



USER'S MANUAL
KULLANMA KLAVUZU

FLYING EYE





GEOMEKATRON

ADVANCED TECHNOLOGY

Geomekatron Yeraltı Görüntüleme Ekipmanları



FLYING EYE JEO SENSOR - JEO SENSOR

FLYING EYE JEO SENSOR uygulaması FLYING EYE JEO SENSOR 3d PC cihazları için gerçek bir jeofizik cihazdır.

FLYING EYE JEO SENSOR EMSR RADAR sistemle çalışan 250 metre yarıçapında Uçarak altın, gümüş, bakır ve tüm metaller modlarında tarama yapabilen Gerektiğinde 2d yada 3d görüntüler aktarabilen bir cihazdır. Pc Ekranından ilgili metalin manyetik alanına 20 metre derinlikten tepki vermektedir. Derinlik ve ebat verileri alınabilmektedir.

Uygun sensörleri monte edilmiş cihazları ile tüm arazi şartlarında sorunsuz çalışır. Bu dahili FLYING EYE JEO SENSOR sistemi farklı etkenler tarafından yansıma algılamak için kullanır. 0-20m derinlikten oldukça net olarak iletkenliği daha yüksek zemin şartlarında dahada derine inecektir ,tespit hassasiyeti sadece cihaz ve pulse çıkış gücü ile sınırlıdır,dolayısı ile şarjınızı sürekli dolu tutarak en yüksek verimi alabilirsiniz.

Bu program su temas etmiş bir cihazda zarar görüp çalışmaz hale gelebilir. Bir pulse, sinyal döngüsü gönderir ve penceresinde analiz başlar: ana pencere araç çubuğunda en önemli fonksiyonları bulunmaktadır. Daha gelişmiş fonksiyonları çeşitli formatlarla çekim altında gizlidir. Ayrıca program ayar parametreleri FLYING EYE JEO SENSOR uygulaması Altı ayrı lcd fonksiyonları ile donatılmıştır.Dokunmatik lcd panel resmi alttadır.



FLYING EYE JEO SENSOR satın almanıza vesile oldukları için FLYING EYE JEO SENSOR mühendisleri, satış, eğitim ve destek personeline teşekkür etmek istiyorum.. FLYING EYE JEO SENSOR detektörü (EMSR) Okuma Elektro-Manyetik İmza esasına göre çalışmaktadır. Metalik objeler dışında bu cihazın toprak gibi doğal özellikleri tespit yeteneğine sahip olduğu farklı jeolojik yapılarda mevcuttur. Yer tabakaları, sonradan dolmuş boşluklar, boşluk, faylar, yeraltı suyu ve diğer metalik olmayan nesnelerin oluşumları v.b. Sonra tabii bu cihaz mezarlar, hazine, gömülü araçlar, tanklar ve benzeri tespitler için uygundur.

FLYING EYE JEO SENSOR bulma ve analiz işini gömülü nesneler için çeşitli yapılar içinde yapabilir, geniş alan kazmaya gerek kalmadan. EMSR kullanılması özellikle zorlu alanlarda yararlıdır.

Zemin altında algılama bir zorunluluktur ve kazı alt taraf hakkında fikir edinmeden mümkün değildir. FLYING EYE JEO SENSOR kolay ve esnek kullanım ile kolayca ve hızlı bir şekilde tekrarlanabilir sonuçlar verebilir.

Uzman ekibimiz ile biz ürünlerimizi tekrarlayan kontroller altında olduğunu garanti ederiz.

Gizli ve gömülü nesne tanıma birçok faktörlerden çok sayıda etkiye bağlıdır. İyi yada sinyale dirençli farklı toprak tipleri, hava ısı ve nemi sonuçları etkileyecektir.



1.2 Önemli Notlar

Önce FLYING EYE JEO SENSOR kullanarak, bu kullanma talimatlarını okuyun. Bu talimatlar dedektör ve potansiyel kaynakların nasıl kullanılacağı hakkında bilgi vermektedir.

FLYING EYE JEO SENSOR analizi, dokümantasyon ve algılama alt yüzeyi toprakaltı anomalileri ve zemin bozuklukları, toprak yapısının kaydedilemeyen etkileri noktasında arge dahili bir cihazdır.

1.2.1 Genel Notlar

Bir elektronik cihaz olan FLYING EYE JEO SENSOR dikkatle kullanılmalıdır. Herhangi bir arıza halinde sadece satıcınızla irtibata geçiniz. Cihazınız anti-it yanlış açılırsa birim kendini yok edecek modüle sahiptir. Ünitinin içinde hiçbir son kullanıcının onarılabileceği yada kopyalayabileceği bir parça yoktur.

1.2.2 Olası Sağlık Tehlikeleri

Uygun bir şekilde kullanıldığında bu cihaz normalde herhangi bir sağlık tehlikesi taşımıyor. Bilimsel akım bilgi, yüksek frekanslı sinyaller, düşük güçten dolayı insan vücudu için zararlı değildir.

1.2.3 Alan Etraftaki sıcak bir yere soğuk bir yerden bu birim taşırken, yoğunlaşma & buharlaşmaya dikkat ediniz bu tür durumlarda cihaz ortam ısısına geçene kadar çalıştırılmamalıdır. Yoğun manyetik alan olan yerlerde meydana gelebilecek arızalardan kaçının güçlü manyetik alanlar= büyük elektrik motorları veya bulunduğu hoparlörler cihazınızı etkileyecektir. Bu tip 50 metre (150 ft) içinde bu ekipmanı kullanmaktan kaçının. Yerdeki metalik nesneler, kutular, teneke, çivi, vida veya enkaz veri ve tarama sonuçlarını etkileyebilir.

Kapalı FLYING EYE JEO SENSOR 3d ları, anahtarlar, takı vb gibi kişinin üzerinde olabilecek eşyaları kullanım esnasında uzaklaştırın, çelik burunlu çizme giymeyin. Mümkünse operator tarama esnasında üstündeki tüm metalleri kendinden en az 15 mt uzağa bırakmalıdır.



1.2.4 Gerilim

Güç kaynağı değerleri Geomekatron FLYING EYE JEO SENSOR 3d kullanma klavuzunda belirtilen aralığının dışında olmamalıdır. Kullanımında sadece onaylı şarjlar ile şarj edilebilir.

1.2.5 Veri güvenliği

Veri hataları oluşturabilecek sebepler: Cihazın güç kaynağı veya pil azlığı, birim bozuklukları veya sinyal gönderici cihazlara yakın çalışıyor olması, atmosferik koşullar (elektrik fırtına, yıldırım, vb ..) üzerinizde bulunan metalik eşyalar.

1.3 Bakım ve Servisler

Bu bölümde ölçüm cihazınızı korumak için nasıl davranılmalıdır öğreneceğiz ve uzun bir süre iyi durumda tutmak iyi ölçüm sonuçları elde etmek adına yapmamız gerekenler Aşağıdaki listededir.,
suvun delici tazviğinden uzak tutulmalı

güçlü kir ve toz mevduat uzak tutulmalı
sert darbelere maruz kalmamalı
güçlü manyetik alanlardan uzak tutulmalı
yüksek ve uzun ömürlü ısı etkisi hesaplanmalı
Cihazınızı kuru ve yumuşak bir bez kullanın temizleme esnasında zarar görmemesi için, cihaz ve taşıma kılıfı olmalıdır.Harici ve dahili pil şarj etmek için sadece Geomekatron FLYING EYE JEO SENSOR3d hd olan onaylı şarj cihazları kullanın.



Uçan Araç Kullanımı

(bu kılavız veya kısa bilgilendirme FLYING EYE için yazılmıştır)

- FLYING EYE alın, ilk model test maksatlı demek abartı olabili, demo denilebilir, apple'ın yada htc nin telefonları ile kontrol edilebilir.

Bir tane 1550 mahlık pil ile , nerdeyse 25 dakika boyunca uçuruyor, 20 dk yı geciyor, zaten tek pil ile 15dklık uçuş zamanı kabul edilebilir kendi şarj cihazı ile geliyor, kırmızı ile sarja başlayıp, adaptörün üstündeki 3 ışığın yeşile dönmesine kadar şarj olması gerekiyor, 3 saat +/- 30dk lık şarj zamanı var hepsine uyan özel bir şarj cihazı var, 1 adet 1550mahlık pil, 2 adet 2200mahlık pil ve kendi orjinal pili ile 1 saatin üstünde bir uçuş zamanı elde edilir.

bu özel -ve bazen kendi pilleri- piller için bir önemli not, uçuş sırasında ekranın tepesinde pil yüzdesini görebiliyoruz, pilin kapasitesi %30 civarına indikten sonra, parrot u alçaktan uçurmakta fayda var. kendi pilinde de oluyor, enerji göstergesi %30larda takılmışken pil birden bitiveriyor, havada yüksekte iken, parrot yere çakılıyor. bazen pilin yüzdesini gösteren alıcıda sorun oluyor.

- yazılım

app store da veya android market'te, ilk indirilecek yazılım ar.freeflight. ara yüzü güzel, kullanım kolaylığı yüksek ama arka planda, özellikle bağlantıda, default ayarlarında sıkıntıları olan bir yazılım. en kötüsü ios 6 ile sorunları var, 2 gün önce yapılan güncelleme de ipad için sorunlarını çözebilmiş değil. iyi haber, kullanımı çok kolay. ayrıca yazılmış özel yazılımlar var.



7- kutudan çıkartma, ilk kurulum, kontrollerle (ipad, iphone, androidphone) ilk bağlantı, ilk uçuş

out-of-the-box yaptıktan sonra, elimizde daha önceden hazırladığımız, sarjı dolu olan pillerden birisini, ana gövdenin ortadaki pil yuvasına yerleştiriyoruz. pilin cihazla bağlantısını sağladıktan sonra, üzerinde usb girişinde olduğu sabitleyici kayış ile sabitliyoruz. pil takmadan sonra cihazı nerde uçuracaksak, uçurduğumuz ortamla ilgili üst gövdeyi takıyoruz. (hatırlayın, bir kapalı mekan üst uçuş gövdesi var, bir de açık mekan üst gövdesi, 2 tane farklı üst gövdemiz var.) muhtemelen kutusunda, dış mekan üst gövdesi takılı gelecektir. bunu çıkartmak ilk seferde biraz zor olabilir. gövdeler, arka tarafta bir mıknatıs ile alt gövdeye yapışmış haldeler. mıknatıslı olduklarından arkadan kaldırıncaya hemen alt gövdeden hemen ayrılıyorlar, ön tarafı çıkartmak ilk seferde karışık gelebilir. üst gövdelerin ön kısımları, burunları delik, alt gövdeye yapışık olan ön kamera bu delikten içeri giriyor. arka tarafı, mıknatıs bağlantısını ayırıp, üst gövdeyi arkadan kaldırdıktan sonra, önden birazcık özenle, ileriye doğru itekleyince, alt ana gövdeden hemen ayrılıyor, çıkıveriyorlar alet ilk geldiğinde heyecan yapıp, köpük yapıya zarar vermemekte fayda var. kolayca ayrılıyor gövdeler, endişe etmeyin. gövde çıkartırken dikkat edilmesi gereken bir nokta, üst gövdelerin arka alt kısmında yer alan mıknatıslarının üst gövdeye alttan yapıştırılmalı olduğu detayı. bazen manyetizma bu yapıştırıcıdan kuvvetli oluyor ve mıknatıs alt gövde üstünde kalıyor, üst gövdenin mıknatısı yerinden çıkıyor. bu yüzden üst gövdeleri değiştirme veya pil takma sırasında, üst gövdeyi çıkarttıktan sonra mutlaka bu gövdenin altına bakın, mıknatıslı kısmın yerinde olup olmadığını görün.

pili taktık, 10-20 saniye arası bekleyin, burada FLYING EYE, tek kelime ile "cool" bir aksiyon yapıyor, pervanelerini 10-15 derece arası oynatıyor, işi yaparken siborg vari bir ses çıkartıyor bu işlemi beklemeden gövdeyi takabilirsiniz, pervaneler ile temasın bir zararı yok. yanlışımlı olmasın ama üst gövdelerden herhangi birisi çekirdek alt gövdeye akılmadan FLYING EYE havalanmıyor, buraya dikkat edelim.

bundan sonra geldik, kontroller olarak kullanacağımız smartphone veya ipad veya iphone veya bir android cihaz ile FLYING EYE bağlantı kurmaya. FLYING EYE, pili takıldıktan sonra bir kablosuz ağ oluşturuyor. telefonun veya tabletin wireless ayarlarından bu ağ bulunup (FLYING EYE gibi fark edilir birşey) bu ağa bağlanmak gerekiyor. FLYING EYE ağna bağlanmak için şifre istemiyor. güvenlik sorunu oluşturur mu, programın arayüzü içerisinde pairing var. FLYING EYE ağna bağlantıktan sonra freeflight programını açıyoruz, programın ana ekranında 6 tane kutucuk var, sırası ile piloting, FLYING EYE academy, photos videos, ad. FLYING EYE, games, users videos&photos (sonuncuya dikkat, bunlar FLYING EYE 'un kamerası ile çekilen görüntüler, programın bu bölümü tıkladığında görüntüleniyorlar ama buradan silme opsiyonu yok, çok saçma bir şekilde ios menüsünden photos a gidip, FLYING EYE çektiği fotoğrafları ve videoları oradan silmek gerekiyor.) kuşu uçurmak için piloting kısmına girmek gerekiyor. FLYING EYE kablosuz ağna bağlanmış olsak bile ilk tıklamalarda wi-fi bağlantı kurulmadı uyarısını verebiliyor. 1-2 sefer denedikten sonra, FLYING EYE ile bağlantıyı kuruyor.



alt tarafta takeoff, üstte emergency var. emergencyyi çalıştırıp 3-4 metre yüksekte uçuyor iken tıklamayın. çünkü anında tüm motorlardan gücü kesiyor, parrot hızlı biçimde yere düşer, doğrusu çakılır. emergency ye çok gerekli olmadıktan sonra asla dokunmayın. ilk uçuşu başlatmadan evvel yapılması gereken bazı ayarlar var. piloting ekranının üst kısmında settings ikonu var. burayı seçtikten sonra, programın uçuş ayarları arayüzüne geçiyoruz. dikkat edilmesi gereken bazı detaylar var, alt gövdeye takılmış olan üst gövde, hull tipi, outdoor mu, indoor mu, hangisi takıldıysa dikkatle seçilmeli. ayrıca FLYING EYE 'un nerede uçurulacağı da, indoor mu, outdoor mu, seçilmeli. bu arada indoor u evin içi olarak algılamayın. salonda

filan oluyor ama koridorda uçmuyor, yarattığı hava akımı çok büyük, indoordan kasıt spor salonu, kapalı hangarlar vs.

bu önemli ayardan sonra, bir başka önemli ayarı yapalım, joypad modunun aktif edilmesi. eğer joypad modunu aktif etmezseniz, cihazı sadece iphone veya ipad in hareketlerine göre uçurursunuz. uçuş(piloting) ekranında sol taraftaki noktaya basıp, iphone veya ipad i sağa sola tilt yaparak uçurursunuz ki, bu ilk sefer FLYING EYE uçuracaklara asla tavsiye etmediğim bir yöntemdir. einstein kafasında olup, flash hızında öğreniyor değilseniz, ilk uçuşta tiltinge bulaşmayın. kaza yaparsınız, dişli çatlatırsınız.

