-vous aux étapes ci-dessous:

- Entrez dans l' interface de réglage et fermez la fonction de gain automatique magnétique. Exister
- Appuyez sur le bouton , tournez-le et ajustez la valeur de déclenchement magnétique un peu plus basse que la valeur maximale magnétique en temps réel

### 4) boussole électrique

Il est utilisé pour indiquer la direction du parcours du câble souterrain et l'angle de la direction du capteur. Lorsque trouver le capteur est dévié, nous devons ajuster la direction du capteur et faire en sorte que la flèche du capteur pointe dans la direction de pose du câble.

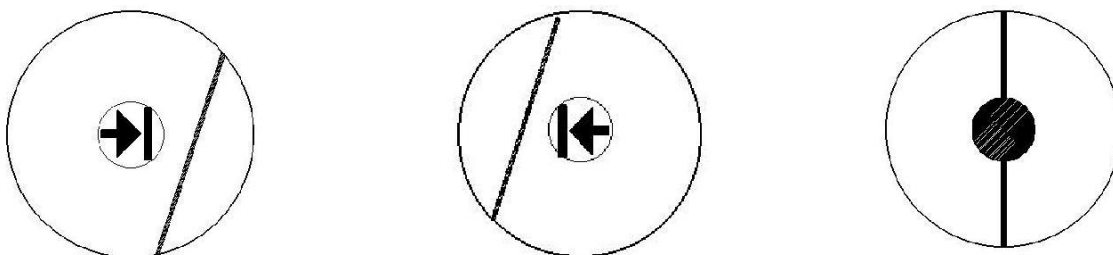


Fig.6

A

B

C

A: le câble est à gauche du capteur et il fait environ 25 ° d'angle contre le capteur

B: le câble est à droite du capteur et il fait environ 25 ° d'angle contre le capteur

C: le câble est juste au dessus du capteur

### 3.PARAMETER SETTING

Réglage de l'interface comme ci-dessous fig.7

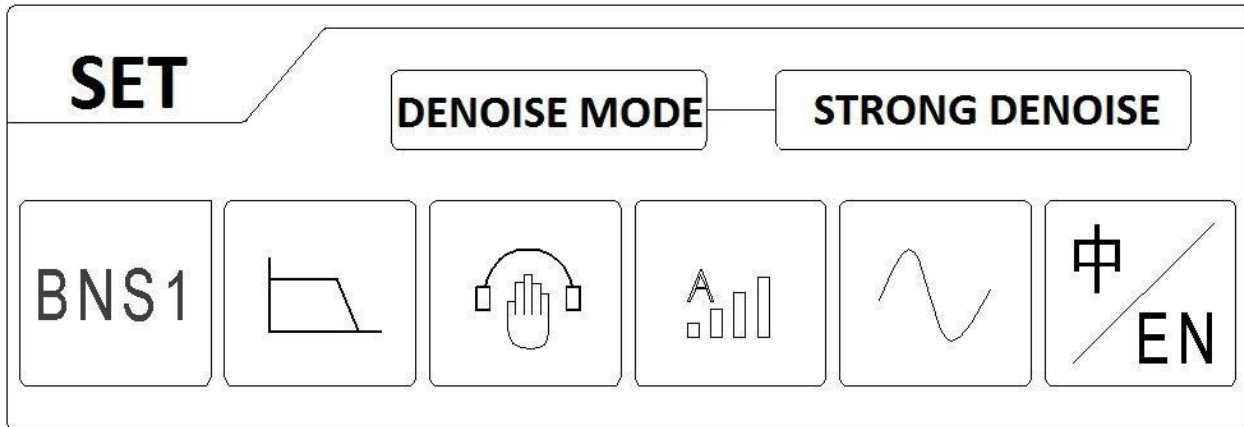






Fig.7 Paramétrage de l'interface

Étapes de l'opération:

- 1) Un seul clic (SET / ON)  /  bouton pour entrer dans l'interface de réglage
- 2) Un simple clic sur le bouton **【KNOB** pour modifier le paramètre
- 3) Un seul clic (SET / ON)  /  bouton pour exister l'interface de réglage

### 4. INTERFACE DE TENSION DE PAS

Utilisez le générateur HT comme source de signal et le dispositif enregistrera la forme d'onde de la tension par pas lors de la décharge et enregistrera la forme d'onde de l'historique de la dernière fois. Comparez la position de phase et l'amplitude de la forme d'onde pour trouver le point défectueux. Les détails se réfèrent au chapitre suivant.

Étape test de tension en cours d'exécution interface comme ci-dessous:

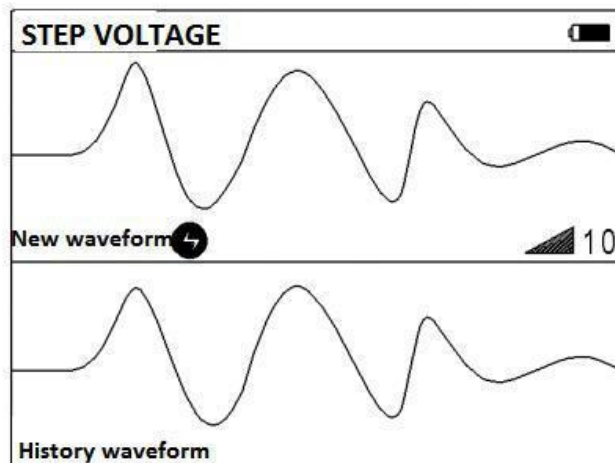


Fig. 8 Interface de marche à pas de tension