



RECON-PRO AML-750

操作説明書



GARRETT
METAL DETECTORS

安全上の注意

オペレーターは、本探知機を使用する前にRECON-PRO AML-750(以下AML-750)操作マニュアルを完全に読み、常に所属組織の標準作業手順 (SOP) に従う必要があります。また、危険な環境での搜索作業に関する十分な訓練を受けていることが求められます。本マニュアルに記載されている操作手順は、AML-750の使用に関する一般的なガイドラインであり、使用者の所属組織が提供する標準作業手順の代替として使用するものではありません。



警告

AML-750は、金属成分を含むターゲットのみを検出する電子機器です。検出は金属物体のサイズ、形状、材質、および距離によって制限されます。金属成分を含まない物体は検出されません。また、特殊な金属合金を含む非常に小さな金属部品は検出されない場合があります。そのため、フィールド検索を行う前に事前テストを実施することを推奨します。



警告

危険区域でターゲットを探索する際は、起爆装置を含むデバイス（例：トリップワイヤー、起爆装置、圧力信管）に物理的に接触しないよう、細心の注意を払う必要があります。埋没しているターゲットは、検出された金属成分よりも実際のサイズが大きい可能性があることに注意してください。



警告

いかなる場合でも、AML-750を探查棒や掘削ツールとして使用してはなりません。埋没ターゲットが検出された場合は、適切な工具を備えた訓練された専門家による発掘を推奨します。



警告

さまざまな容器に隠された即席爆発装置 (IED) が数多く存在し、中には通常の消費者製品に偽装されているものもあります。このような装置に接近する際には、未知の成分を含んでいる可能性があるため、細心の注意を払う必要があります。これらのターゲットを検出するために金属探知機を主要な手段として使用することは適切でない場合があります。なぜなら、探知機の磁気的影響が装置を作動させる可能性があるためです。この注意事項は、未確認の従来型兵器や磁気影響起動装置を備えた地雷にも適用される場合があります。



警告

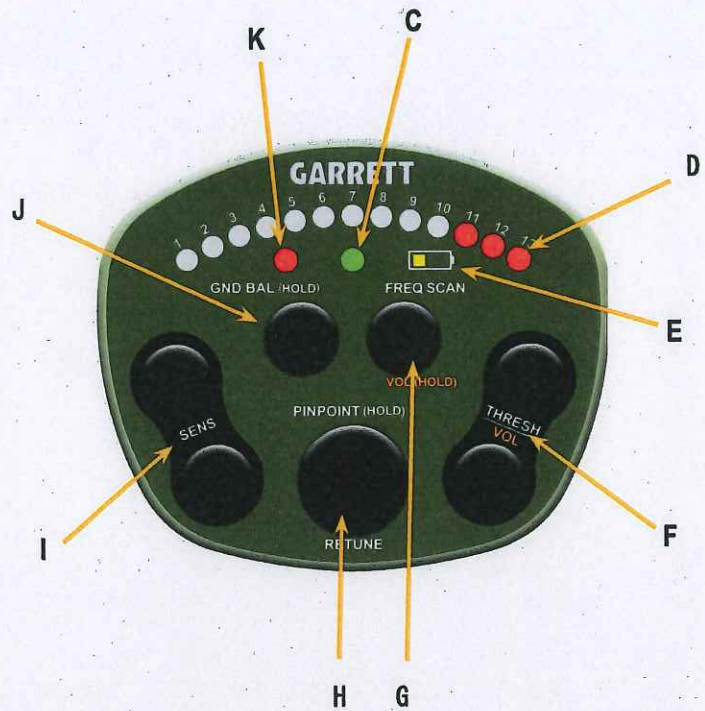
AML-750には、微量の有害物質を含む充電式バッテリーが搭載されています。

- 注意: 使用前に必ずバッテリーを完全に充電してください。
- 注意: ショートさせないでください。深刻なやけどを引き起こす可能性があります。
- 注意: バッテリーを火の中に捨てないでください。爆発の危険があります。
- 注意: バッテリーを開封したり、損傷させたりしないでください。有毒な電解液が含まれており、皮膚や目に害を及ぼす可能性があります。
- 注意: 付属の充電器はニッケル水素バッテリー専用です。他の種類のバッテリーを充電しないでください。



- 本機器は高品質のアルカリ電池またはリチウム電池でも使用可能です。
- バッテリーを廃棄する際は、埋立廃棄が禁止されている場合があります。地域の条例や規制、および会社の安全基準に従って処分してください。

操作パネルと設定



- A: 電源スイッチ (オン/オフ)
- B: ヘッドセットコネクター
- C: 電源ON LEDインジケーター
- D: 信号強度LEDインジケーター
- E: 低バッテリーLED警告灯
- F: 最小感度限界値レベル (+, -)
- F + G: 音量調整 (Gを押しながら+, -)
- G: 周波数スキャン (少し押して離す)
- H: 音声再調整 (少し押して離す)
- H: ピンポイント (押し続ける)
- H + A: 工場出荷時リセット
(Hを押しながら電源ON)
- I: 感度レベル (+, -)
- J: 地表調整 (押し続ける)
- K: 地表調整インジケーター
(赤いLED: 地表調整進行中)

注意: 設定を調整する際、最初のボタン押下で現在の設定が表示されます。1.5秒以内に再度押すと設定が調整されます。

注意: 設定の変更は、電源をオフにしても保存されます。工場出荷時の設定に戻すには、工場出荷時リセットを実行してください。

AML-750 初期設定

- 感度: 10
- 最小感度限界値: 7
- 音量: 10
- 地表調整: ニュートラル

目次

	安全上の注意 操作パネルと設定	3
1.0	AML-750の概要	6
2.0	フィールドガイド	7
3.0	AML-750主要部分	11
3.1	保護ケース	11
3.2	サーチコイルと伸縮シャフト	11
3.3	スピーカー、LEDディスプレイ及びヘッドセット	12
4.0	AML-750の機能と特徴	13
4.1	電源スイッチ ON/OFF	13
4.2	コントロールパネルの機能	13
5.0	操作手順	15
5.1	セットアップとシステムチェック	15
5.2	ターゲットの探知手順	21
5.3	ターゲットの位置と金属種別の特定	22
5.4	高度な探知手順	24
5.5	操作上のエラー会費	25
6.0	オペレーターの作業姿勢	26
6.1	立位姿勢	26
6.2	跪座姿勢	26
6.3	伏臥姿勢	26
7.0	お手入れとメンテナンス	27
7.1	清掃と保管	27
7.2	バッテリー管理オプション	27
7.3	サーチコイル / シャフト部分の取り外しと取り付け	29
7.4	20cmサーチコイルの突っ張り調整	31
7.5	28cm x 33cmサーチコイルの調整	32
8.0	AML-750の部品リスト	33
9.0	オプション	34
10.0	仕様	37
11.0	お問い合わせ先	37
12.0	保証規定・保証書	38

1.0 AML-750の概要

AML-750（オールメタル探知機）は、世界中の専門ユーザー向けに設計されています。Garrettの革新的な高度パルステクノロジーにより、あらゆる土壌や浅い水域での使用が可能です。

この装置の高度なパルス誘導技術により、ほとんどの土壌で地表調整を必要とせず、一貫した高感度検出が可能です。高鉱物化された土壌のエリアでは、正確な地表調整機能が提供され、磁鉄鉱や赤鉄鉱などの導電性や磁性を持つ石を含む環境にも対応します。この機能により、オペレーターの作業効率と安全性が最適化されます。

コンパクトで軽量、バランスに優れ、堅牢な設計のAML-750は、最も過酷な作業環境に適しています。シンプルな操作パネルにより、ユーザーは探知作業に集中することができます。また、内蔵の低バッテリー警告アラームが作動すると、オペレーターには約30分の猶予が与えられ、安全地帯へ戻る時間を確保できます。

さらに、以下の機能が強化されています。

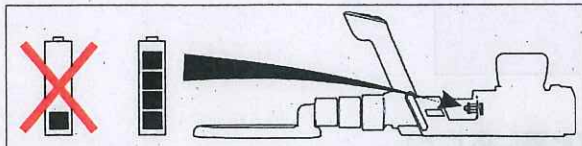
- 自動周波数スキャン/RFI（無線周波数干渉）キャンセル機能
- 動作モード（ダイナミックモード）による安定した背景信号の維持と微弱ターゲットの識別能力向上
- 静的モードのピンポイント機能によるターゲットの正確な特定
- 完全に折りたたみ可能な伸縮シャフト
- 片手操作が可能なデザイン
- 調整可能な音量レベル
- 調整可能な探知音限界値
- 調整可能な感度制御
- 標準の単3電池での運用

2.0 フィールドガイド

フィールドガイドは、AML-750の推奨操作手順を参照するためのものです。ただし、すべてのオペレーターは、検索作業を開始する前にマニュアル全体を完全に読み、理解する必要があります。このセクションはあくまで確認としての役割です。