ayrıca yine bazı şeyleri deaktife etmek gerekiyor. auto-recording modu -yani uçuşa başladığında otomatik olarak kayıt yapma- kapalı olmalı. kendi kendine sormadan kayıt yapma, hem yer kaplıyor, hem sistemi yoruyor, çabuk pil bitmesi, wi-fi sorunları vs. hem görüntü kaydı hem uçuş, aynı anda yüksekte gerçekleşiyorsa, biranda FLYING EYE ile sinyal kesiliyor, alet kafasına göre hareket etmeye başlıyor. tehlikeli, kayıt işini kendinize göre ayarlayın. aletin 2 tane kamerası var, ön kamera 720p kayıt yapıyor. kayıt geniş açı olduğundan çok muhteşem yüksek çözünürlüklü kayıtlar değil ama tatmin ediciler. ayrıca ön kamera ile fotoğrafta çekilebiliyor. usb bellek desteği var. kablosuz ağa göre daha mantıklı bir seçim olabilir. unutmayın, kalkış sırasında auto-recording modu deaktif olsun.



ikinci deaktif edilmesi gereken şey, flip, türkçesi ile takla. bu FLYING EYE , flip ar. FLYING EYE en keyifli özelliği. takla atması, ekrana çift tıklıyorsun ve FLYING EYE takla atıyor, bu kadar. ilk aldığımda yazılımda tek yönlü takla vardı. şimdi 4 yönlü takla atabiliyor, ön-arka-sağ-sol takla atma fonksiyonu var. flip çok güzel ama 1- pilin canına okuyor 2- cihaz stabilite sağlamada zorlanabiliyor. kendi pili ile flip yaptırmak zaten pil ömrü için felaket, özel pille yapılanca, özel pil daha ağır, büyük olduğundan takla sonrasında denge sağlamada zorlanabiliyor. FLYING EYE 'in flip fonksiyonu genel olarak çok başarılı, keyifli ama dikkatle kullanmak gerekiyor. zaten arayüz içerisinde hızlıca ulaşıp, tekrar ana uçuş ekranına dönülebiliyor. uçuş ekranından çıkmadan, transparan biçimde ayarlara geçilip, flip aktive edilip, yön seçilip ana ekrana dönüp takla atılıp, tekrar hızlıca deaktive edilebiliyor.

deaktifte edin diyorum, çünkü yanlışlıkla hızlıca ekrana çift dokunduğunuz zaman FLYING EYE flip yapmasını istemediğiniz halde flip yapıyor. alçakta iken ciddi bir sorun, çünkü bazı takılardan sonra, FLYING EYE toparlanabilmek için 1-2 metre irtifa kaybedebiliyor. yeni güncellemeden sonra pilin kapasitesi %30 altında iken FLYING EYE flip yapmıyor ama kalan pil yüzdeleri çok sağlıklı değil, bu sebeple FLYING EYE yanlışlıkla, gerçekte pil kapasitesi çok azalmışken flip yapabilir, peşinden yere çakılabilir. çakıldı ondan uyarıyorum. flip i aktive etme anlarına dikkat edin.

ilk uçuş:

dediğim temel ayarları yaptıktan sonra ilk uçuşa geçebiliriz. ilk uçuş için bazı önemli detaylar daha var. uçuşa ile ilgili herşeyin ilki çok risklidir, uçan ve uçuran için tehlike arz eder. FLYING EYE 'miz uçuş tarihinin dev makinelerini düşündüğümüzde ne kadar minicik gözükse de, uçmanın temel yasalarından bağımsız değil. ilk uçuş burada da riskli ve tehlikeli. uçurana yönelik tehlikeler, o hızda dönen plastik pervane göze girerse kör edebilir, yarım kiloluk bir ağırlık kafaya düşerse kanatabilir, tabi bunları başarabilmek için ekstra çaba göstermek gerekiyor, bu durumlarda minimal risk söz konusu, kullanıcıya yönelik küçük risklerin yanında, daha ciddi, mala yönelik olanlar, yani quadrikopter in kırılması, hasar görmesi söz konusu. bu yüzden ilk uçuş için, sakın, geniş sayılacak bir mekan, 50 metre capında açık, az rüzgarlı bir düzlük seçilmeli. hava karanlık olmamalı, çünkü karanlıkta sensörlerin pozisyon algılamasında sorun olabiliyor. etrafta ağaç veya bayrak direği olmamasına, ayak altında gezen boş, amaçsız tiplerin sayısının az olmasına özen gösterin. FLYING EYE 'u düz bir zemine, kamerası ileriye bakacak şekilde koyun ve 1-2 metre gerisinde durun. burada piloting ekranında ayarlara hızlıca geri donun ve "flat trim" i secin, anlık kalibrasyon yapmış, hissettirmiyor.



evet, tüm şartlar sağlandı ise, gerekli ayarlar yapıldı ise, take off'u tıklayınız. FLYING EYE umuz biranda yarım metre yükselecek, çok seri biçimde yükseliyor, hissedilir bir hava akımı yaratıyor, şaşırtacak. piloting ekranında sağ taraftaki nokta, sağa-sola dönüş, yukarı ve aşağı, yükseliş-alçalış için kullanılıyor. noktanın üzerine parmakla dokunulup yukarı çekildiğinde yükseliyor, aşağı çekildiğinde alçalıyor. döndürmeye dikkat edelim, yine noktaya parmakla basılıp, tam olarak sağa çekme veya tam olarak sola çekme yapılırca dönüyor. açı vererek, parça parça çevirmeye çalışmak vs. tarzı eylemler ile düzgün dönüş yapılamıyor. 4 ana yön var, vükan-aşağı-sağ-sol, ilgili sağ buton bu yönlendirme ile hareket ediyor. kullanırken

tercihen baş parmakla dokunun (istersen hafifçe bastır) sağa çek, sağa doğru dönsün, yukarı çek yükselsin. bu butonu kullanmaya, tecrübe ile kolayca alışılıyor.

gelelim sol taraftaki kontroller butonuna, sıkıntılı olan bu taraf. cunku parrot u ileri geri, saga sola götüren bu kontroller. tilt olayını kapatın dedim, çünkü ilk uçuşta tilt açık olursa, sol taraftaki noktaya parmakla basıp, iphone veya ipad i sağa sola, ileriye geriye eğerek yön vermek gerekiyor. böyle bir uçuş kontrolü de, ilk deneyimleyen için kolay öğrenilebilen bir yöntem değil. ilk kullanım için, yeni başlayanlara önerim, açık alanda FLYING EYE 'u sağ buton ile biraz yükselttikten sonra, birazda uzağında durup, sol butuna geçerek yönlendirmeye çalışın. sol butonu yukarı itince uzaklaşıyor, kendine doğru çekince de yaklaşıyor. sağa çekince sağa doğru yan uçuş, sola doğru çekince de sola doğru yan uçuş yaptırılabilir. tabi bütün yönler arasında yumuşak geçişler söz konusu. hafif yukarı ve sağa doğru itilince FLYING EYE ileri ve sağa doğru gidiyor. aynı zamanda, sağ buton ile yükseklik ve kendi etrafında dönme fonksiyonları kullanılabiliyor, ustalık arttıkça hepsini birlikte kullanıp, göze de keyif veren bir uçuş stili elde ediliyor, parrot FLYING EYE 'u güzel yapan şey işte bu uçuş deneyimidir.



(önemli not: sol buton kontrolünde, yönler tam tersi şekilde de olabilir. yani kendine doğru çekince kuş uzaklaşıyor, ileri itince yaklaşıyor olabilir, bu yüzden ilk uçuşta cihazla aranızda biraz mesafe koyun.)

ilk pil zaten ilk uçuşun heyecanı ile hemen bitiveriyor. kendi orjinal pili ile 8-10dklık bir ilk test uçuşu yapın. pervanelere uzaktan bakın, titreme, vs var mı. biraz alıştıktan sonra 2. uzun ömürlü pile ve daha uzun bir uçuşa geçilebilir veya benim yaptığım gibi 2. orjinal pile geçin. 2. uçuşa geçildiğinde el daha çok alışacak. uçurmayı öğrenmesi çok kolay ama zor olan FLYING EYE a kaza yaptırmamak, inanın bu ikincisini öğrenebilmek kolay değil... aslında sevgili dostum poturgilinpotur'un da belirttiği gibi -yine kendisini andık- cihazı uçurmak adına bizim yaptığımız pek fazla birşey yok. nerdeyse %95 oranında yazılımsal bir uçuş söz konusu, temel uçuşu, kendi kendine yaptırılan hovering ile çözmüşler. çünkü butonlarla temas kesildiğinde FLYING EYE anında sabit uçuşa geçiyor. anlık dönüşlerde hep pozisyonu, sabitlemeyi, ince ayarları kendi yapıyor. yapabildiğimiz tek şey, yükseklik ayarlama, kendi etrafında dönme, ileri geri uçuş, sağa sola doğru paralel uçuşlar. ama inanın bana, tüm bu kısıtlı uçuş kontrolleri bile bana, anoktalenize.

FLYING EYE uçuş çeşitliliği fazla, çok yükselebiliyor, geniş alanlara hakim olabiliyor, görüntü alabiliyor. ayrıca her uçurulan nesnede olduğu gibi, daha fazla hakim olunuyor, daha çok keyif veriyor. single-flight, tekli uçuşa dair herşeyi geride bıraktıktan sonra.



8- modlama&tamir&bakım

Yukarda yazanların piloting kısmını az çok intemette bulabiliyorsunuz ama bakım ve idame kısmı, modlama tecrübe ile oluyor. ilk modlamayı piller ile yaptık unutmayın. pilleri update etmek elzem bir değişiklikti. pilden sonraki ilk ciddi modlamamız, döndürme saftlarının pirinc görünümdeki bileziklerini, gümüşümsü sıkı bileziklerle değiştirmek, iniş takımlarının altına yumuşak süngerler yapıştırmak ve motorlara toz koruma başlıkların takılması, sonuncusu, toz koruma başlıkları aslında eski plastik walkman kulaklıklarının kapşonları gibi parçalar. göreceli olarak yapılması kolay bir modifikasyon, upgrage. göreceli olarak kolay, çünkü yapmaya başladıktan sonra 1 saat zamanımı aldı. inişi yumuşatacak, iniş takımlarının altına yapıştırılacak, bir yüzü yapışkanlı süngerler en son takılıyor. önce pervaneler sökülüyor, sonra ana büyük plastik dişli sökülüyor, peşinden shaft çıkartılıp, shaftın ucu ile motora gömülü duran, shaft ı sabitleyen pirinç bilezikler sökülüyor. yerine yenileri (shaftlarımız eskidilerse, dişli setinden gelen yeni shaftlarla değiştirebilirler.) takılıyor. dikkat, bu bilezikler çok küçükler, halının üstüne düşerse bulmak mucizeye kalabilir. piyango çıkmadı ama yere düşen bir tanesini bulabildim, kendimi şanslı sayıyorum, siz o riski almayın. keza pervaneleri, shaftlara tutturun, minik siyah metal kıskaçlar da, takma sökme sırasında hemen fırlayıp kaybolabiliyor. bunları takması, çıkartması ayrı ömür törpüleri. FLYING EYE tamir setinden gelen, sırf bu işe yönelik bir tornavidamsı alet var ama pek işe yaramıyor, bu aletle beraber el becerisi gerekiyor. pervane metal bileziklerini sökerken dikkatli, sabırlı olun, göze ve haliya fırlamasınlar. kaybolurlarsa sorun değil, yedekleri pervane setinde, dişli setinde, bolca mevcut. kaybolmaları panik nedeni değil, takılma ve asıl sökülmeleri sorun. shaftın pirinç bilezikleri de, güncellenen yeni bilezikleri de kaybolmasınlar,(eskileri, yenilerin kutusuna koymakta fayda var, lazım olabilirler.) bunlar değiştikten sonra, ana plastik dişli shaftın üstüne tekrar geciriliyor ve en sonunda pervane tekrar yerine takılıyor. shaft ı metal kıskaçla pervanenin üstünde sabitleirken dikkat, shaft ı mutlaka en alttan itekleyin, geri kaçabiliyor. alttan itekleyince tepesinin hemen altındaki kıvrımlı, dar kısım, pervanenin üstünden, sabitleyici minik metal kıskaçın oturacağı bu dar kısım acığa çıksınki, metal kıskaçları daha rahat verlestirebilinsin



en önemli bir başka kısım, parrot FLYING EYE 'u tamir etmek:

bu kuş, düşmek için yapılmış. sertte düşebiliyor ama kolay kolay kırılmıyor. çok sert düşüp kırılrsa bile tamamen modüler yapıda olduğundan kolaylıkla tamir oluyor. kazalar, düşme, parçalanma konularında müsterih olun.

FLYING EYE 2.0, son dönemde epey oyuncak alan bendenizi, psp vita'dan bile daha çok memnun etmiş bir gadget olmuştur.

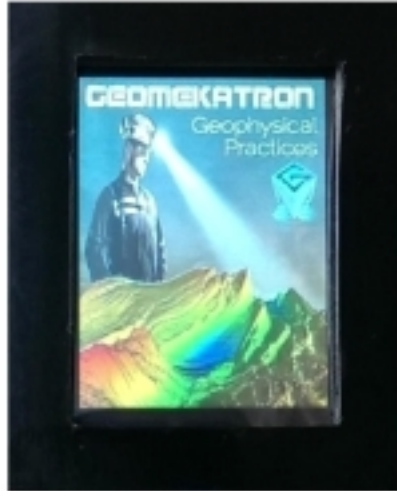
Yukarıda uçuş tarihinin, havacılığın temel yasalarından birini hatırlattım, ilk uçuşlar her zaman zorlu, her zaman tehlikeli, risklidirler. bir başka havacılık yasamız daha var, sanki aviation history'nin gizli anayasasının birinci maddesi gibi bir yasa, "güzel görünen, güzel uçar."

Cihazı Tanıyalım

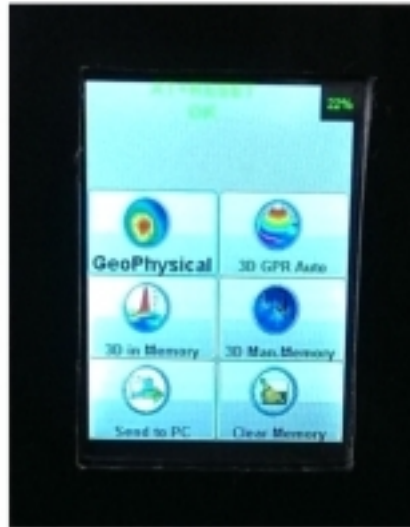


LCD MENU FONKSİYONLARI

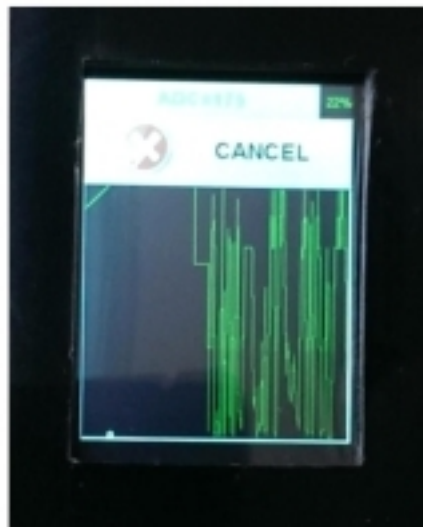
Giris Menu: Cihaz ilk açıldığında bir sn kadar görünüp kaybolur fonksiyonu vardır.



Fonksiyon Menu; Görevleri sırasıyla üzerinde yazmaktadır.İlerde fonksiyonlar ayrıntılı anlatılacaktır.