2.1 バッテリーの取り付け

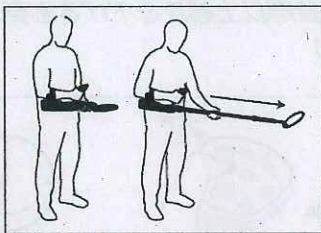
毎日の作業開始時に、完全に充電されたバッテリーを装着してください。



詳細は 5.1.2 セクションを参照してください

2.2 コイル、シャフト、アームレストの調整

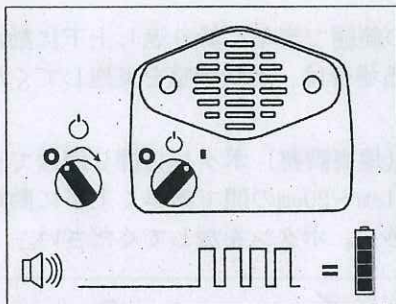
アームレスト、シャフト回転ロック、シャフトナットを解除し、希望の位置に調整してください。



詳細は 5.1.3 セクションを参照してください

2.3 探知機の電源を入れ、バッテリーを確認

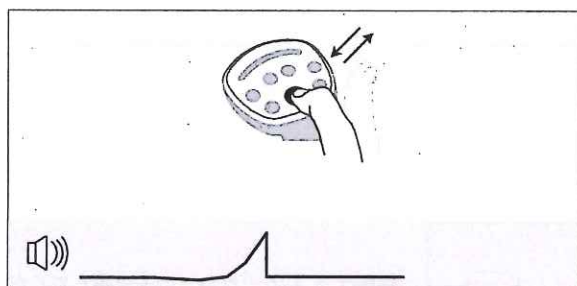
電源を入れると、完全に充電されたバッテリーを示す4回のピープ音が聞こえます。



詳細は 5.1.6~5.1.7 セクションを参照してください。

2.4 オーディオリチューン機能の確認

中央のRETUNEボタンを押して放し、不要な周囲の信号を素早くキャンセルしてください。

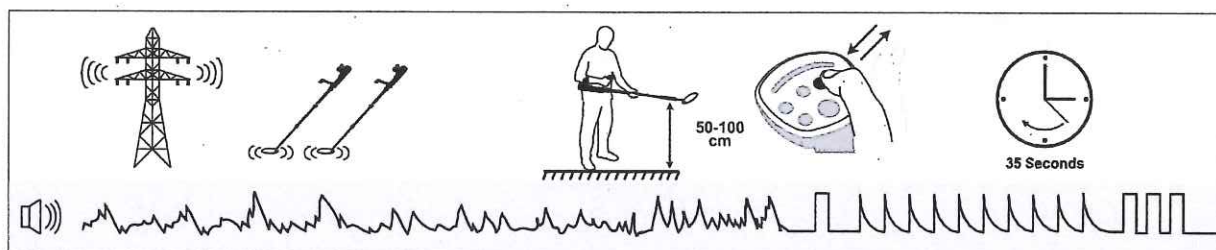


詳細は 5.1.9 セクションを参照してください。

2.5 周波数スキャンによるRFIキャンセル（必要に応じて）

電力線などの近くでは干渉が発生する可能性があります。確認するには、探索ヘッドを地面から50～100cmの高さで静止させ、信号干渉がないかを確認してください。干渉がある場合は、FREQ SCANボタンを押して放してください。ノイズキャンセル機能はスキャンLEDとオーディオ信号で35秒間作動し、完了すると3回のピープ音が鳴ります。

（都市部などで混在するRFI源が多い場合は、最大感度より1段階以上感度を下げる必要があるかもしれません。その場合、ターゲットの検出感度は低下します。）

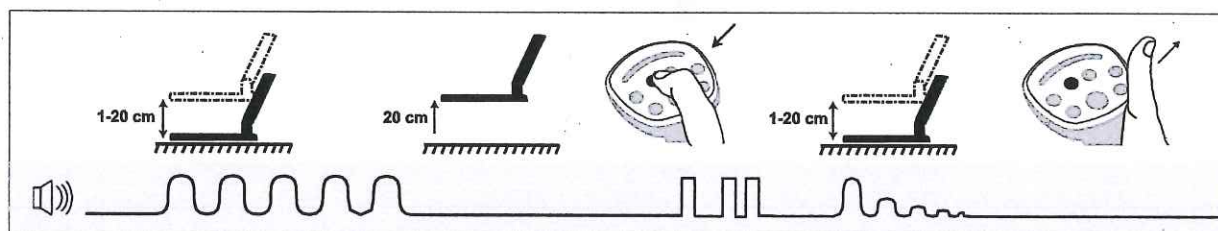


詳細は 5.1.8 セクションを参照してください。

2.6 地表応答の確認と地表調整の実施（必要に応じて）

金属物のない場所を見つけ、探索ヘッドを1cm～20cmの範囲で素早く繰り返し上下に動かして地表応答を確認してください。反応の変動が繰り返し発生する場合は、地表調整を実施してください。

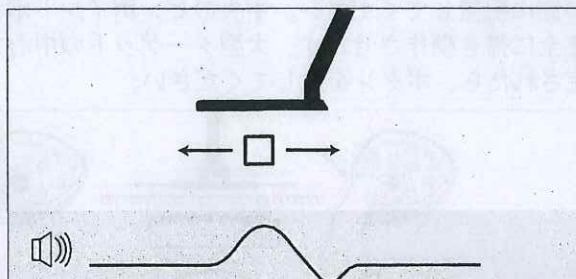
探索ヘッドを地面から20cmの高さまで上げ、GND BAL（地表調整）ボタンを押し続けてください。ダブルピープ音が鳴るのを待ち、その後、探索ヘッドを1cm～20cmの間で素早く上下に動かし、地表応答が完全に消えるまで繰り返してください（通常3～7秒）。ボタンを放してください。



詳細は 5.1.12 セクションを参照してください

2.7 探知機の感度チェック

既知の金属物を探索ヘッドの中央に通過させ、音声およびLEDの反応を確認してください。

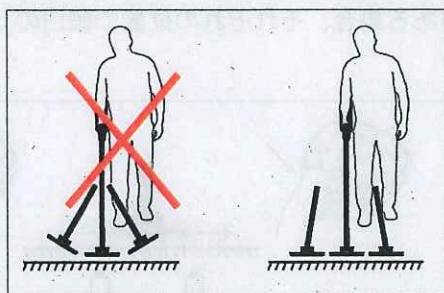


詳細は 5.1.13 セクションを参照してください

2.8 サーチコイルの適切な掃き動作

サーチコイルを地面から1~2cmの高さで保持し、約30~60cm/秒の速度で掃き動作してください。探索ヘッドを地面と平行に保ち、スイングの終端で持ち上げたり傾けたりしないように注意してください。

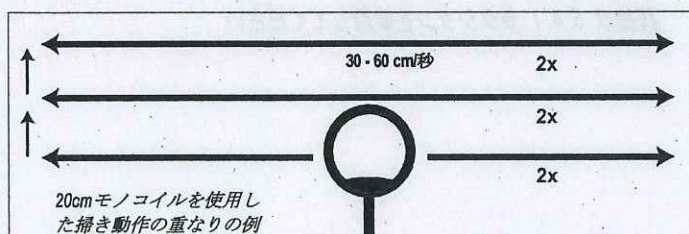
※ サーチコイルは動いている必要があります。



詳細は 5.2.1 セクションを参照してください

2.9 掃き動作の重なり

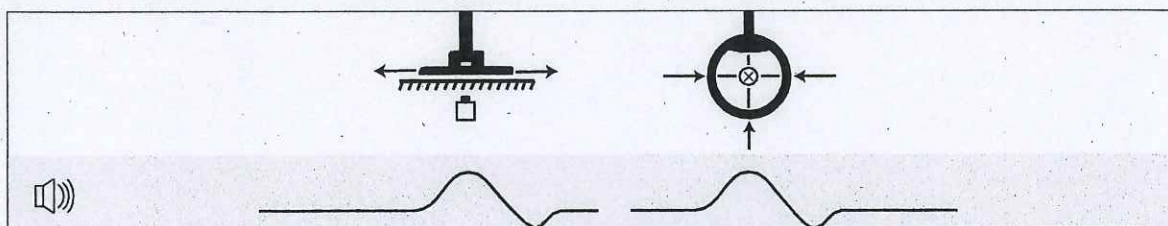
各スイングを少なくとも2回繰り返し、前回の掃き動作の半分の幅で前進し全範囲をカバーしてください。



詳細は 5.2.1 セクションを参照してください

2.10 標準サイズのターゲットの特定

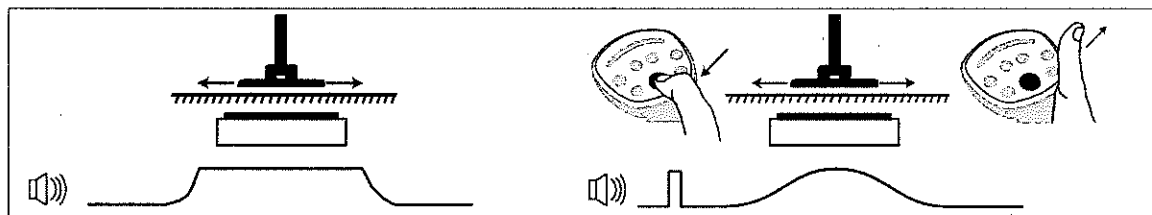
ほとんどのターゲットでは、ピーク応答はサーチコイルの中央に発生します。ターゲットの位置を正確に特定するために、左右および前後に掃き動作して十字線パターンを形成してください。



詳細は 5.3.1 セクションを参照してください

2.11 大型ターゲットの特定

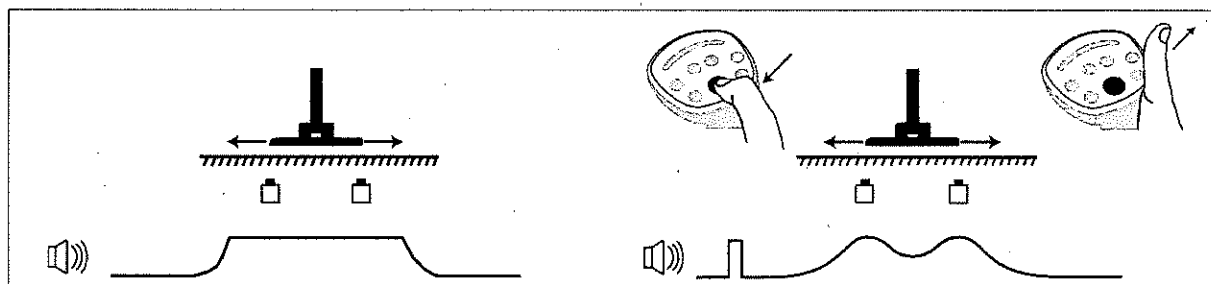
大型ターゲットは、通常、平坦で広範囲な応答を示します。大型ターゲットを正確に特定するには、サーチコイルをターゲットの推定位置の側に配置してください。中央のピンポイントボタンを押し続け、サーチコイルを左右および前後に完全に掃き動作させます。大型ターゲットの中心で顕著なピーク応答が発生します。ターゲットが特定されたら、ボタンを放してください。



詳細は 5.3.2 セクションを参照してください

2.12 隣接するターゲットの分離

近接した複数のターゲットは、しばしば一つの大きなターゲットとして応答することがあります。2つのターゲットが存在するかどうかを判断し、それらを分離するには、サーチコイルをターゲットの推定位置の側に配置してください。ピンポイントボタンを押し続け、ターゲットの全体の位置を前後左右に掃き動作してください。複数のターゲットがある場合、それぞれの位置で個別のピーク応答が発生します。



詳細は 5.4.1 セクションを参照してください

3.0 AML-750主要部分

AML-750は以下の部品で構成されています。

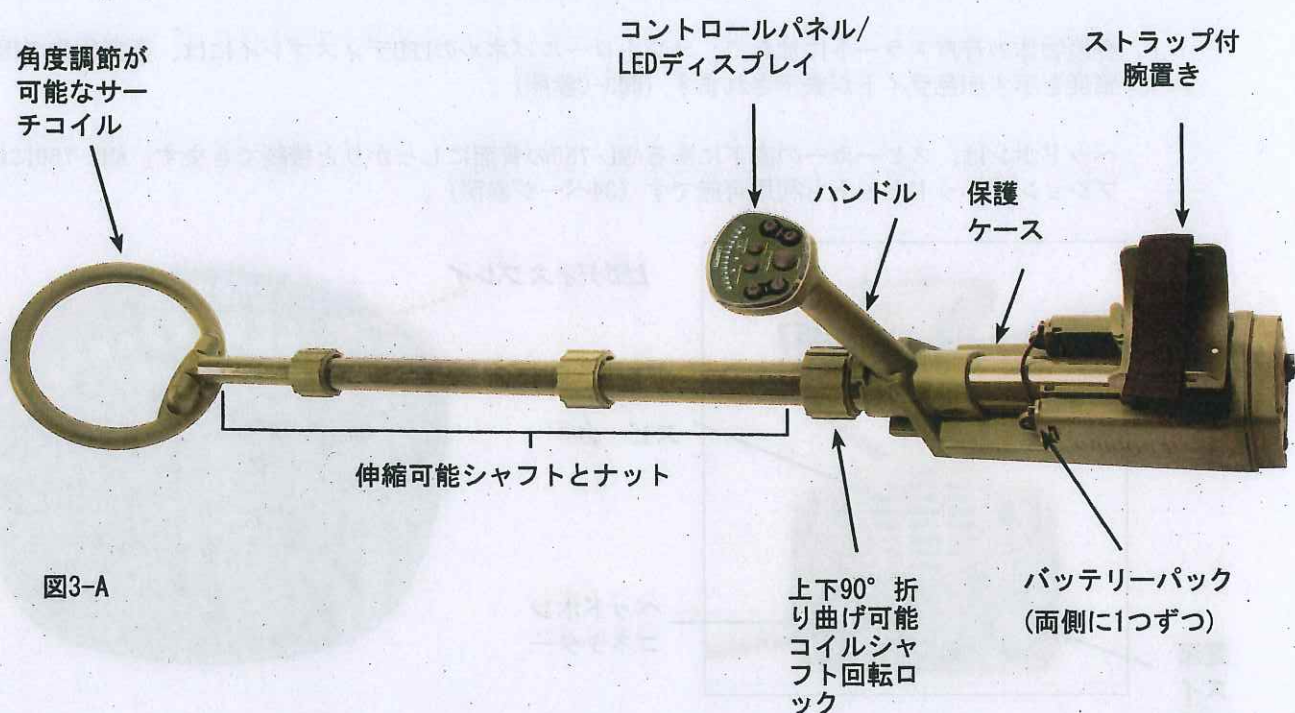


図3-A

3.1 保護ケース

すべての電子機器は保護ケース内に収納されています（図3-A参照）。バッテリーパックは、電子機器を追加保護するために独立したコンパートメントに密閉されています。

3.2 サーチコイルと伸縮シャフト

AML-750の外観（図3-A参照）では、防水仕様のサーチコイルが示されています。このサーチコイルは±90度回転でき、必要に応じて傾けることも可能です。この図では、20cmのサーチコイルが表示されていますが、お使いの探知機には、異なるサイズや構成のコイルが搭載されている場合があります。

AML-750の伸縮シャフトにより、装置を最大長1600mmから最小508mmまで折りたたむことが可能です。サーチコイルのケーブルはこの伸縮シャフト内に収納され、損傷を防ぎます。探知機のシャフトは、操作中のねじれや曲がりを防ぐために、強固なグラスファイバー素材で作られています。

3.3 スピーカー、LEDディスプレイ及びヘッドセット

スピーカーは電子ハウジングの背面に配置されています（図3-B参照）。ヘッドセットが接続されていない場合、音声信号はこのスピーカーから出力されます。

金属物体の音声アラートに加えて、コントロールパネルのLEDディスプレイには、金属物体の信号強度を示す赤色ライトが表示されます（図3-C参照）。

ヘッドホンは、スピーカーの直下にあるAML-750の背面にしっかりと接続できます。AML-750にはオプションのヘッドセットも利用可能です（34ページ参照）。

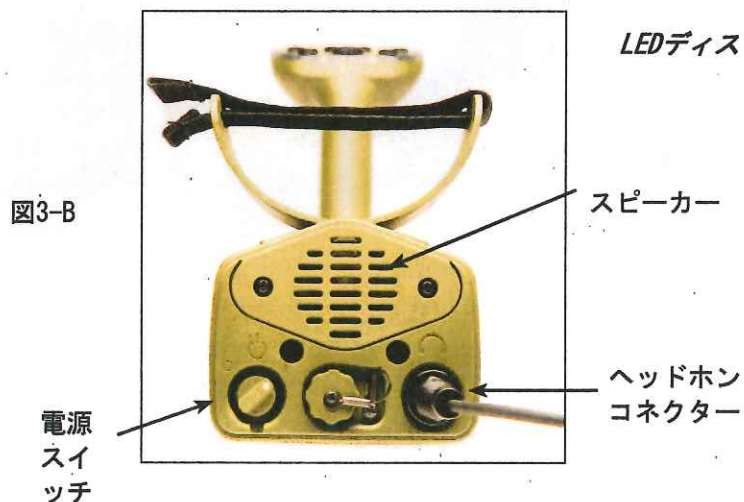


図3-C

4.0 AML-750の機能と特徴

4.1 電源スイッチ ON/OFF (A)