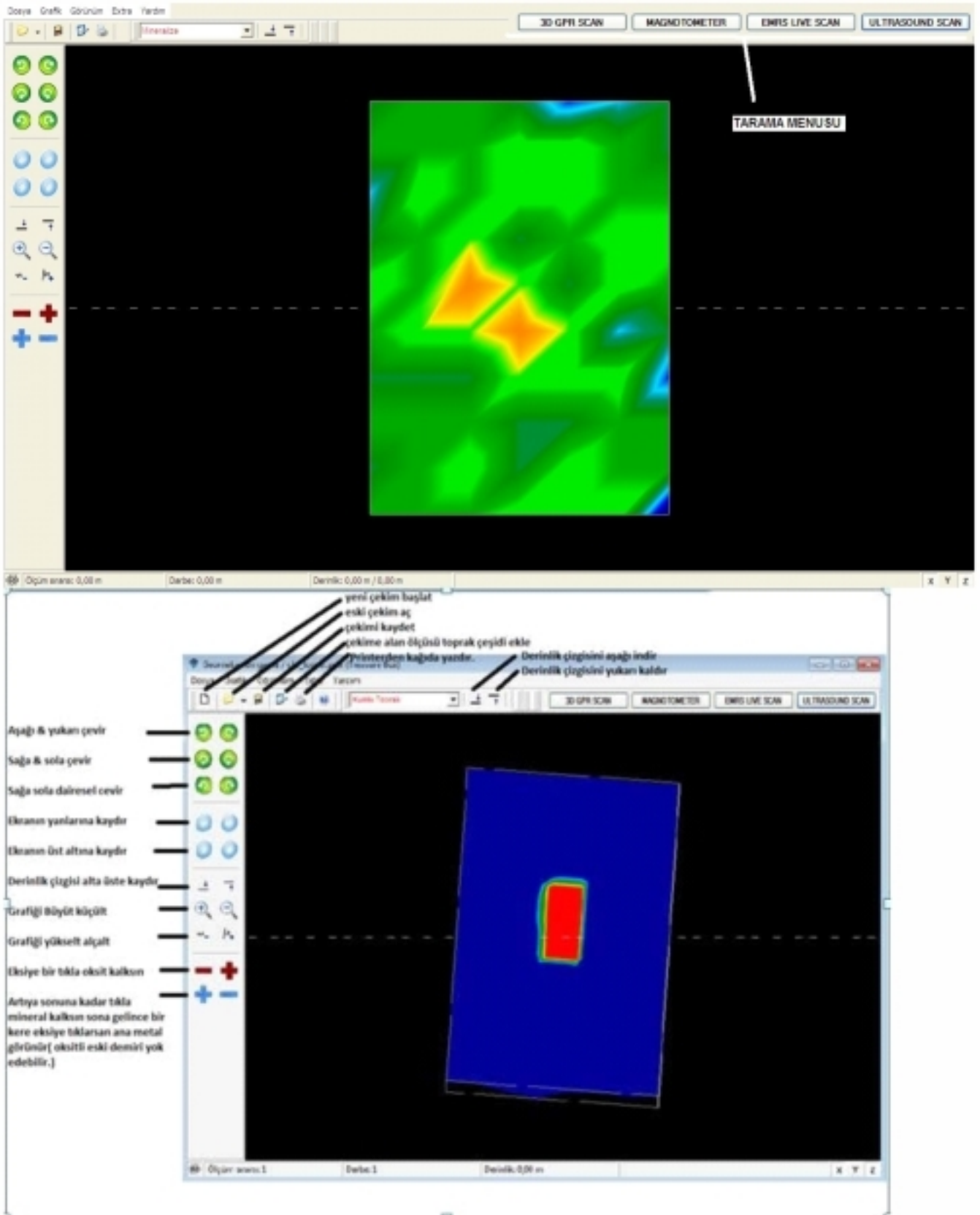


Tarama Menu;Tarama aktif olduğunda çalışan menudur.Tarama hakkında ön bilgi veren bir osiloskop ekranı mevcuttur.