本体のメイン電源スイッチは、電子ハウジングの背面パネルに配置されています（図4-A参照）。

図4-A

A. 電源スイッチ
ON/OFF

B. ヘッドフォン
コネクター



4.2 コントロールパネルの機能

コントロールパネルの機能とボタンについて説明します（図4-B参照）。

4.2.1 電源ONインジケータ (C)

この緑色のLEDは、探知機の電源が入っていることを示します。

4.2.2 信号強度インジケータ (D)

3つの赤色LEDが左から右に向かって点灯し、金属ターゲットの信号強度を示します。LEDが点灯していない場合は信号応答なし、右端の3つすべてが点灯している場合は最大信号応答を示します。



4.2.3 低バッテリーLEDインジケーター (E)

この黄色のLEDは、探知機のバッテリー残量が約30分になると点滅を開始します。詳細は5.1.7および5.2.5セクションを参照してください。

4.2.4 探知音限界値 / 音量調節ボタン (F)

探知音限界値 (+, -) ボタンを直接押して、探知機のバックグラウンド音の限界値レベルを増減できます。音量レベルを調整するには、周波数スキャン / 音量ボタン (G) を押し続け、その後音量調整 (+, -) ボタンを使用してください。

4.2.5 周波数スキャン / 音量ボタン (G)

このボタンは、周波数スキャンおよび音量調整の2つの用途で使用されます。周波数スキャンを実行するには、このボタンを押して放してください（詳細は5.1.8セクションを参照してください）。

4.2.6 再調整 / ピンポイントボタン (H)

このボタンは、音声出力の再調整およびピンポイントの2つの機能で使用されます。音声/LEDの応答をゼロにリセットするには、このボタンを素早く押して放してください（詳細は5.1.9セクションを参照）。ピンポイント機能を使用するには、このボタンを押し続けてください（詳細は5.3.2セクションを参照）。

4.2.7 感度調節ボタン (I)

より深い探知深度と小さな金属物の探知を実現するために、必要に応じて感度を上げてください。ただし、安定した動作を維持するため、干渉を減少させるために感度を下げることが必要です。感度 (+, -) ボタンを使用して感度を増減できます。信号強度インジケーターのLEDは、新しい感度レベルを一時的に示します。

※ 感度機能は探知音限界値機能には影響しません。

4.2.8 地表調整ボタン (J)

探知機の地表調整を行うには、このボタンを押し続けてください（詳細は5.1.12セクションを参照）。

4.2.9 地表調整インジケーター (K)

この赤色LEDが点灯すると、地表調整処理が進行中であることを示します。

5.0 操作手順

Garrettは、AML-750を捜索作業に展開するたびに、以下の操作手順を使用することを推奨します。これらの指示に加えて、地域の当局が提供する標準作業手順（SOP）が優先される場合があります。オペレーターが重防護服を着用している場合は、適切なヘッドセットを使用する必要があります。

5.1 セットアップとシステムチェック

5.1.1 ユニットの取り出し

輸送ケースからAML-750を取り出し（図5-A参照）、物理的な損傷がないか確認してください。

図5-A



5.1.2 バッテリーの取り付け

バッテリーを装着してください。Garrettは、毎日の作業開始時に完全に充電されたバッテリーを使用することを推奨します。AML-750は単3電池8本を使用し、アルカリ電池1セットが付属しています。充電源が利用できない場合は、ニッケル水素（NiMH）充電電池またはリチウム単3電池も使用可能です。

（バッテリー交換および充電の詳細は 7.2 セクションを参照してください。）

5.1.3 サーチコイルとシャフトの調整

サーチコイルを開きます。アームレストとシャフト回転ロックを解除します。シャフトアセンブリを水平に回転させ、スプリング式の回転ロックを解除すると、自動的に再固定されます。次に、シャフトナットを緩め、伸縮シャフトを希望の作業長まで伸ばし、シャフトナットを締めて固定します（図5-B参照）。最後に、サーチコイルを地面と平行になるように傾けて調整してください。

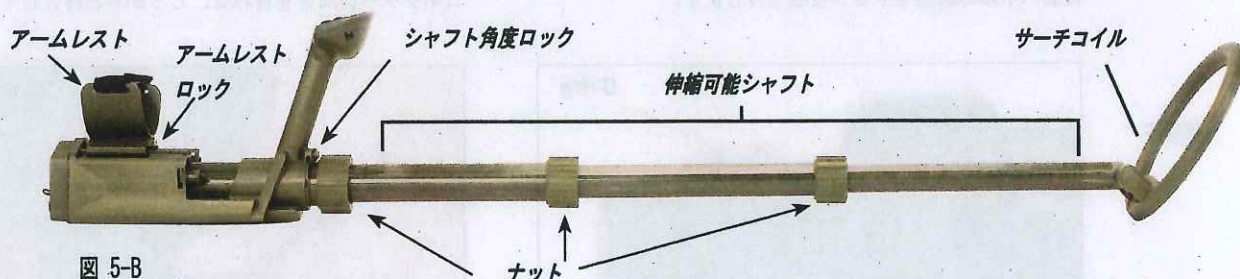


図 5-B

5.1.4 アームレストの調整

アームレストを快適な位置に調整し、必要に応じてアームストラップを使用してください。アームレストを前後に移動するには、アームレストロックレバーを開き、探知機シャフトと平行に配置します。アームレストを希望の位置にスライドさせた後、ロックレバーを探知機シャフトと垂直になるように戻して固定します（図5-C参照）。

図5-C



アームレストロックレバーを開き、アームレストをスライドさせます。



アームレストロックレバーをシャフトに対して垂直の位置で固定しま

5.1.5 ヘッドフォンの取り付け（使用する場合）

背面パネルのヘッドセットコネクターから防塵キャップを取り外します（図5-D参照）。ヘッドセットコネクターが清潔であることを確認してください。ヘッドセットプラグの向きを合わせ、コネクターピンに正しく接続します。探知機を水中で使用する場合は、ヘッドセットコネクターのOリングにシリコングリースを塗布してください。

コネクターをしっかりと奥まで挿入し、確実に固定されるまで押し込みます。次に、金属製のロッキングカラーをねじ部にスライドさせ、手で締めて固定します（図5-E参照）。過度に締めすぎないように注意してください。

図5-D



背面パネルの防塵キャップを取り外します。



コネクターの向きを合わせ、しっかりと挿入してください。

図5-E



探知機を水中で使用する場合は、Oリングにシリコングリースを塗布してください。

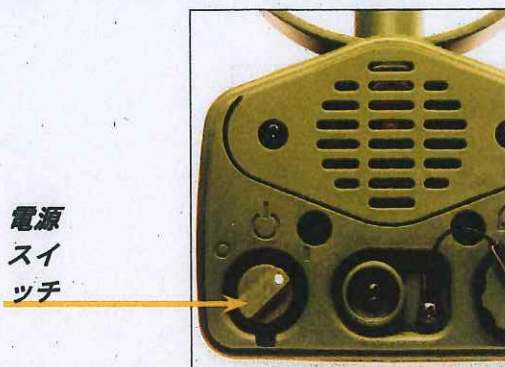


コネクターカラーを手でしっかりと締めて固定します。

5.1.6 電源スイッチ

電源スイッチは、保護ケースの背面にあります。探知機は屋外で、電氣的干渉源（例えば、電力線、電氣機器や家電製品、蛍光灯、送信機など）から離れた場所で、サーチコイルを地表から約1m離して電源を入れてください(図5-F参照)。

図 5-F
電源
スイッチ
(現在は入の
状態)



低バッテ
リー
警告灯

5.1.7 バッテリー残量の確認

電源を入れた直後、バッテリー残量を示す1~4回のビーブ音が聞こえます。

4回のビーブ音：バッテリーは完全に充電されています。

3回のビーブ音：バッテリー残量は約75%です。

2回のビーブ音：バッテリー残量は約50%です。

1回のビーブ音と低バッテリー警告灯の点滅：バッテリー残量が少なく、交換が必要です。

5.1.8 周波数スキャン / RFIキャンセルの実行（必要に応じて）

電力線や他の電子機器の近くでは、干渉が発生する可能性があります。干渉を確認するには、サーチコイルを地面から1メートルの高さで静止させ、信号の変動をチェックしてください。

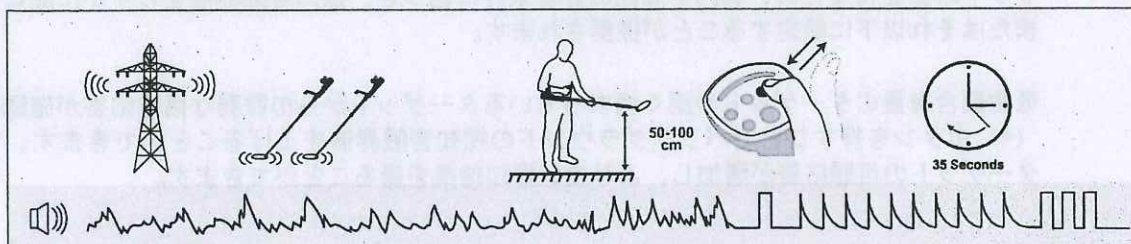
干渉がある場合は、周波数スキャン (FREQ SCAN) ボタンを押して周波数スキャンを開始します (図5-G参照)。この機能は約35秒間作動し、スキャンLEDと音声信号で状態を示します。スキャンが完了すると、3回のビーブ音が鳴ります。

サーチコイルは、ノイズキャンセル機能が作動している間、静止した状態を維持する必要があります。スキャンLEDディスプレイが停止し、探知機が3回のビーブ音を発すると、ノイズキャンセル機能が完了します。RFI設定は、この機能を再度実行するまで探知機に記憶され、電源をオフにしたりバッテリーを取り外したりしても維持されます。

このRFIキャンセル手順は、複数の探知機を近接した範囲（最短4メートル）で使用する際にも適用できます。詳細な手順については、セクション5.4.2を参照してください。

注意：誤って周波数スキャンを開始した場合、FREQ SCANボタンを再度押すことで機能を停止できます。その場合、RFI設定は以前の値に戻ります。

図5-G

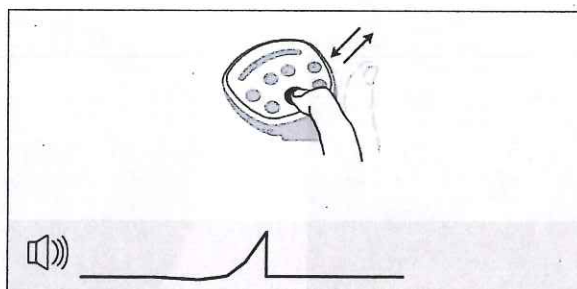


5.1.9 音声再調整機能の確認

中央の音声再調整ボタンを押して放すことで、音声/LED応答を瞬時にゼロにリセットできます。この機能は、探知機の音声/LED応答が環境ノイズによって増大してしまった場合に、それらを迅速にキャンセルするために使用されます。

音声再調整は通常不要ですが、非常に大きな応答が継続し、自動的に消えない場合にのみ実行することを推奨します（図5-H参照）。

図5-H



5.1.10 感度の調整

感度設定を上げることで、より深い検出深度や小さなターゲットの検出精度を向上させることができます。ただし、感度を上げすぎると、電氣的干渉や外部環境の影響を受けやすくなるため注意が必要です。AML-750Iには13段階の感度設定があります。初期の感度設定は10です。感度調節（SENS・+、-）ボタンを使用して、好みのレベルに調整してください（図5-I参照）。

一般的に、安定した動作を維持できる限り最大の感度に設定することが推奨されます。非常に小さなターゲットや深く埋まっているターゲットを検出する場合は、感度を高めてください。逆に、金属ゴミが多い場所や電氣的干渉が強い場所では、地表調節や周波数スキャンで安定しない場合、感度を下げて操作してください。

図5-I

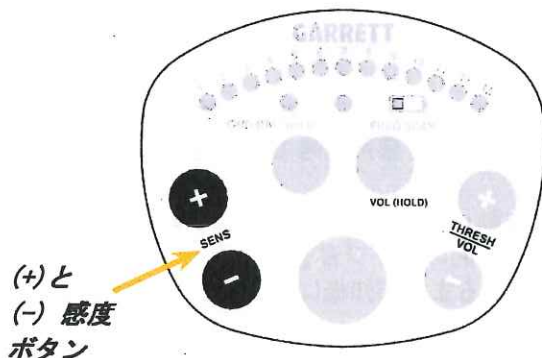
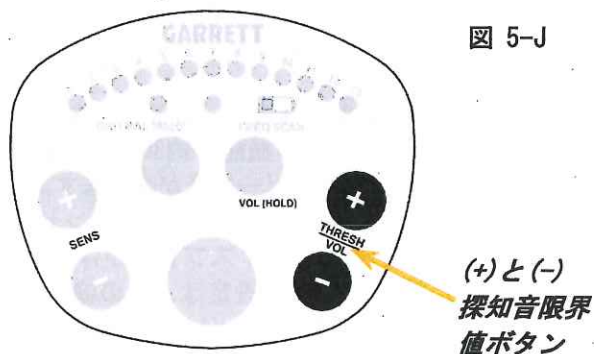


図 5-J



5.1.11 探知音限界値の調整

探知音限界値（Threshold）ボタン（+、-）を使用して、希望のレベルに調整してください（図5-J参照）。デフォルトの探知音限界値は7で、ほとんど聞こえない程度に設定されています。最適なターゲット応答を得るため、聴力や周囲の音響条件に基づき、探知音限界値をわずかに聞こえるレベル、またはそれ以下に設定することが推奨されます。

低金属含有量のターゲットや深く埋まっているターゲットからの微弱な信号応答が確認された場合、（+）ボタンを押すことでバックグラウンドの探知音限界値を上げることができます。これにより、ターゲットの可聴応答が増加し、より良い探知結果を得ることができます。

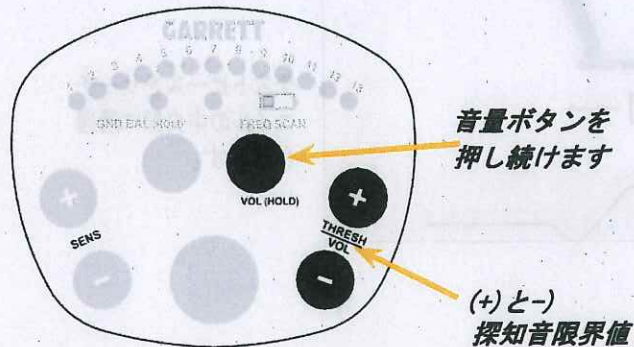
オペレーターは、最適な作業設定に応じて音声再調整の探知音限界値を調整できます（この設定により、バックグラウンドノイズを軽減するのに役立ちます）。

5.1.12 音量の調整

音量を希望のレベルに調整するには、探知音限界値/音量調節(FREQ SCAN/VOL)ボタンを押し続け、音量(+, -)ボタンを使用してください(図5-K参照)。

音量調整は、大きなターゲットによって発生する最大音量のみを制御し、微弱な信号の音量や感度には影響を与えません。

図5-K



5.1.13 地表応答の確認と地表調節の実施（必要に応じて）

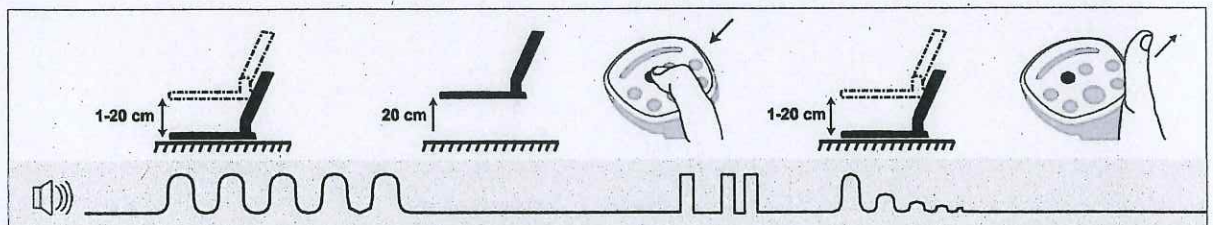
AML-750の高度なパルス誘導技術により、磁鉄鉱やラテライト土壌などの鉱物化の影響を受けにくくなっています。しかし、より困難な土壌環境では、磁性または導電性を持つ石（ホットロック）に遭遇する可能性があります。ホットロックとは、鉄鉱物が集中しているために探知機が金属として認識する岩石のことです。AML-750の高度な技術により、ほとんどのホットロックを無視することができますが、極端なホットロックのみ応答を示します。

極端な地表条件が存在するかを判断するには、金属物のないエリアを見つけ、サーチャコイルを地面から1~2cmの高さで左右に数回掃き動作させてください。その後、地表応答を確認するため、サーチャコイルを約1cmから20cmの間で素早く上下させてください。信号応答が安定している、または変化がない場合、地表調節の設定は正しく、AML-750は搜索作業の準備が整っています。

地表チェック手順中に繰り返し音の変動がある場合、以下の手順で地表調節を実施してください(図5-L参照)。

サーチャコイルを地面から約20cmの高さまで持ち上げ、地表調節ボタンを押し続けます。1秒後にダブルビープ音が鳴り、地表調節モードが開始されます。ボタンを押したまま、サーチャコイルを約1cmから20cmの間で素早く上下させてください。これを繰り返し、地表応答が完全に消えるまで行います(通常3~7秒)。完了したら、地表調節ボタンを放してください。