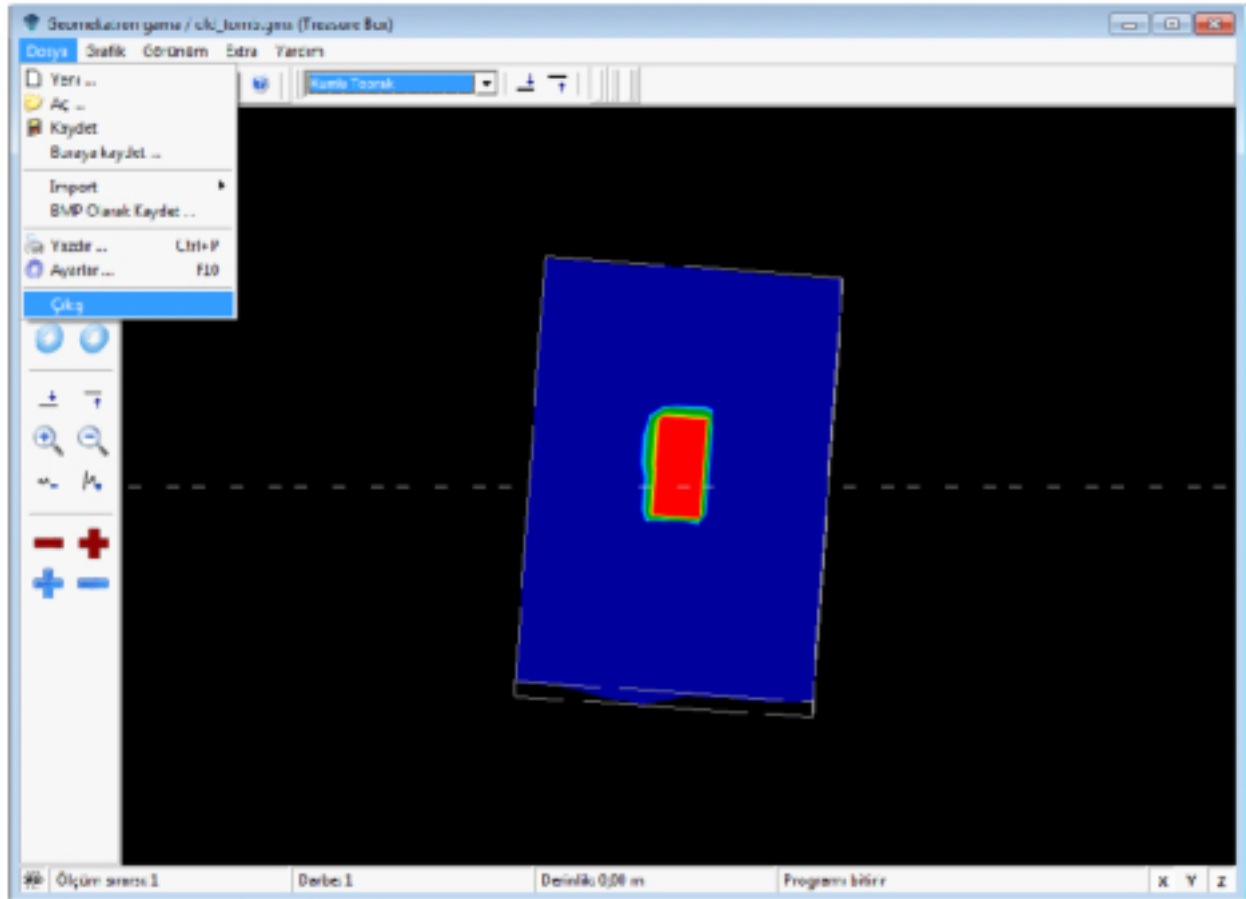


3D YAZILIMINIZIN FONKSİYONLARI

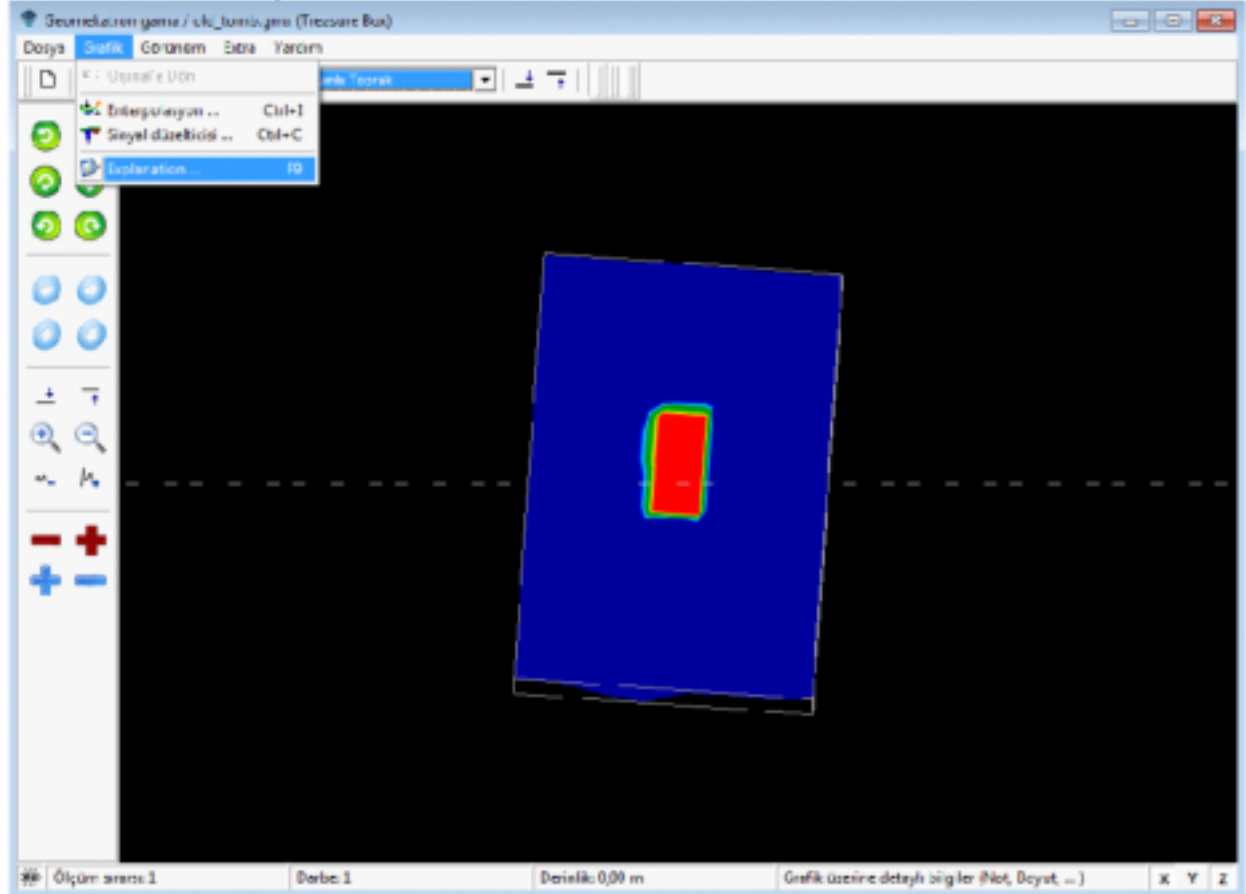
Tarama menu



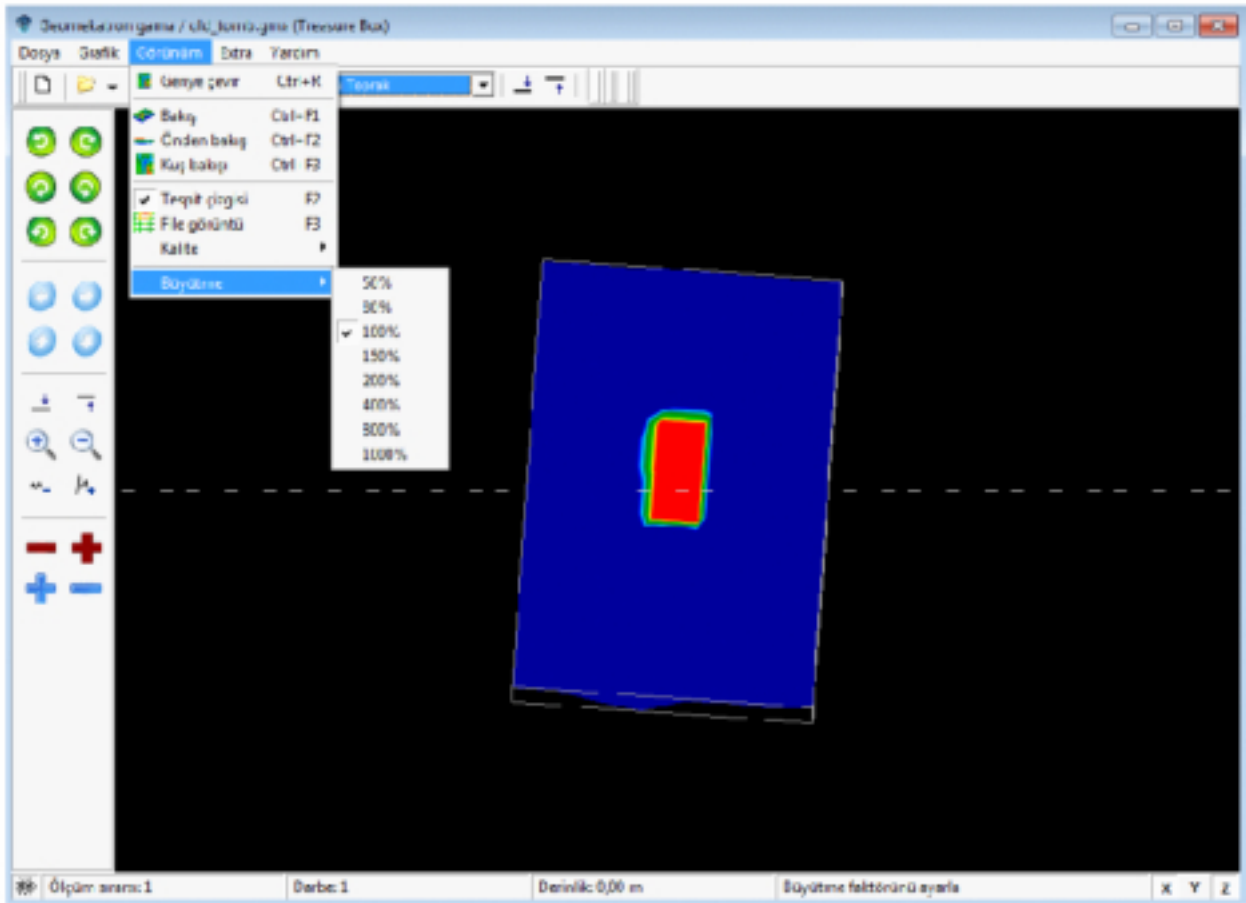
Dosya menüsü fonksiyonları



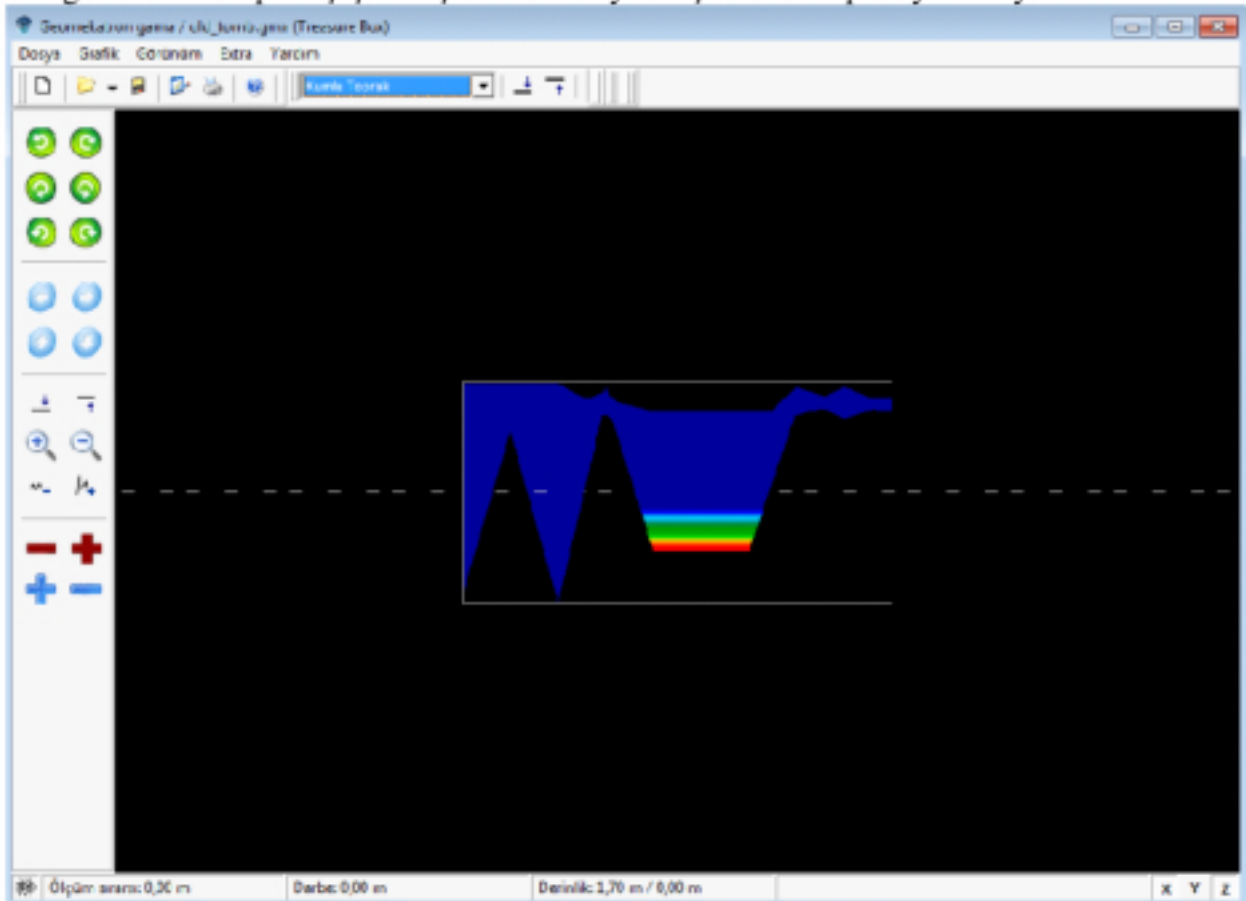
Grafik menüsü fonsiyonları



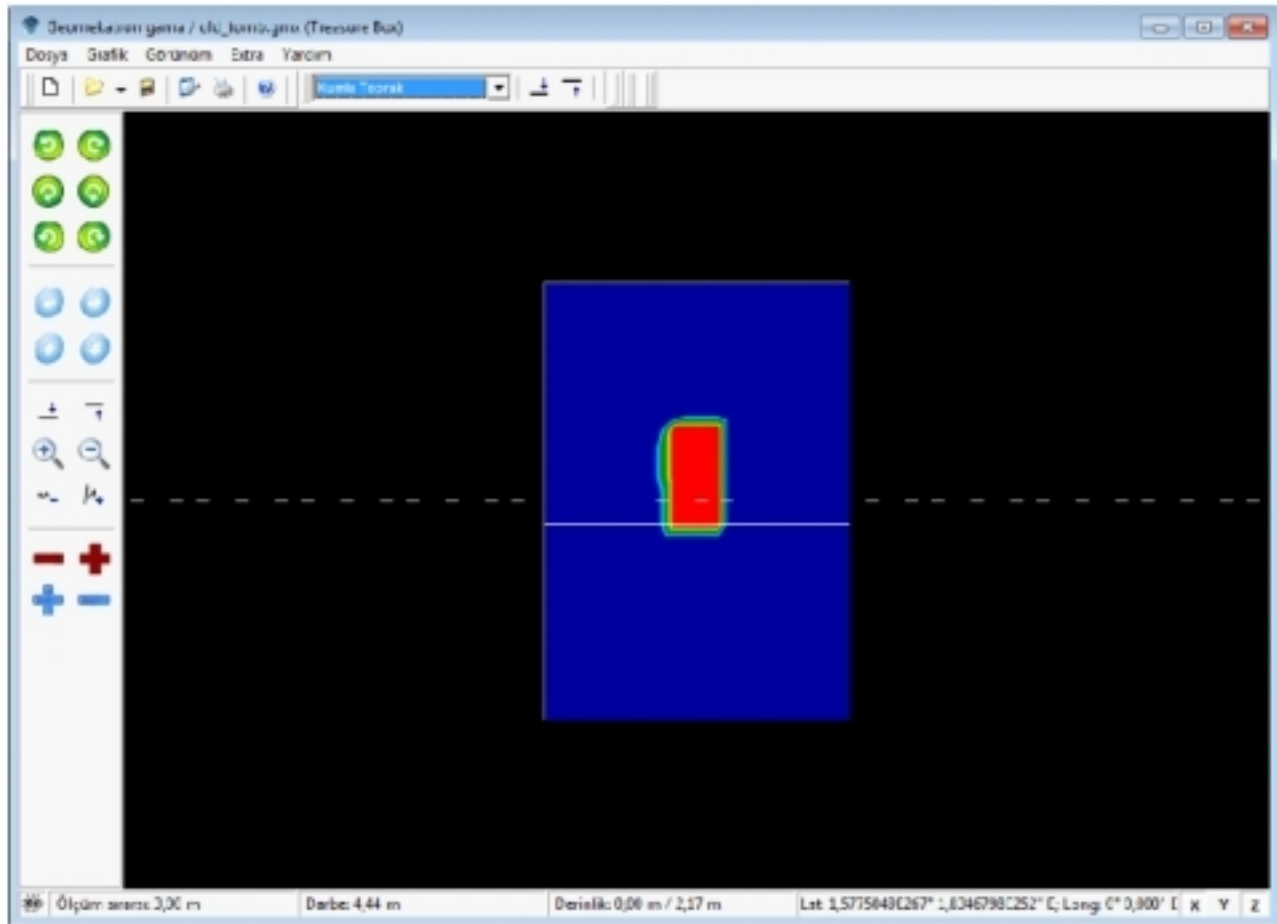
Görünüm menüsü fonksiyonları



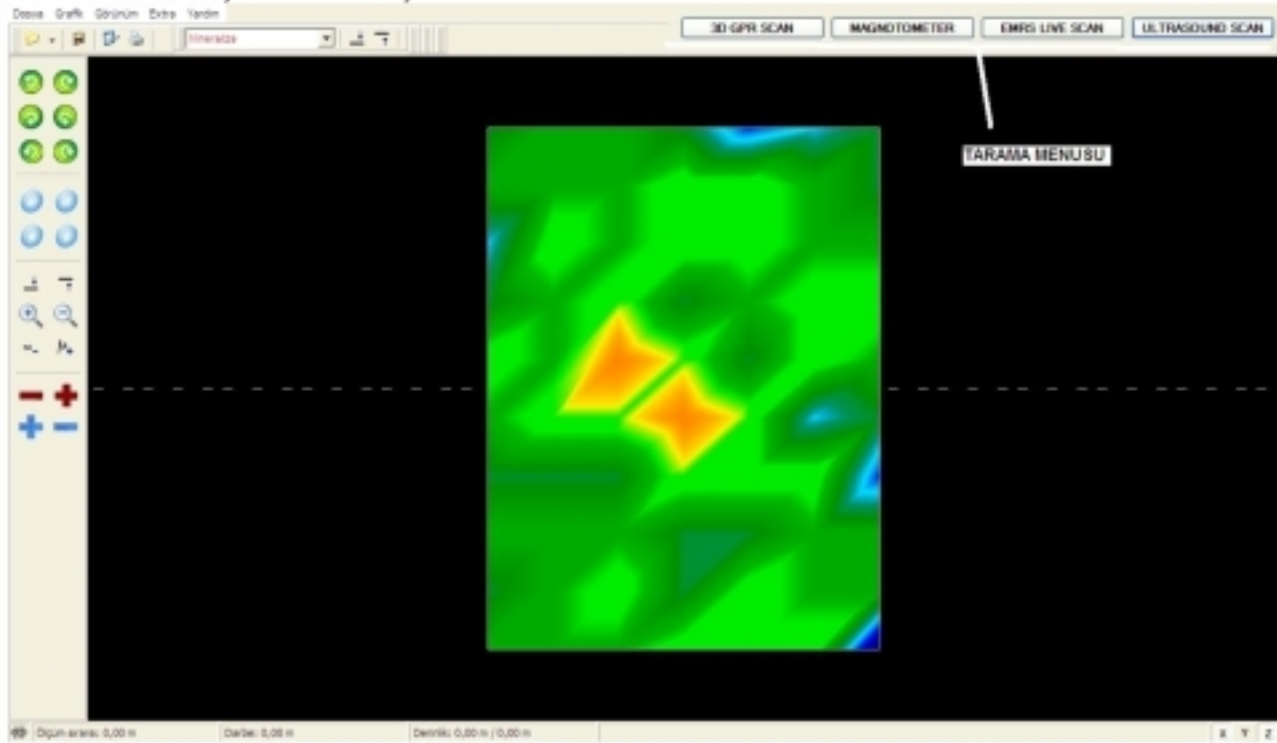
Yan görünüm ve toprak çeşidi seçimi mavi boyanmış “kumlu toprak yazan” yerden



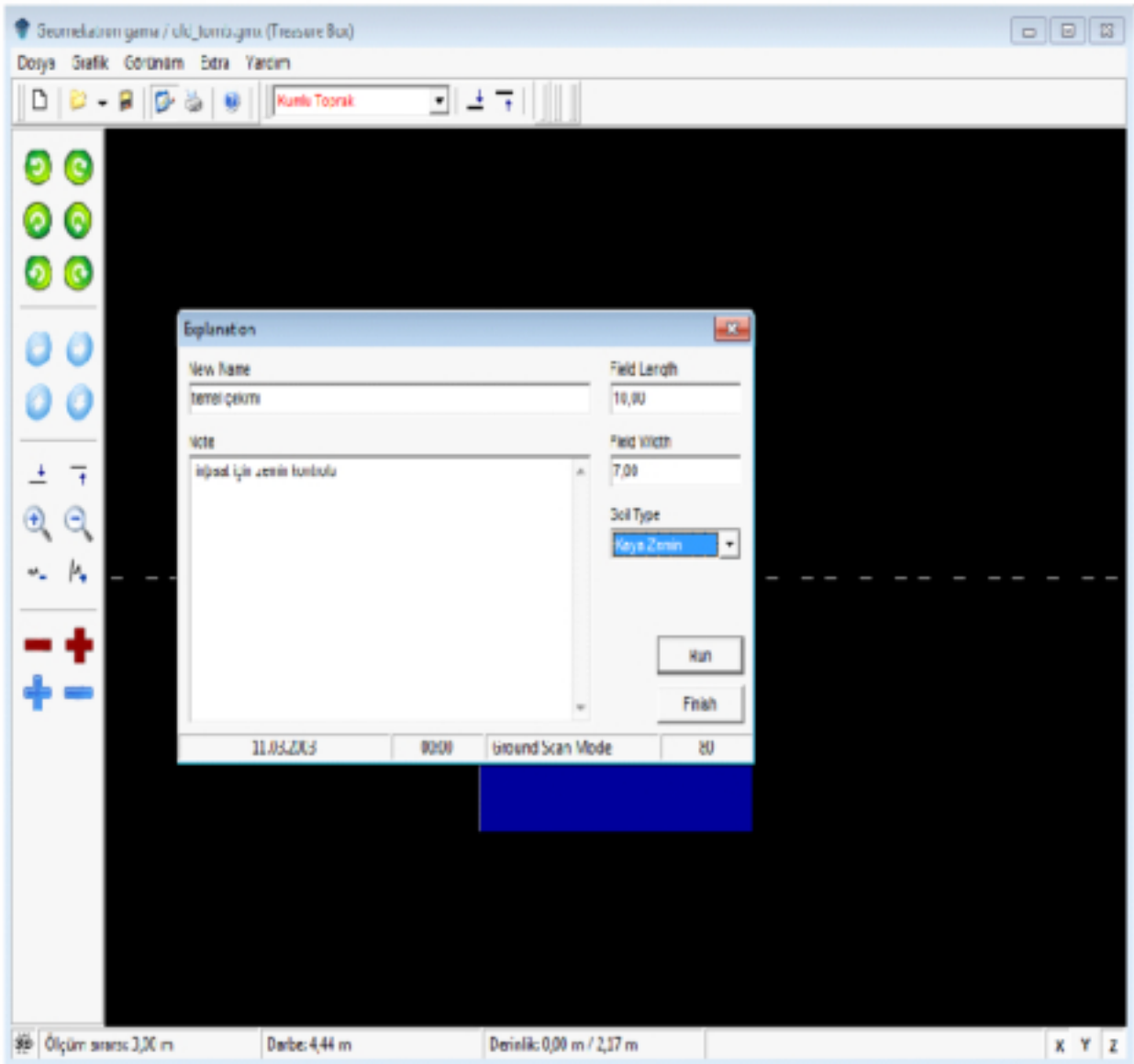
PC NİZDEKİ OK& YÖN TUSLARI İLE EBAT ÖLCÜM ÇİZGİ HAREKETİ



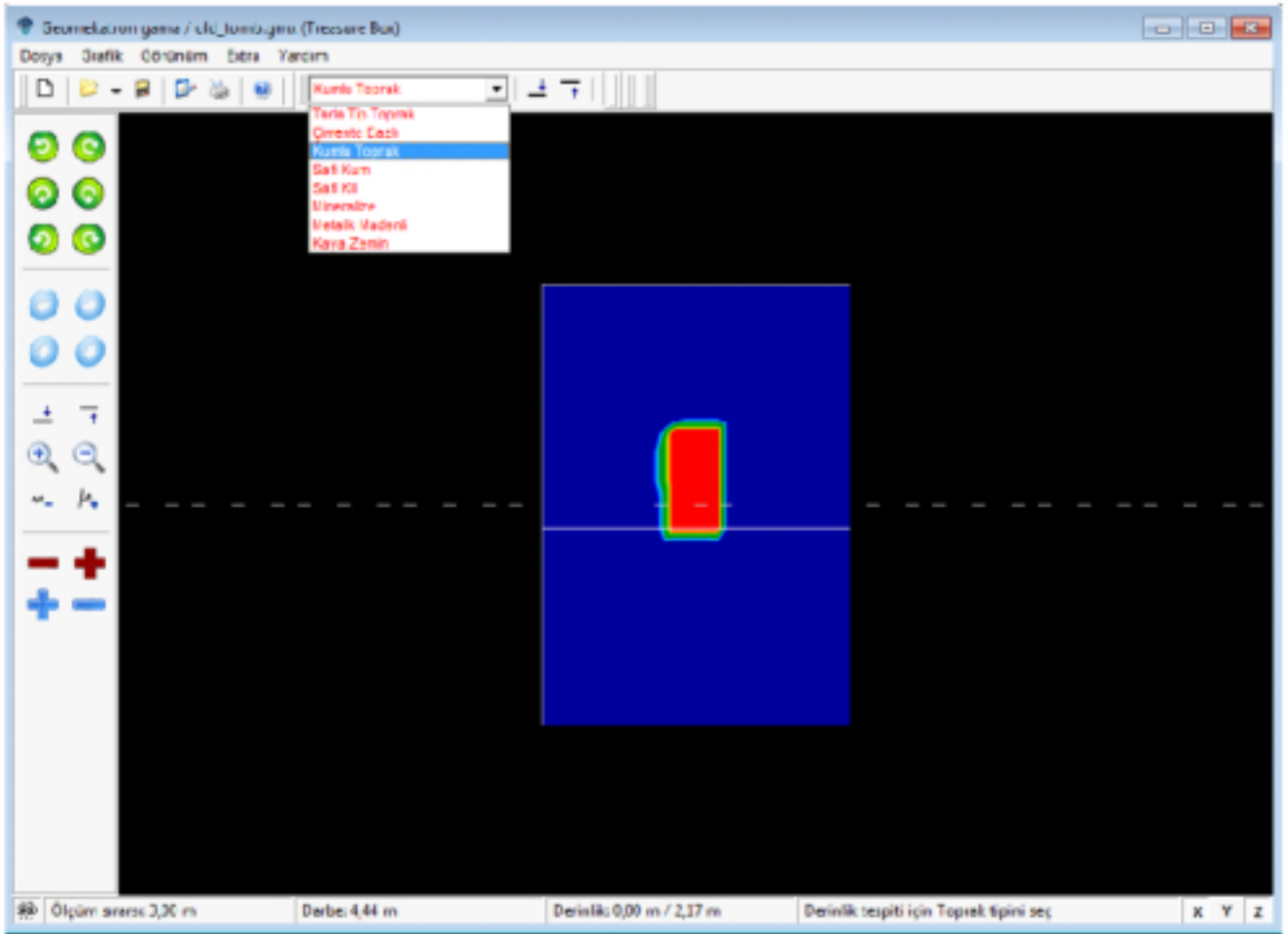
ÇEKİME BAŞLAMA EKRANI VE AYARLAR PENCERESİ



ÇEKİME ALAN ÖLCÜSÜ VE TOPRAK CESİDİ EKLEME MENUSU



TOPRAK CESİDİ SECİM MENUSU



CİHAZI VE PC Yİ HAZIRLAMA

- FLYING EYE JEO SENSOR Cihazınızı joistik üstündeki 0-1 nolu anahtardan açın ve pc'nizdeki bluesoleil adlı bluetooth programını açın.
- Altta görünen bluetooth programında ortadaki turuncu daireye tıklayıp cihaz aratın.