図5-L

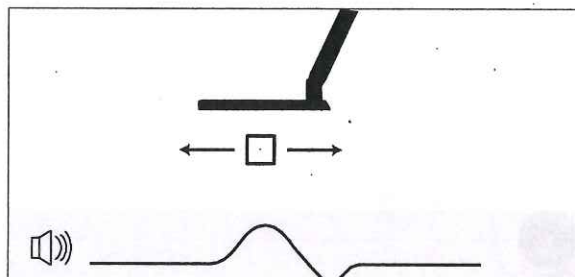


5.1.14 探知機の感度チェック

適切な感度レベルを設定し、探知ニーズに適したテストピースを選択します。テストピースをサーチコイルの中央部に通過させ、音声応答が聞こえ、LEDバーグラフに表示されることを確認してください（図5-M参照）。

必要に応じて、探知音限界値を調整し、明確な応答が得られるようにしてください。テストターゲットから信号応答がまったく得られない場合は、探知機を使用せず、修理または点検を行ってください。

図5-M



テストピースをサーチ
コイルの中央部に通過
させます。

5.2 ターゲットの探知手順

5.2.1 サーチコイルの適切な掃き動作

最適な探知深度を得るためには、サーチコイルを動かした状態で操作し、地面に対して可能な限り近い距離（約1～2cm）を保ちつつ、連続的に接触しないようにしてください。サーチコイルを左右に直線的に掃き動作させ、その速度を約30～60cm/秒に保ってください（図5-N参照）。サーチコイルを常に地面と平行に保ち、掃き動作の全範囲にわたって一定の姿勢を維持してください。特に掃き動作の端部では、サーチコイルを持ち上げたり傾けたりしないように注意してください。サーチコイルを持ち上げたり傾けたりすると、埋設ターゲットの検出精度が低下する可能性があります。

図5-N



5.2.2 掃き動作の重なり

各掃き動作は同じ場所で数回繰り返してください（図5-L参照）。ターゲットが検出されない場合は、サーチコイルを幅の1/2だけ前方に移動させ、掃き動作のパターンを繰り返してください。この手順は、パターン化されたエリアで完全な搜索範囲を確保するための段階的な探索技法です。

5.2.3 ターゲットに接触しないこと

ターゲットが地表から突き出ている可能性がある環境では、最初にサーチコイルを地面より5～10cm上に保ち、目視でサーチコイルが異物に接触しないことを確認しながら掃き動作を行ってください。ターゲットが検出されなかった場合、同じ場所でサーチコイルを地表近く（可能であれば1～2cm）まで下げて再度掃き動作を実行してください。この「高め」から「低め」の探索手法を段階的に進めてください。

探知機やサーチコイルは、いかなる場合でも危険物に接触しないようにしてください！

5.2.4 危険物への注意

オペレーターは、探知機の掃き動作を実行する際に視覚的な観察も行うことが推奨されます。例えば、トリップワイヤーなどの危険物は、サーチコイルの掃き動作を行う前に目視で特定できる場合があります。

5.2.5 警告アラームの確認

作業中に、バッテリー残量が約30分になると黄色の低バッテリー警告灯が点滅します（図5-0参照）。この点滅に加え、60秒ごとに短い音声アラームが鳴ります。この早期警告機能の目的は、探知機の動作を維持しながら、安全地帯へ退避するための十分な時間を確保することです。（バッテリー管理の詳細については、セクション7.2を参照してください。）

図5-0



5.3 ターゲットの位置と金属種別の特定

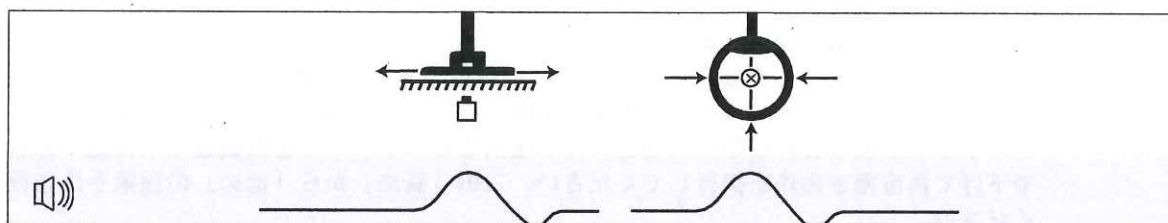
ターゲットがAML-750によって探知されると、オペレーターには音声および視覚信号で通知されます。その後、オペレーターはターゲットの正確な位置、およそのサイズ、および深さを特定する必要があります。さらに、音声信号のトーンによって、金属の種類を推測することができます。

5.3.1 標準サイズのターゲットの特定

ほとんどのターゲットでは、ピーク応答はサーチコイルの中央で発生します。ターゲット上で掃き動作を繰り返すことで、オペレーターはピーク応答が発生する位置を特定でき、ターゲットを正確に位置決めできます（図5-P参照）。

ターゲットの位置をより正確に特定するために、左右および前後に掃き動作を行い、十字線を形成するようにスキャンしてください。例えば、最初にターゲットの上で左右にスキャンし、ピーク応答の位置を確認します。次に、そのピーク応答の位置で前後にスキャンし、最も強い応答が得られる場所を特定します（つまり、十字線を形成する）。

図5-P



5.3.2 大型ターゲットの特定

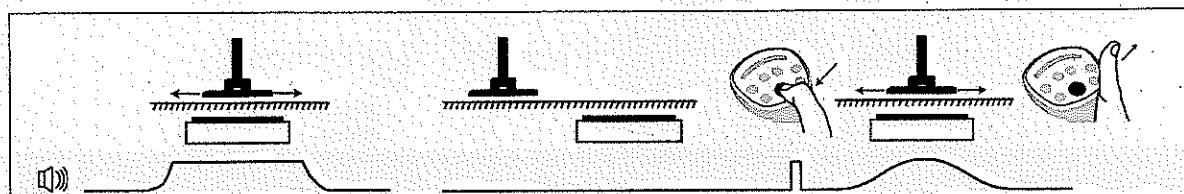
大型ターゲットは、広範囲で平坦な応答を示すことが多いため、前述の方法では正確な位置を特定しにくい場合があります。大型ターゲットの位置を正確に特定するには、以下の手順を使用してください。

サーチコイルをターゲットの推定位置の側に配置します。中央ボタンを押し続けてピンポイント機能を有効にします（図5-Q参照）。

ピンポイントボタンを押したまま、サーチコイルをターゲット全体にわたって左右および前後に掃き動作させます。探知機は自動的に応答を調整し、大型ターゲットの中心部で明確なピーク応答が発生するようになります。

ターゲットの位置が特定されたら、ピンポイントボタンを放して通常の動作モードに戻ります。

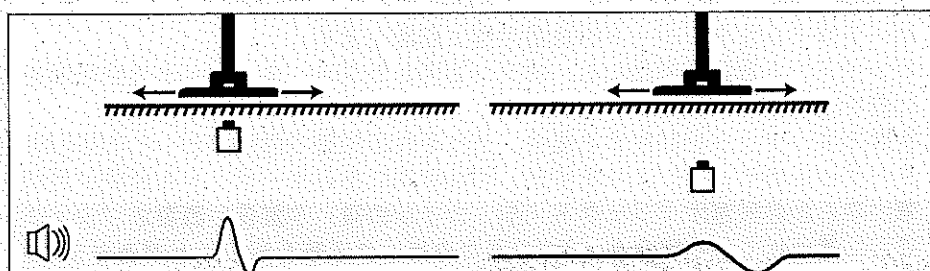
図5-Q



5.3.3 ターゲットのサイズと深さの推定

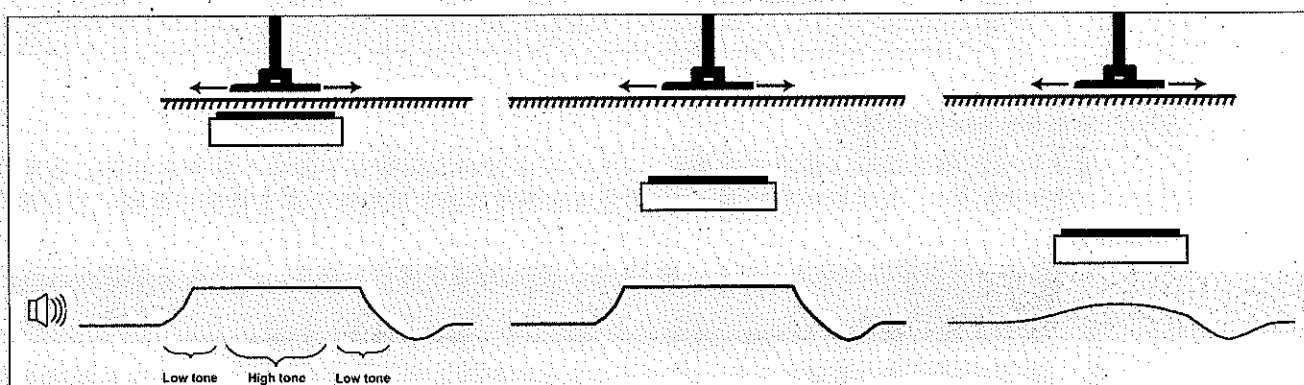
ターゲットのおおよそのサイズと深さは、応答の強さと幅に基づいて推定できます（図5-R参照）。これは習得が必要なスキルですが、以下の一般的なガイドラインがあります。

図5-R



A. 地表近くの小さなターゲットは、急激で狭い応答を示し、最大スケールまでの強い信号を発することがあります。

B. 中程度の深さにある小さなターゲットは、滑らかな応答と弱い信号強度を示します。



C. 地表近くの大きなターゲットは、広範囲で最大スケールの応答を示し、サーチコイルがターゲットを通過する際にしばしばトーンの極性が変化します。

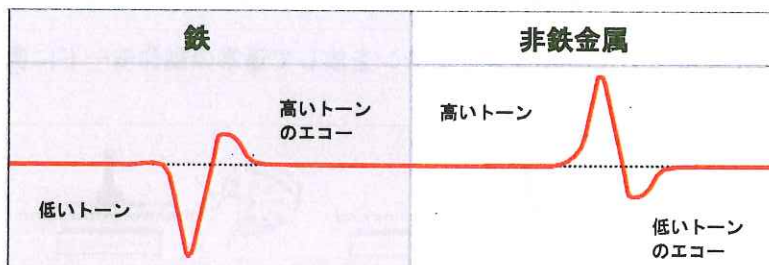
D. 中程度の深さにある大きなターゲットは、広範囲で最大スケールの応答を示します。

E. 深く埋まっている大きなターゲットは、広範囲で滑らかな応答を示し、最大スケールまでの強い信号を発することがあります。

5.3.4 音声応答による金属種別の識別

音声応答のトーン（音程）は、ターゲットの金属種別を推測するための手がかりとなります（図5-S参照）。ほとんどの鉄製ターゲットは、低いトーンの後には高いトーンのエコーを生じます。一方で、ほとんどの非鉄製ターゲットは、高いトーンの後には低いトーンのエコーを生じます。ただし、すべてのターゲットがこのパターンに当てはまるわけではありません。

図5-S



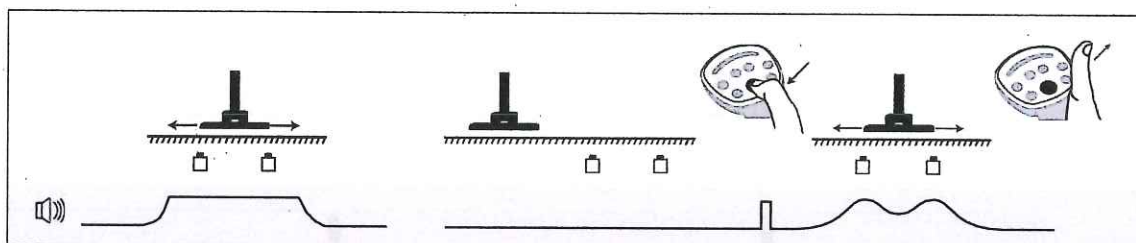
5.4 高度な探知手順

5.4.1 隣接ターゲットの分離

近接した複数のターゲットは、しばしば一つの大きなターゲットとして応答します（図5-T参照）。以下の手順を実行して、2つのターゲットが存在するかを判断し、それらを分離してください。

1. サーチコイルをターゲットの位置の側に配置します。
2. ピンポイント機能を有効にし、ボタンを押したまま、ターゲットの全範囲をゆっくりと前後左右に掃き動作してください。
3. 複数のターゲットが存在する場合、それぞれの位置で個別のピーク応答が発生します。
4. ターゲットのサイズによりますが、20cm以内にあるターゲットも分離が可能です。
5. 薄い平らな非鉄製オブジェクト（例：コインの縁）や細長い鉄製オブジェクト（例：ボルト）が平らに置かれている場合も、2つの別々のピーク応答を示すことがあります。

図5-T

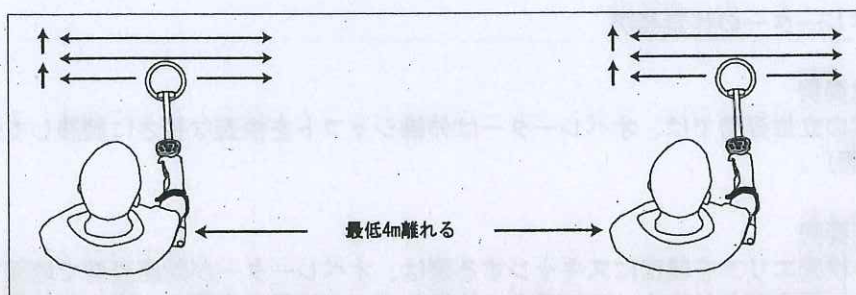


5.4.2 複数探知機の同時運用

複数の探知機を同時に使用する場合、4メートル以内の距離で干渉なく動作させることが可能です（図5-U参照）。以下の手順に従って、2台以上の探知機を互換性のある設定で運用してください。

1. 最初の探知機のみをオンにし、RFIキャンセル処理を実行します。そのまま電源を入れた状態で静止させます。
2. 2台目の探知機を1台目の探知機から2～3メートル離れた場所に配置します。
3. 2台目の探知機の電源を入れ、2～3メートルの間隔を維持しながらRFIキャンセル処理を実行します。
4. これにより、探知機同士のクロストーク干渉を最小限に抑えた状態で4メートル以内の距離で運用できます。もし干渉が依然として発生する場合は、手順1～3を繰り返すか、探知機同士の間隔をさらに広げてください。
5. 追加の探知機を運用する場合は、手順2～4を繰り返してください。

図5-U

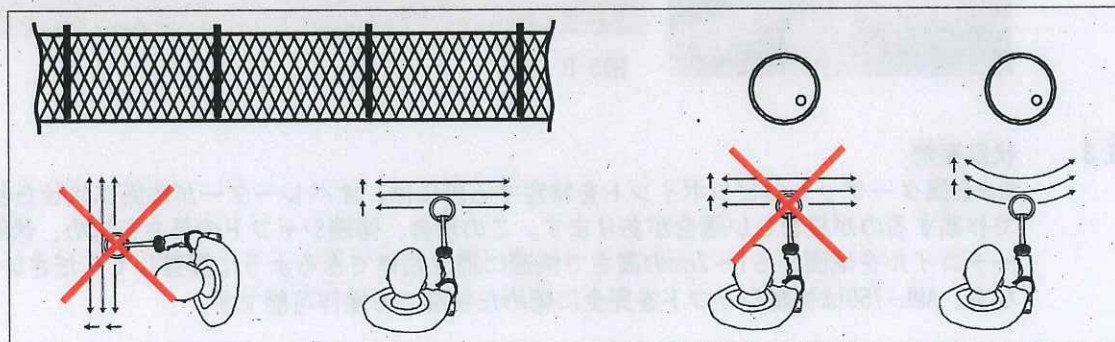


5.4.3 大型金属構造物付近での運用

金属フェンスや鉄道レールなどの大型金属構造物（LMS）は非常に強い探知信号を発するため、その近くでの操作が困難になることがあります。しかし、適切な訓練と精密な技術を習得することで、こうした条件下でも探知機を効果的に運用することが可能です。以下の手順とガイドラインを守ってください。

1. LMSを探知しない十分な距離からスキャンを開始します。
2. サーチコイルをLMSとの距離を一定に保ちながら正確に掃き動作させます。例えば、フェンスのような直線状の物体に対してはフェンスと平行に掃き動作し、ドラム缶のような円形の物体に対しては円弧を描くように掃き動作してください（図5-V参照）。
3. その位置での掃き動作を完了したら、サーチコイルを幅の半分だけ前進させ、必要に応じてリセットボタンを押してLMSによる応答をキャンセルします。
4. 手順2と3を繰り返しながら、サーチコイルをLMSに向かって徐々に前進させます。
5. LMSに近づくにつれ、掃き動作中に一定の距離を保つことがより重要になります。また、場合によってはサーチコイルを半分の幅よりも小さな間隔で前進させる必要があるかもしれません。

図5-V



5.5 操作上のエラー回避

AML-750は、オペレーターのエラーを最小限に抑えるよう設計されています。

- メイン電子ユニットに電源スイッチが配置されているため、コントロールパネルの操作によって誤って電源がオフになることはありません。
- AML-750の地表調節機能は、金属ターゲットをキャンセルすることはありません。
- 低バッテリー警告灯は約30分の完全動作時間を提供し、その間に安全な領域へ戻る事が可能です。

6.0 オペレーターの作業姿勢

6.1 立位姿勢

通常の立位姿勢では、オペレーターは伸縮シャフトを快適な長さに調整して使用してください（図6-A参照）。

6.2 跪座姿勢

狭い検索エリアを精密にスキャンする際は、オペレーターが跪座姿勢で地面を掃き動作させるのが望ましい場合があります。この場合、伸縮シャフトの長さを縮め、跪いた状態でサーチコイルを地面から1～2cmの高さで快適に掃き動作できるように調整してください（図6-B参照）。