Bluetooth ekranı



Cihazınız alt resimde görülen soru işaretli linvor yada hc-06 adı ile görünecektir. Ad çıkmaz seri no çıkarsa soru işaretinin üstüne gelip sağ tıklayın ve "get device name" yazan satıra tıklayın birkaç saniye içinde isim çıkacaktır.

İsim çıktığında tekrar soru işaretinin üstüne tıklayarak "connect serial port" ve port no yazan satıra tıklayıp pc nize cihazı kablosuz olarak birbirine bağlayın. soru işareti ile turuncu top arasında alttaki resimdeki gibi bir çizgi oluşup arasında kırmızı bir nokta hareket edecektir. bu durumda cihazınız pcye bağlanmıştır.



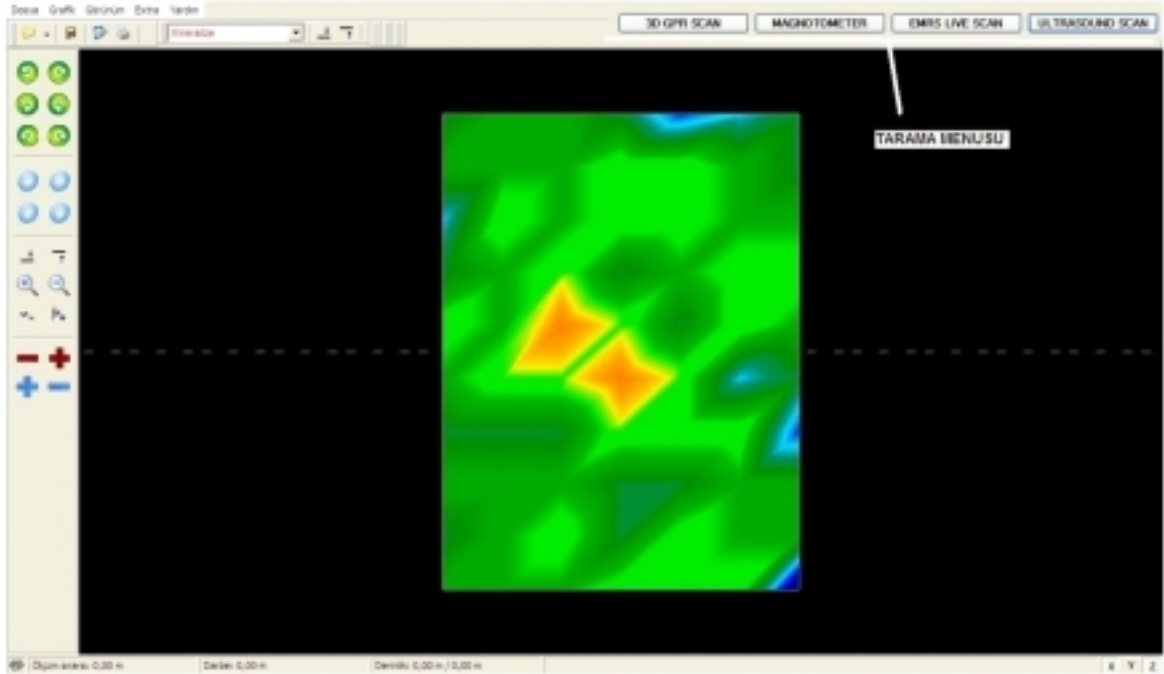
TARAMA MENULERİ

Altta anlatılan menülerden 1. Menu kaba çekimleriniz ,2.menu ve sonrası hassas çekimleriniz içindir.

1- MENU İLE TARAMA

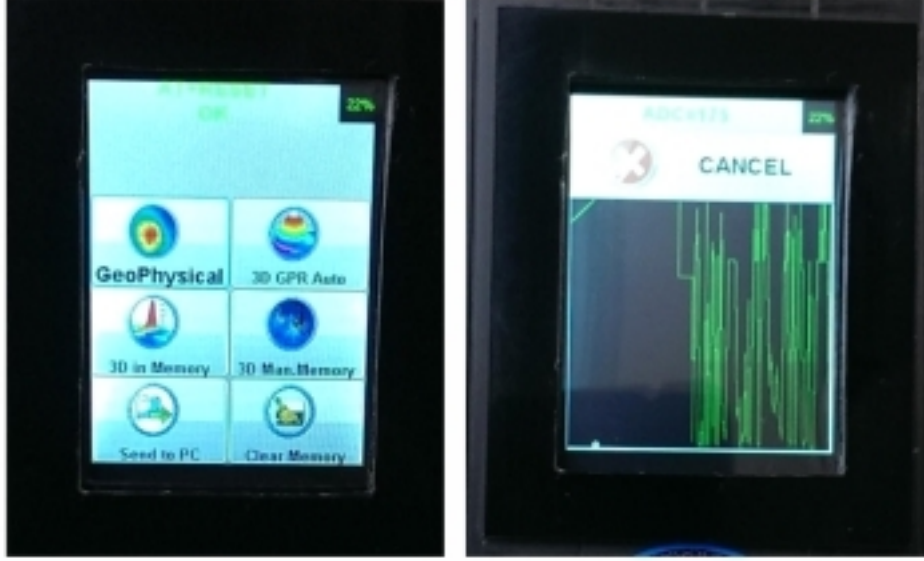
A) OTOMATİK YER TARAMA

Bu menu ile yapacağınız çekimler kaydedilebilir 3d kaba çekimler yapar. Dahili ekranda osiloskop görüntüleri ön veri sağlar. Geomekatron gama programını açın.üst en sağdan ikinci EMSR LIVE SCAN yazan tuşla yeni çekim başlatın.

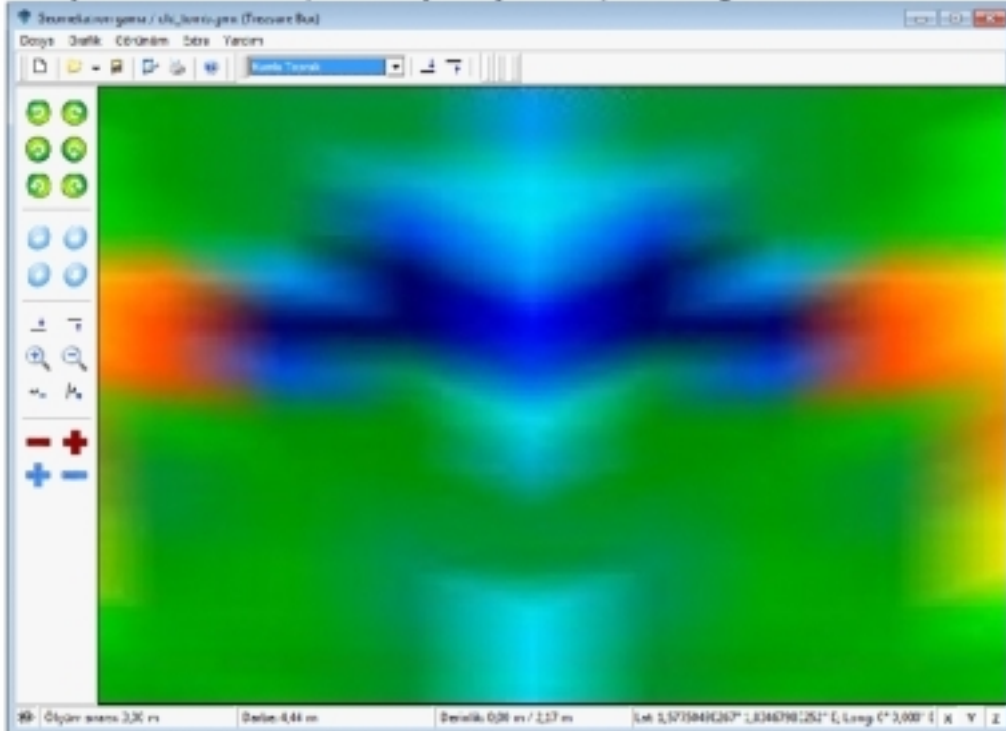


Ayar ekranı bir an görünüp kapanacak ve üst solda bulunan çekim başlat tuşu kırmızı bir çarpı haline gelecektir.program çekime hazırdır.Şimdi FLYING EYE JEO SENSORcihazınızı yere bir karış mesafede tutun ve tetiğe bir kere bir sn süre ile basın(bunu cihaz ekranındaki dokunmatik ekranda GeoPhysical yazan yere dokunarakta yapabilirsiniz.) Cihaz bu aşamada avar benzeri her sevi otomatik vacak

olup sizin bir şey yapmanıza gerek yoktur.Daha sonra cihaz toprak kalibrasyonu yapıp ekrana görüntü vermeye başladığında saniyede bir adım hızı ile tarayıcı yürüyüşe başlayın.



Tarama bittiğinde tetiğe 1sn basın ve çekim dursun. Bu kaba çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre sarı koyu sarı ve turuncu görünecektir.boşluk ve su koyu mavi kalsium içerikli kayalar parlak açık mavi görünecektir.



A) METAL AYRIM TARAMA

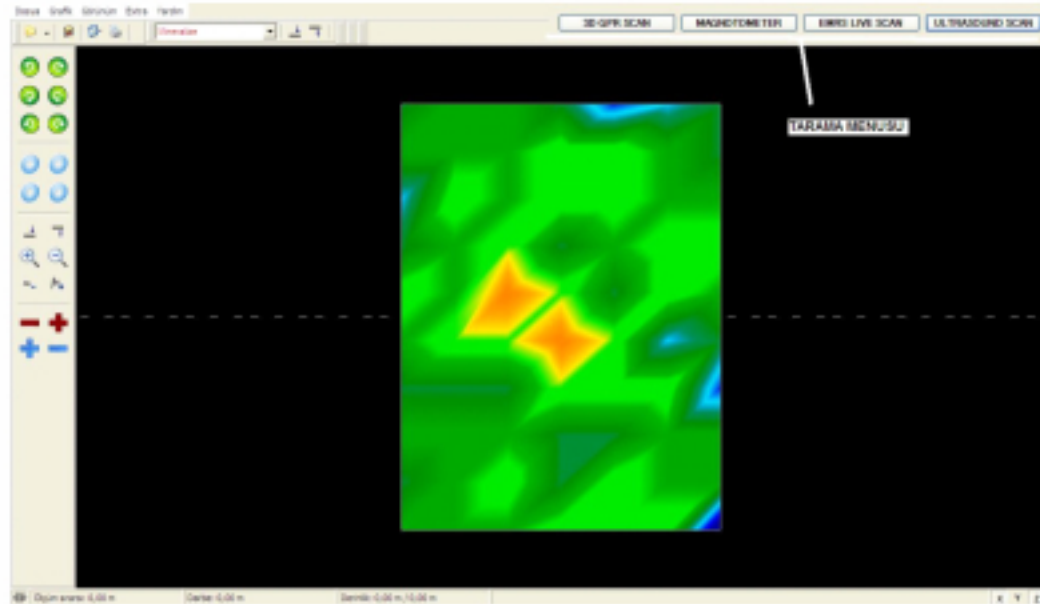
Bu menu ile yapacağınız çekimler kaydedilmez kardio benzeri çekimler yapar. **Çalışma modu** " **Magnetometer** " fonksiyonunu kullanarak, gerçek ferromanyetik metalleri toprakta görebilirsiniz.Dahili ekranda osiloskop görüntüleri ön veri sağlar. Bu sadece akustik bir arama modudur verileri detaylı analizce saklanamaz . Ayrıca nesnenin derinliği veya nesnenin boyutunu belirleme özelliği yoktur. akıllı FLYING EYE JEO SENSOR3d hoporlorunde sonuçlar hemen sesli olarak belirir.Zaman icinde bu noktada FLYING EYE JEO SENSOR3d

herhangi bir yöne yavaş hareket ettirilebilir: ileri, sağa,sola ve ters. FLYING EYE JEO SENSOR3d sensörü dikey bir konumda kalmalıdır. En kısa sürede güçlü bir sinyal gerçekleştiği gibi, akustik değerleri artacak ve o zaman bir Farklı ses oluşacaktır.Nesne doğrudan üzerinden tespit edilebilir. Bu tekniği kullanarak birçok kez yaptığımız denemelerde sonuçlar hep aynı çıkmıştır. Sinyal kararsız halegelirse, ses donarsa FLYING EYE JEO SENSOR3d durdurulur ve dikey , hareketsiz tutulup Daha sonra yeniden **Magnetometer** başlatılır.siz tarama ile devam edebilirsiniz. Bu görevi istediğiniz sıklıkta yada gerek gördüğünüz anlarda yapabilirsiniz.

Çivi, vida veya ferromanyetik kişi gibi küçük nesneleri aramak için "**Magnetometer**" işlevini kullanın.

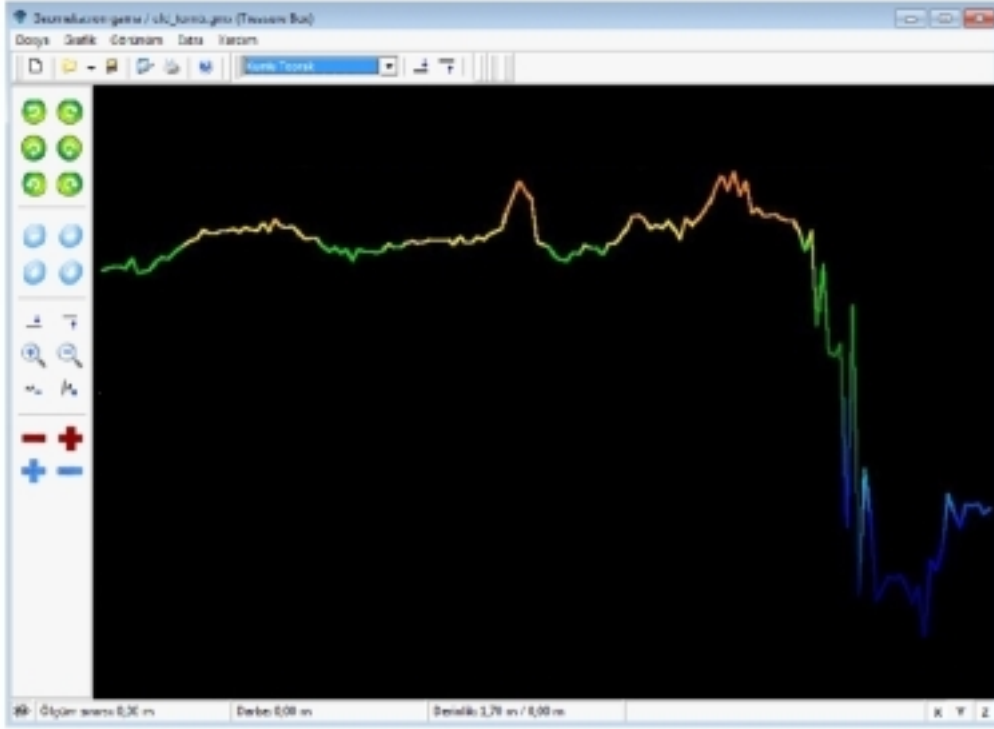
Bir tespit eğilimi var ise tabii ki daha derine gömülü bulunan büyükferromanyetik nesneler daha derindenden tespit mümkün olacaktır.Bir tarama esnasında bir çorba tasından küçük metallerin derinden görülmemesi normaldir.Çünkü derinlerdeki metalleri görebilmek için cihazınıza üretici tarafından yapılmış metalik çöplüğü silme kalibrasyonu bunu gerektirmektedir.İstediğiniz hedef toprakta bir ferromanyetik madde ise, o zaman bir mod olarak "**Magnetometer**" kullanabilirsiniz

Geomekatron gama programını açın.Üst sağdan sondan üçüncü **Magnetometer** başlat tuşuna tıklayın.



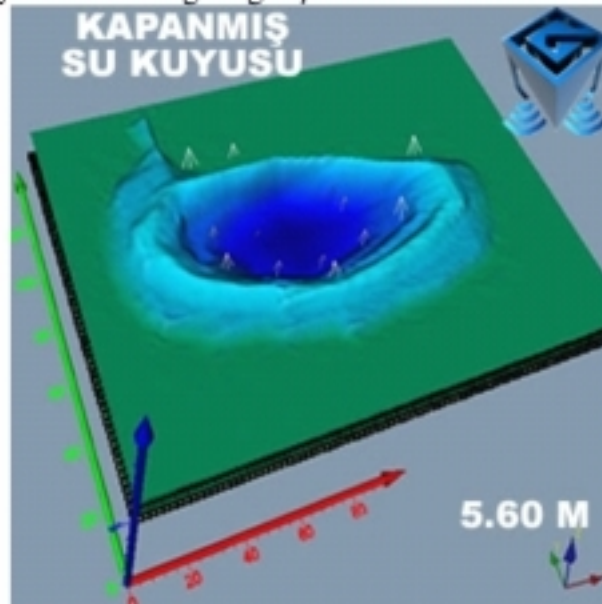
Ayar ekranı bir an görünüp kapanacak ve üst solda bulunan çekim başlat tuşu kırmızı bir çarpı haline gelecektir.program çekime hazırdır.Şimdi FLYING EYE JEO SENSORcihazınızı yere bir karış mesafede tutun ve tetiğe bir kere bir sn süre ile basın(bunu cihaz ekranındaki dokunmatik ekranda GeoPhysical yazan yere dokunarakta yapabilirsiniz.) Cihaz bu aşamada ayar benzeri her şeyi otomatik yacak olup sizin bir şey yapmanıza gerek yoktur.Daha sonra cihaz toprak kalibrasyonu yapıp ekrana görüntü vermeye başladığında saniyede bir adım hızı ile tarayıcı yürüyüşe başlayın. ekranda görüntü kardio şeklinde gelecek olup size anında alttaki verileri verecektir.

Tarama bittiğinde tetiğe 1 sn basın ve çekim dursun. Bu kaba çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre sarı koyu sarı, turuncu kırmızı görünecektir boşluk ve su koyu mavi kalsium içerikli kayalar parlak açık mavi görünecektir.



Bu mod ve ferromanyetik ayırt olmayan ferromanyetik metaller gibi tüneller, boşluk ve boşluklar net olarak ayırma başlatmak için bir süreçtir. Yine ana menüde "2 menude bulunan canlı çek ve peye transfer et " seçtikten sonra, yapılandırma ekranında sırasıyla alt alta görülen connect top c v.b. FLYING EYE JEO SENSOR3d tarafından otomatik belirlenir siz sadece kullanmak istediğiniz jeofizik buton tuşuna basın Sonra sensör bağlantısı akıllı FLYING EYE JEO SENSOR3d ve içindeki geomanyetik sensör arasında çalışma esasları ,zemin kalibrasyonu otomatik olarak kurulacaktır.

ileri geri şüpheli hedef üzerine FLYING EYE JEO SENSOR3d ile hareket edin. Sallamayın,sensor dikey kalmalıdır.Eğer öge içinde kalırsa o zaman ekranda veriler olacaktır.

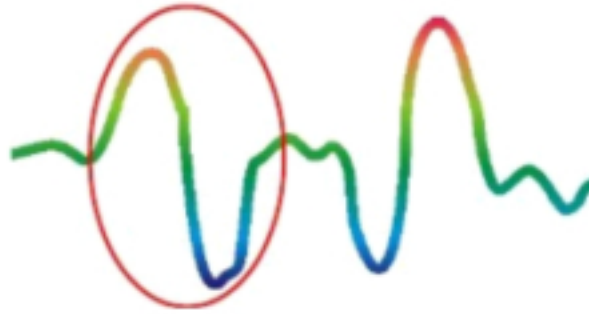


Tekrar birkaç kez nesnenin üzerine gitme sürecini deneyin hep aynı tepkileri görmelisiniz..

Temelde üç olası sinyalleri vardır.

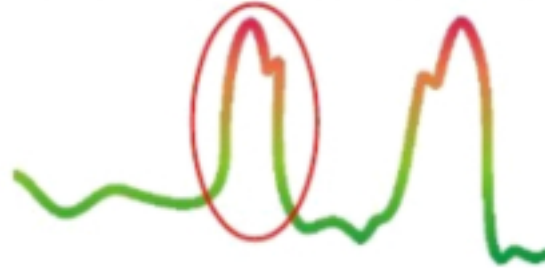
1-(FE) DEMİR VE TÜREVLERİ

Gösterilen tipik bir ferromanyetik imzadır, demir veya çelikten gibi. imza oluşur hem olumlu bir sinyal (kırmızı) yanı sıra olumsuz imza (mavi) hemen yanında birbirlerine olan. Bir ardından güçlü bir olumlu sinyal görülebilir. güçlü negatif manyetik alanlar ferromanyetik sinyal verebilir incelenmesi ile ilgili kararı siz verebilirsiniz. Hedefte şu sinyali önemli değildir, diğer tarafta ulaşana kadar nesnenin sinyal tipik sinyalinin ilk yarısında tam tersi olacak. Çok hızlı FLYING EYE JEO SENSOR3di hareket ettirmeyin. Rahat bir hızda tutun, böylece doğru temel sinyalleri alır.



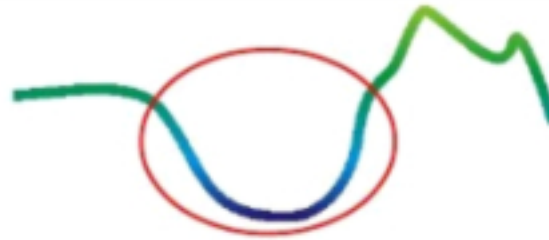
2-(cu,ag,au) bakır,gümüş,altın ve alaşımları

bir non ferromanyetik madde bu tipik bir sinyaldir.Non ferromanyetik öğeler içerir altın, gümüş, alüminyum,bakır ve alaşımları.Bu sinyaller operator tarafından dikkatlice incelenmelidir, bu sadece pozitif (kırmızı) sinyal olacak ve aynı zamanda sinyalinin üst kısmında küçük bir çıkıntıya dikkat edilmelidir.



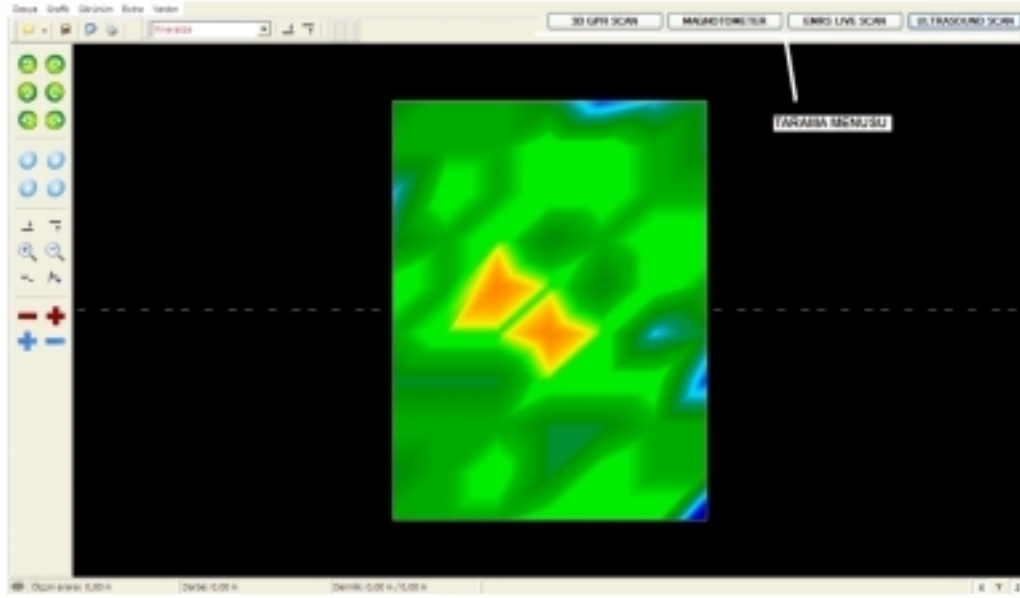
3.Bosluk su ve plastik verileri

Bu imza metalik olmayan nesneleri aittir. Bu örnek bir tünel veya plastik (PVC, HDPE, vb ..) boru veyaorganik bir konteyner gibi olabilir bir ahşap kutu.

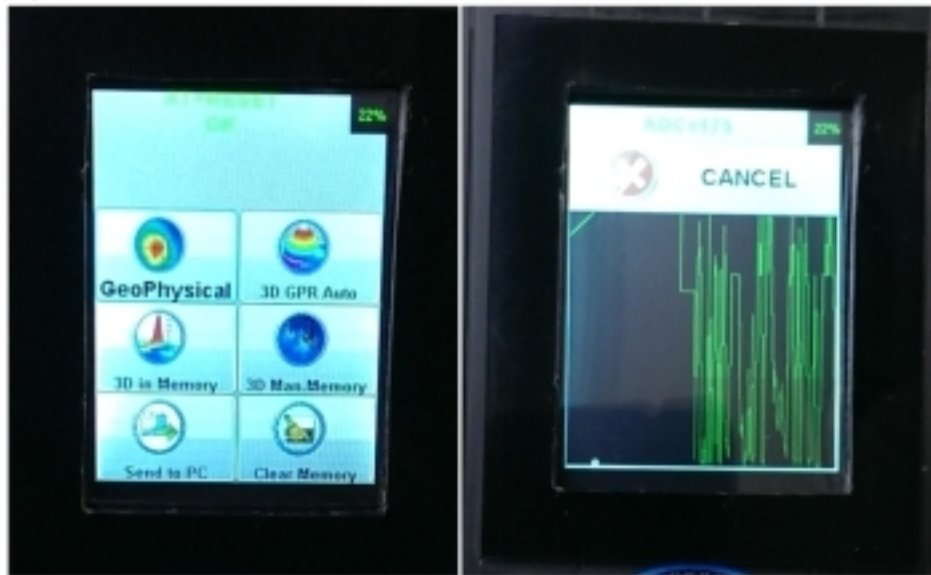


ONLINE ULTRASON TARAMA

Bu menu ile yapacağınız çekimler kaydedilebilir 3d kaba çekimler yapar. Dahili ekranda osiloskop görüntüleri ön veri sağlar. Geomekatron gama programını açın.üst en sagdan en sondaki ULTRASON SCAN yazan tuşla yeni çekim başlatın.

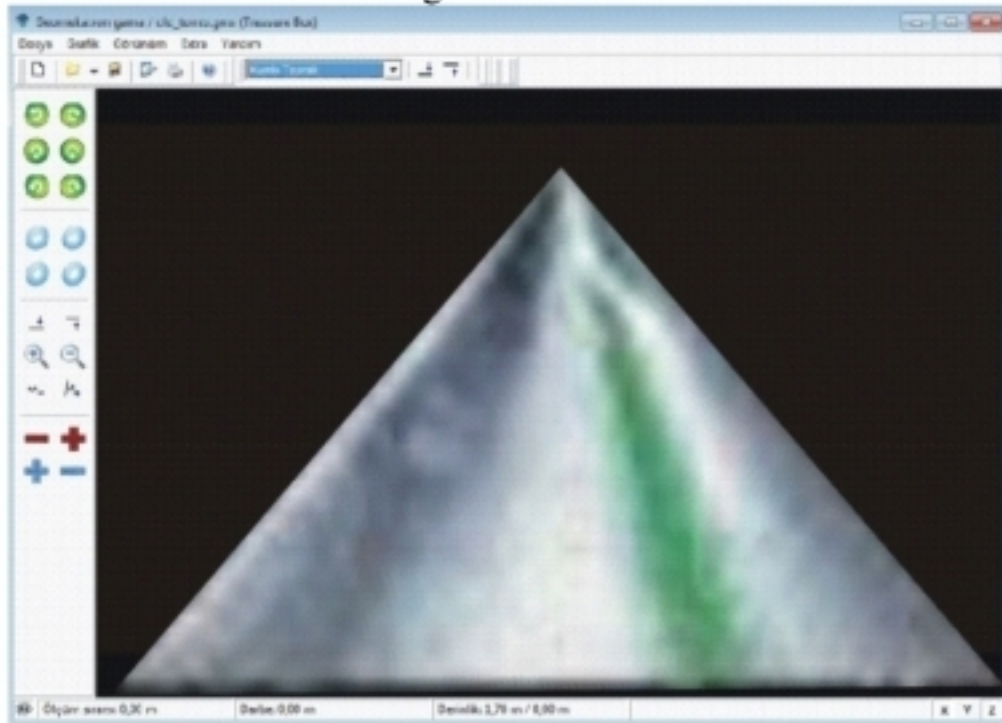


Ayar ekranı bir an görünüp kapanacak ve üst solda bulunan çekim başlat tuşu kırmızı bir çarpı haline gelecektir.program çekime hazırdır.Şimdi FLYING EYE JEO SENSORcihazınızı yere bir karış mesafede tutun ve tetiğe bir kere bir sn süre ile basın(bunu cihaz ekranındaki dokunmatik ekranda GeoPhysical yazan yere dokunarakta yapabilirsiniz.) Cihaz bu aşamada ayar benzeri her şeyi otomatik yacak olup sizin bir şey yapmanıza gerek yoktur.Daha sonra cihaz toprak kalibrasyonu yapıp ekrana görüntü vermeye başladığında saniyede bir adım hızı ile tarayıcı yürüyüşe başlayın. Ekranda görüntü ultrason şeklinde gelecek olup size anında alttaki verileri verecektir.



Tarama bittiğinde tetiğe 1sn basın ve çekim dursun. Bu kaba çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre koyu siyah, yeşil görünecektir.

Tarama bittiğinde tetiğe 1 sn basın ve çekim dursun. Bu kaba çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre sarı koyu sarı ve turuncu görünecektir.boşluk ve su koyu mavi kalsium içerikli kayalar parlak açık mavi görünecektir.Bu kaba çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre görünecektir.Ancak veride kare dalga sinyali kararsız olup zemin yapısına göre metaller koyu siyah yada yeşil görünebilir.



1- MENU İLE TARAMA

A) OTOMATİK ELEKTROMANYETİK SIGNAL RADAR (EMSR) YER TARAMA

Adımlar esnasında dikkat edilmesi gereken en önemli hususlar şunlardır.

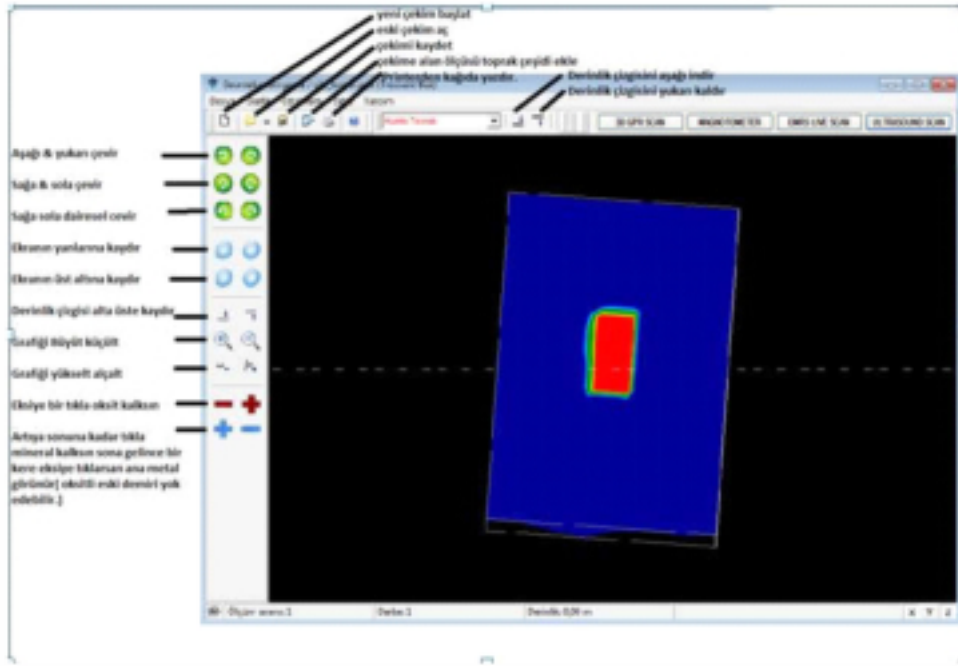
-Öncelikle tüm modlarda yavaş hareket edilmelidir. Cihazın toprakaltından EMSR anomaliileri okumasına fırsat verilmelidir.

-3d tarama esnasında atılan adımların sayısı birbirine eşit olmalıdır,adım uzunlukları ise birbirine eşit yada çok yakın olmalıdır.

-Tarama esnasında atılan adım sayısı ile yana doğru çekilen paralel sayısı mümkün olduğunca eşit olmalıdır ki alanın kare şeklinde bir görüntüsü alınabilsin,dolayısı ile değerlendirme esnasında kolaylık sağlanabilsin.

Bu menu ile yapacağınız çekimler kaydedilebilir 3d HASSAS çekimler yapar.

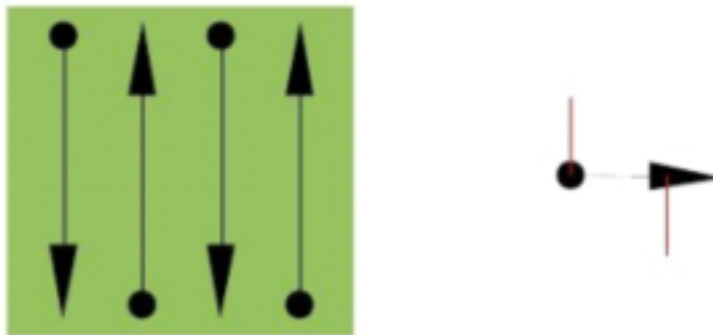
Geomekatron gama programını açın.Üst sağdaki 3dgr scan yazılı yeni çekim başlat tusuna tıklayın.



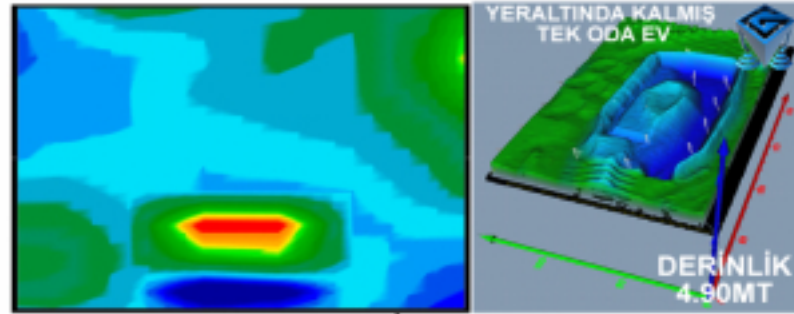
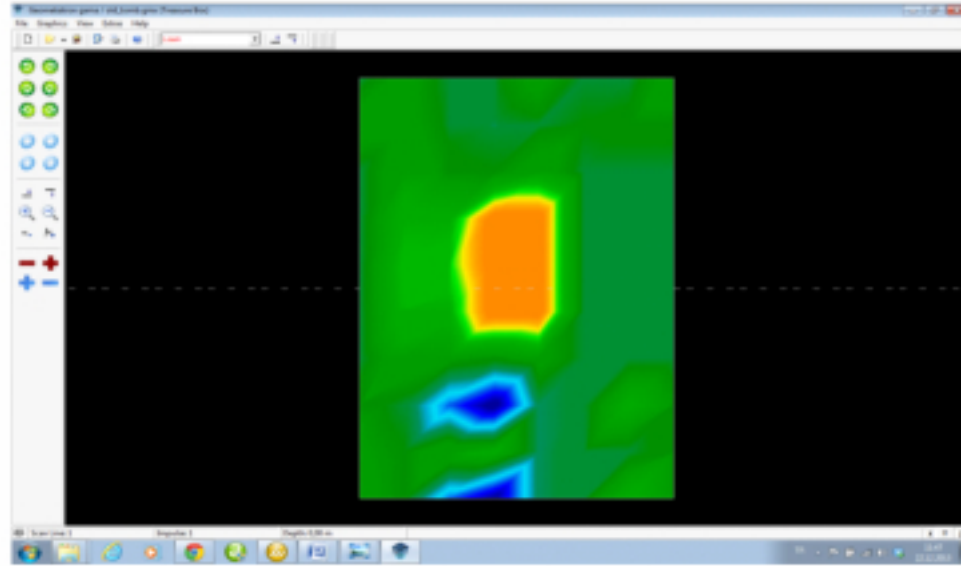
Ayar ekranı kapanacak ve üst solda bulunan çekim başlat tuşu kırmızı bir çarpı haline gelecektir.program çekime hazırdır.

Şimdi FLYING EYE JEO SENSORcihazınızı yere bir karış mesafede tutun ve menüsünü joistığın 5 nolu tuşuna basarak 2.menu "3D GPR Auto" satırına getirin tetiğe bir kere bir sn süre ile basın yaklaşık 5 sn sonra pc ekranına ilk sinyal gelene kadar hareket etmeyin Bu anda 3 sinyal toprak hava ve su kalibrasyonu yapacaktır.Daha sonra 10 boş sinyal atarak cihazınız toprak yapısını tanıyacak ve referans olarak kaydedecektir.10 sinyal sesi sonrasında duracaktır.Cihaz bu aşamada her şeyi otomatik yacak olup sizin bir şey yapmanıza gerek yoktur.

Şimdi joistikte 5 tuşuna basın ve her sinyal sesinde bir adım yürüyün.bu arada ekrana görüntüler gelmeye başlayacaktır.Alttaki yürüyüş şeklini gösteren şemadaki gibi dönerek tekrar joistikte bulunan 5 tuşuna basın ve tekrar 10 adım yürüyün. 10 adımda bir ekranda görüntü dönecek olup sizde o anda dönüşlerinizi yapın.Böylece en az 10 paralel çekim yapın.



Tarama bittiğinde tetiğe 1sn basın ve çekim dursun.Pc nızdeki programdan veriyi kaydet butonu ile kaydedin.Bu hassas çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre sarı koyu sarı ve turuncu görünecektir.boşluk ve su koyu mavi kalsium içerikli kavalalar parlak açık mavi görünecektir.

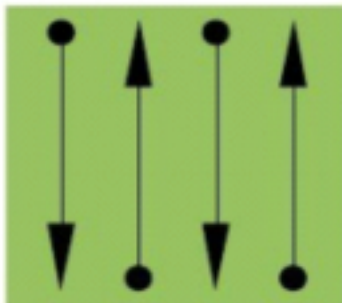


3.Menu ile OTOMATİK YER TARAMA

Bu menu ile yapacağınız çekimler kaydedilebilir 3d HASSAS çekimler yapar. Ancak pçye hemen göndermez çekim sonunda 5. menüde bulunan send top c seçeneği ile pçye toptan gönderilir. Ancak çekim sonrası hemen gönderilmelidir.

Şimdi FLYING EYE JEO SENSOR cihazınızı yere bir karış mesafede tutun ve menüsünü joistiğin 5 nolu tuşuna basarak 3. menü "3D IN MEMORY" satırına getirin tetiğe bir kere bir sn süre ile basın yaklaşık 5 sn led ekranda osiloskop kardiosu kaymaya başlayana kadar hareket etmeyin Bu anda 3 sinyal toprak hava ve su kalibrasyonu yapacaktır. Daha sonra 10 boş sinyal atarak cihazınız toprak yapısını tanıyacak ve referans olarak kaydedecektir. 10 sinyal sesi sonrasında duracaktır. Cihaz bu aşamada her şeyi otomatik yapacak olup sizin bir şey yapmanıza gerek yoktur.

Şimdi joistikte 5 tuşuna basın ve her sinyal sesinde bir adım yürüyün. bu arada ekrana görüntüler gelmeyecek olup hafızaya kaydedilecektir. Altaki yürüyüş şeklini gösteren şemadaki gibi dönerek tekrar joistikte bulunan 5 tuşuna basın ve tekrar 10 adım yürüyün. Böylece en az 10 paralel çekim yapın.



Tarama bittiğinde tetiğe 1 sn basın ve çekim dursun.5.Menu kullanımında aşağıda anlatılan şekilde pc nize tranfer işlemi yapın..Bu hassas çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre sarı koyu sarı ve turuncu görünecektir.boşluk ve su koyu mavi kalsium içerikli kayalar parlak açık mavi görünecektir.

4.Menu ile Manuel YER TARAMA

Bu menu ile yapacağınız çekimler kaydedilebilir 3d En HASSAS çekimler yapar.Ancak pcye hemen göndermez çekim sonunda 5.menude bulunan send top c seçeneği ile pcye toptan gönderilir.

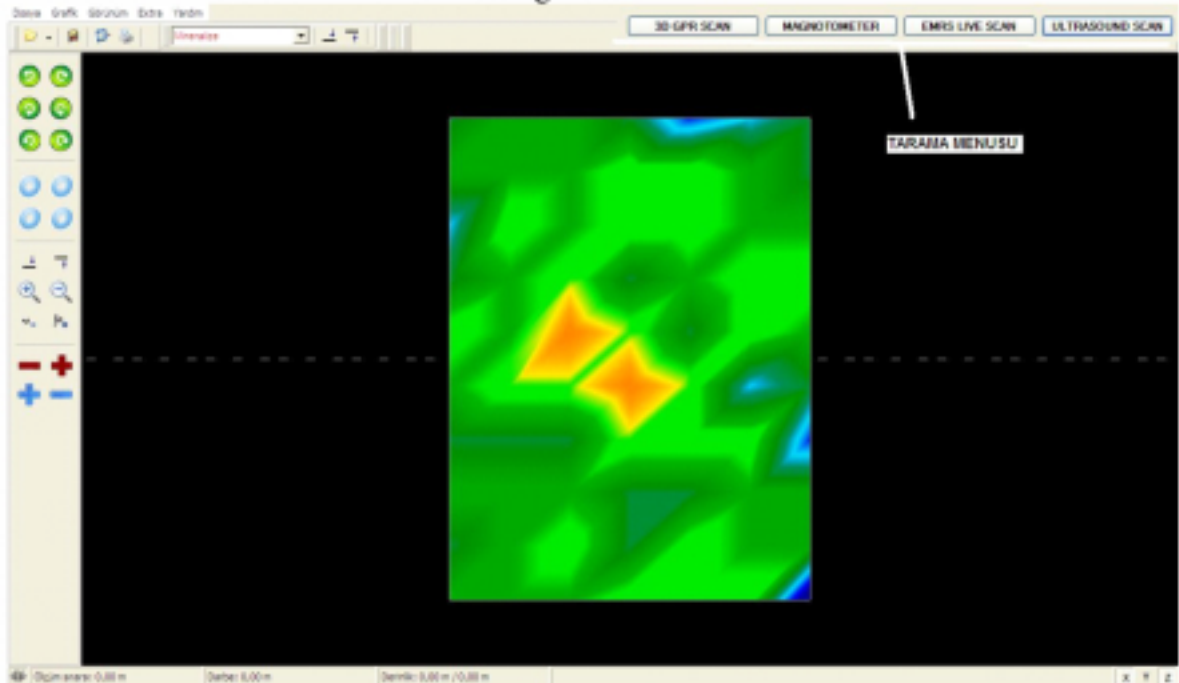
Şimdi FLYING EYE JEO SENSORcihazınızı yere bir karış mesafede tutun ve menusunu joistiğin 5 nolu tuşuna basarak 4.menu “3D GPR Man. MEMORY” satırına getirin tetiğe bir kere bir sn süre ile basın yaklaşık 5 sn sonra osiloskop ekranında kardio grafiği kayana kadar hareket etmeyin Bu anda 3 sinyal toprak hava ve su kalibrasyonu yapacaktır.Daha sonra 20 boş sinyali joistiğinizin 2nolu tuşundan 1 sn arayala birer sefer basarak atın.bu sinyalleri atarak cihazınız toprak yapısını tanıyacak ve referans olarak kaydedecektir.10 sinyal sesi sonrasında joistikte 2 tuşuna her adımda bir kere basın ve her sinyal sesinde bir adım yürüyün. Altaki yürüyüş şeklini gösteren şemadaki gibi dönerek tekrar joistikte bulunan 2 tuşuna basın ve tekrar 10 adım yürüyün. Böylece en az 10 paralel çekim yapın.

Tarama bittiğinde tetiğe 1 sn basın ve çekim dursun.5.Menu kullanımında aşağıda anlatılan şekilde pc nize tranfer işlemi yapın..Bu hassas çekim olup çıkacak veride metaller direnç değerine göre sarı koyu sarı ve turuncu görünecektir.boşluk ve su koyu mavi kalsium içerikli kayalar parlak açık mavi görünecektir.

5.Menu ile VERİ TRANSFERİ

Bu menu ile yapacağınız çekimler PC nize gönderilir.

Şimdi FLYING EYE JEO SENSORcihazınızın menusunu joistiğin 5 nolu tuşuna basarak 5.menu “SEND TO PC” satırına getirin.



PC ekranında 3dgr scan yazan üst sağdaki yere tıklayın.
Daha sonra FLYING EYE JEO SENSOR cihazınızın joistığının tetiğine bir kere basın verinin ekranınıza geldiğini göreceksiniz.

6.Menu ile VERİ Temizliği

Bu menu ile yapacağınız FLYING EYE JEO SENSOR cihazınızın hafızasındaki kalıntıları temizlemektir. Cihaz kapanıp açılırsa hafızadaki veri silinir ancak byt bazında kalıntılar olabilir.Uygulaması şöyledir.joistikteki 3 nolu tuşa basarak 6.menu CLEAR MEMORY satırına gelin.tetiğe yarım sn basıp bırakın.FLYING EYE JEO SENSOR cihazınızın hafızası tamamen temizlendi.

Voxlerde Değerlendirme (Özet)

Cihazımızda alınmış olan veriyi ekranımızdan pclerde printscreen tuşu sadece unique dna lar için screen shoot uygulaması ile alın ve image dosyası ile kaydedin.



Ekran görüntüsü alma

Windows XP için geçerlidir

Hiç ekranınızda e-postayla göndermek veya daha sonra kullanmak üzere kaydetmek istediğiniz bir şey gördünüz mü? Microsoft Windows XP ile, bir ekran görüntüsü alarak ekranda bulunanların gerçek bir resmini yakalayabilirsiniz.

Ekran görüntüsü alıp resim olarak kaydetmek için

1. Yakalamak istediğiniz pencereyi tıklatın. Alt+Print Screen tuşlarına basın (Alt tuşunu basılı tutun ve sonra Print Screen tuşuna basın). Print Screen tuşu klavyenizin sağ üst köşesine yakın bir yerdedir. (Sahip olduğunuz klavye türüne bağlı olarak tuşların tam adı sizin klavyenizde biraz farklı olabilir.)

Not

- Alt tuşunu basılı tutmadan yalnızca Print Screen tuşuna basarak tek bir pencere yerine masaüstünüzün tamamının ekran görüntüsünü alabilirsiniz.

2. Başlat'ı tıklatın, Donatılar'ı tıklatın ve sonra Paint'i tıklatın.

1. Paint penceresinde, Düzen'i tıklatın ve sonra Yapıştır'ı tıklatın.
2. Görüntü Paint penceresinde görüldüğünde, Dosya'yı tıklatın ve sonra Farklı Kaydet'i tıklatın. Jpeg yada benzeri bir image dosyası formatında olsun.
3. Farklı Kaydet iletişim kutusunda Dosya adı kutusuna ekran görüntüsü için bir ad yazın ve sonra Kaydet'i tıklatın.

Screen shoot

1.Yöntem (2.2 Froyo için)

Normalde hiç programa gerek yok. Geri tuşuna basılı tutarken menü tuşuna basın zaten sesi duyacaksınız. Kayıt yeri Dosyalarım ScreenCapture klasörüdür.

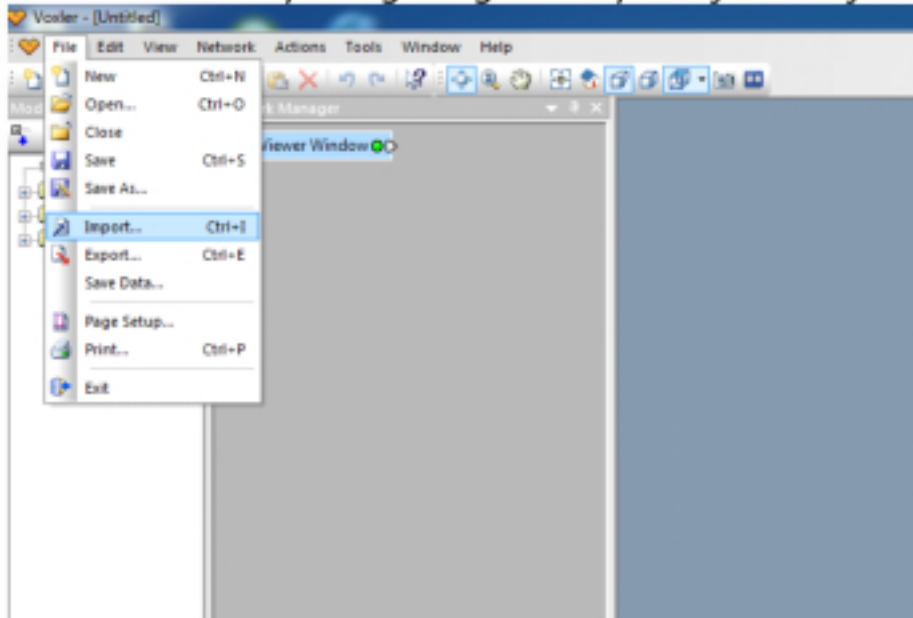
2.Yöntem (2.1 Eclair için)

Eğer cihazınız rootluysa Drocap2 uygulamasını yükeleyip telefonu sallayarak alabilirsiniz görüntüyü.

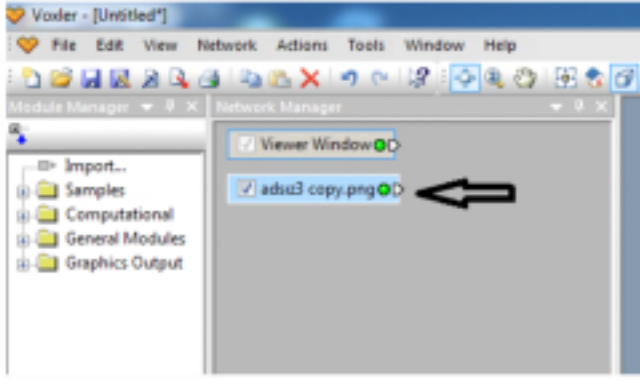
Gsm'den kayıtlı image yi pc'nizin masa üstüne kablo yada bluetoothla atın

Voxlerde açıp değerlendirme

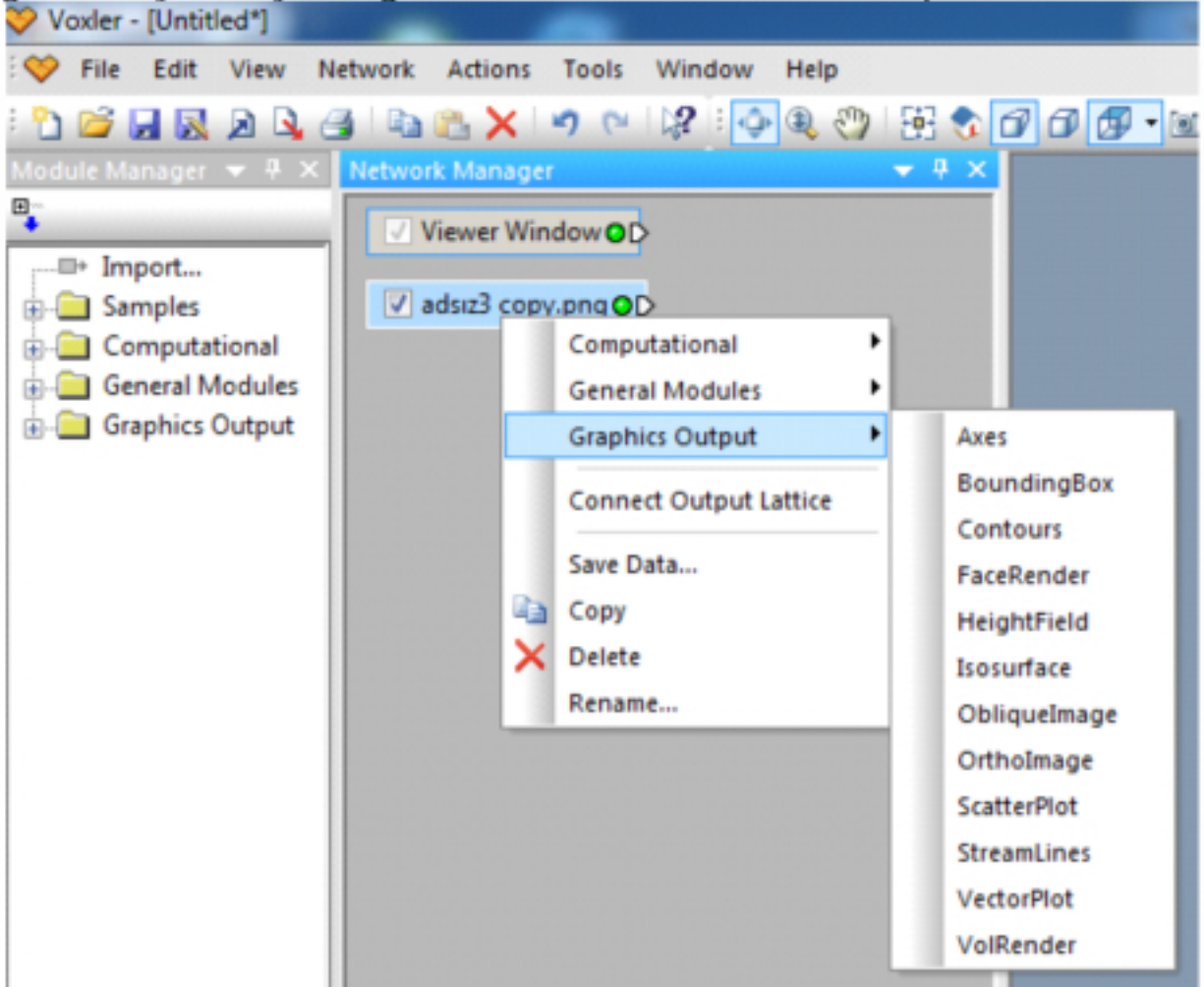
Voxler programınızı açın, üst sol menüden file/import menüyü seçin masa üstüne kaydettiğiniz görüntüyü seçin ve aç deyin



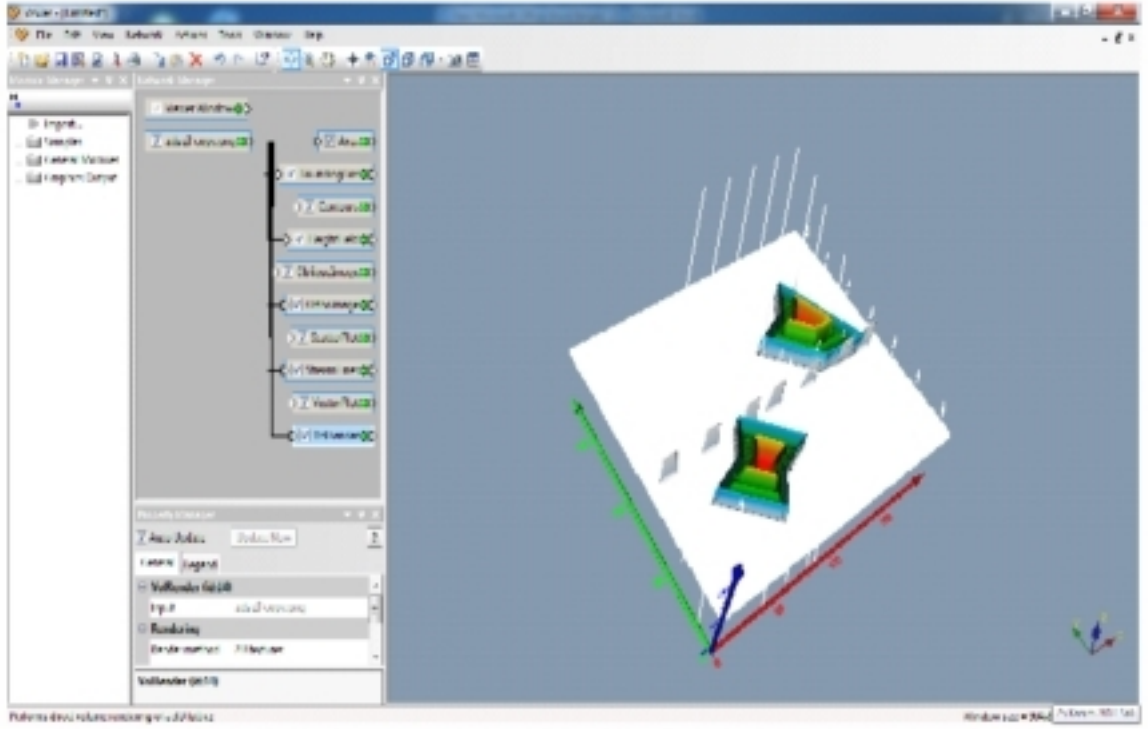
İlk etapta masa üstündeki görüntü açılmayıp sadece alt resimdeki aibi adını öğreneceksiniz.



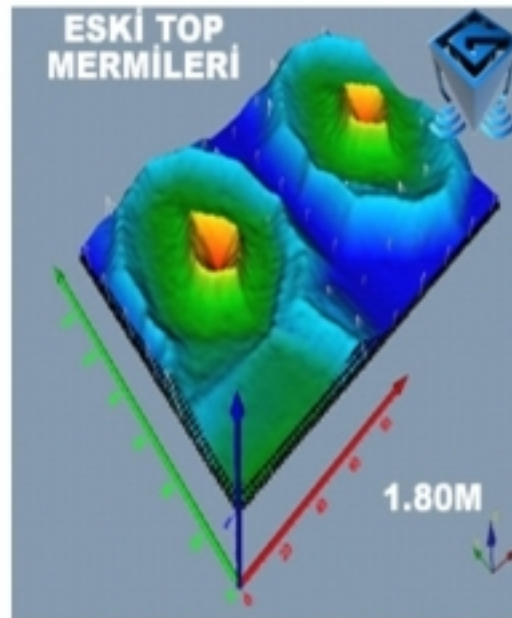
Şimdi dosya adının üstüne gelerek sağ tıklayın açılan menuden graphic output menusunun karşısına gelen tüm seçenekleri tek tek tıklayın. Burda dikkat etmeniz gereken bazı menuler hata verecektir. Face render, Iso surface, menuleri tıklanmayabilir çünkü sayısal verilerde kullanılmaktadır. Ayrıca Stream Lines tıklanırsa görüntü çok küçüleceğinden kullanılmaması daha faydalıdır.



Sonuç olarak elde edilecek görüntü alttaki gibidir. Bu alttaki görüntüyü sağ yada solundan, yukarı yada aşağısından fare ile tıklayıp sürükleyerek çevirebilir üç boyutlu inceleyebilirsiniz.



Önemli not: Pc ye cihaz kurulumun bir sıkıntı yaşarsanız pc nize team viewer programı kurun ve alttaki nolardan firmayı arayın uzaktan bilgisayarınıza bağlanarak takıldığınız yerdeki problemlerinizi çözebiliriz.



	GEOMEKATRON Bilişim, Jeofizik, Madencilik, Hayvancılık, Elektrik, Elektronik,Otomasyon Sanayii ve Ticaret Limited Şirketi
	PHONE: +90 224 220 96 70
	FAX: +90 224 220 96 70
	GSM: +90 535 580 50 79
	EMAIL: info@geomekatron.com bilgi@geomekatron.com
	MSN : info@geomekatron.com
	WEB: http://www.geomekatron.com
	ADRESS: Tahtakale mah.Küçüktahlı çelebiler No:16 Osmangazi/BURSA



Tahtakale Mah. Küçük Tahıl Sk. No: 16

Osmangazi/ BURSA Tel. & Fax : 0224 220 96 70

E-mail : info@geomekatron.com Web : www.geomekatron.com