図6-A



図6-B

6.3 伏臥姿勢

When 金属ターゲットのピンポイントを特定する際には、オペレーターが地面に伏せた状態（伏臥姿勢）で作業するのが望ましい場合があります。この場合、伸縮シャフトの長さを縮め、伏臥姿勢のままサーチコイルを地面から1～2cmの高さで快適に掃き動作できるように調整してください（図6-C参照）。なお、AML-750Iは伸縮シャフトを完全に縮めた状態でも操作可能です。

図6-C



7.0 お手入れとメンテナンス

7.1 清掃と保管

作業終了後は、探知機の外部に付着した泥、塩水、その他の汚れを清掃してください。サーチコイル、伸縮シャフト（完全に伸ばした状態）、およびコントロールボックスをきれいな水と必要に応じて石鹸を使用して清掃してください。探知機には化学薬品やオイルを使用しないでください。

場合によっては、追加の清掃のためにシャフト全体をコントロールボックスから取り外す必要があります。伸縮シャフトの取り外しと再取り付けの手順については、セクション7.3を参照してください。取り外した後、伸縮シャフトを完全に伸ばし、必要に応じてきれいな水とスプレーノズルで内部を洗浄してください。コントロールボックスのシャフト保持部分も清掃し、必要であればサーチコイルのコネクタも清掃してください。コントロールボックスとシャフトが完全に乾燥した後、サーチコイル/シャフトアセンブリを再取り付けしてください。

7.1.1 探知機を折りたたむ前に完全に乾燥させてください。可能な限り、ほこりや砂から保護するようにしてください。夏場の高温時に車のトランクや屋外保管庫に保管したり、極寒の環境に放置しないでください。

7.1.2 探知機を折りたたむ前に完全に乾燥させてください。可能な限り、ほこりや砂から保護するようにしてください。夏場の高温時に車のトランクや屋外保管庫に保管したり、極寒の環境に放置しないでください。

7.1.3 長期間保管する場合は、バッテリーを取り外し、バッテリーカバーを閉じてください。

7.1.4 AML-750の寿命を延ばすには、使用しないときに探知機をハードケースの輸送ケースに正しく収納することも大切です。

7.2 バッテリー管理オプション

7.2.1 バッテリーの交換

AML-750は単3電池8本を使用します。アルカリ電池、リチウム電池、またはNiMH充電式電池を使用可能です。

AML-750のバッテリーコンパートメントは、探知機のアームレストの両側に配置されています（図7-A参照）。バッテリーカバーを押し込み、4分の1回転反時計回りに回してロックを解除し、カバーを引いて取り外してください（図7-B参照）。探知機を前方に傾けると、バッテリーパックが滑り出ます（図7-C参照）。

図7-A



図7-B



個別のバッテリーをバッテリーパックに取り付ける際は、内部のプラスおよびマイナスマークに従って正しく配置されていることを確認してください。バッテリーパックを元に戻す際も、探知機の側面にあるプラスおよびマイナスマークに従って正しい極性で挿入してください（図7-D参照）。その後、スライドして挿入し、バッテリーカバーを元に戻し、4分の1回転時計回りに回してロックしてください。

反対側のバッテリーも同様の手順で交換してください。探知機を水中で使用する場合は、各バッテリーカバーのOリングにシリコングリースを塗布してください（図7-E参照）。



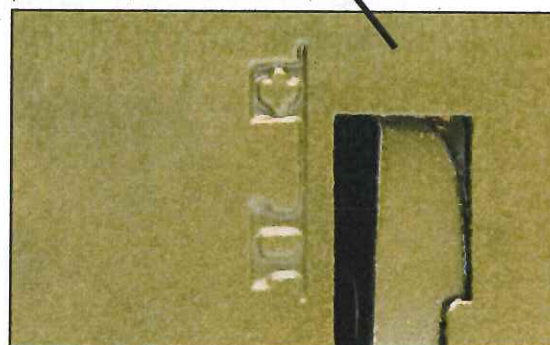
図7-C



図7-D（電極に注意）



図7-E



7.2.2 バッテリーの充電

一部のAML-750パッケージには、充電式バッテリー2セットが含まれており、一方のセットを使用しながらもう一方を充電することができます。

Garrettの充電器（一部のパッケージに付属、また他のパッケージではオプションアクセサリとして提供）は、一度に1本から8本の単3電池を充電できます（図7-F参照）。

図7-F



注意：本充電器にはNi-MHタイプのバッテリーのみを使用してください。

警告：リチウム電池、アルカリ電池、またはカーボン電池を充電しようとししないでください。

充電器には8つの独立した充電チャンネルがあり、それぞれのバッテリーの充電状況を示すLEDインジケーターが搭載されています。

赤色LED：急速充電中。 緑色LED：満充電。 点滅する赤色LED：バッテリー故障、または充電不適合。 点滅する緑色LED：バッテリー放電サイクル中。

オプションとして、特別なソーラー充電キットも利用可能です。詳細はセクション9を参照してください。

7.3 サーチコイル / シャフト部分の取り外しと取り付け

7.3.1 サーチコイル / シャフト部分の取り外しと取り付け

1. 伸縮シャフトを完全に縮め、シャフトナットを締めて固定します（図7-G参照）。
2. アームレストロックを解除し、アームレストを前方にスライドさせて取り外します（図7-H参照）。アームレストを完全にスライドさせるには、一方のバッテリーカバーを取り外す必要があります。あるいは、バッテリーカバーを装着したままアームレストを前方にスライドさせることも可能ですが、完全に取り外さないようにしてください。

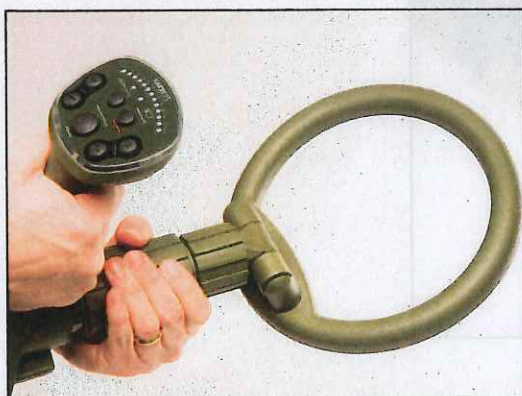


図7-G



図7-H



3. シャフト回転ロックを解除し（図7-I参照）、ロックを開いたまま保持しながら、シャフトを180°回転させてサーチコイルが上下逆さまになるようにしてください（図7-J参照）。

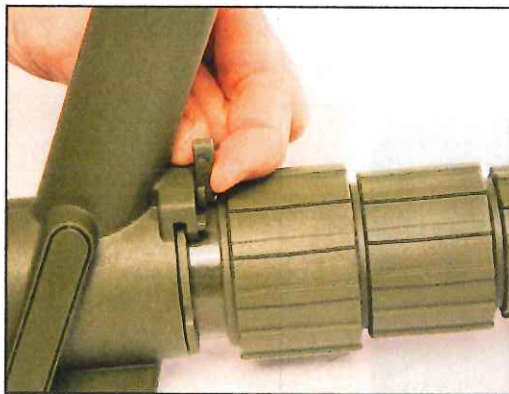


図7-I



図7-J

4. シャフトアセンブリを部分的にスライドさせ、サーチコイルコネクタにアクセスできるようにします。
5. コネクタカバーをケーブルに沿ってスライドさせ、コネクタを露出させます。コントロールボックスから手で緩めて取り外してください（図7-K参照）。

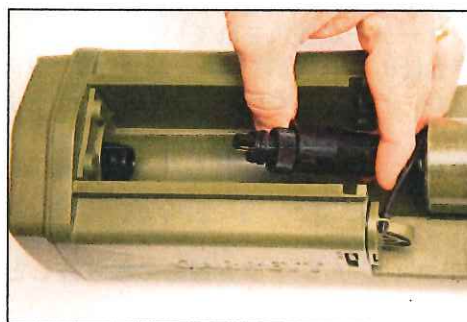


図7-K

6. サーチコイル / シャフトアセンブリをコントロールボックスから取り外します（図7-L参照）。



図7-L

7.3.2 サーチコイル / シャフト部分の取り付け手順

1. 伸縮シャフトを完全に縮め、シャフトナットを締めて固定します。
2. シャフトをコントロールボックスに部分的に挿入します。
3. サーチコイルコネクターのピンを正しく合わせ（図7-M参照）、コネクタを完全に挿入し、カラーを手で締めて固定します。



図7-M

4. シャフトアセンブリを適切に収納するために、コイルケーブルを巻き戻す必要がある場合があります。その際は、サーチコイル側から探知機方向を見て、シャフトアセンブリを反時計回りに2～4回回転させ、コイルケーブルが正しく収まるようにしてください。
シャフトアセンブリを180° 回転させ（サーチコイルが上下逆さまになる位置）、完全にコントロールボックスに挿入します。
5. シャフト回転ロックを解除し、シャフトを希望の位置に回転させた後、スプリング式回転ロックが自動的に固定されるようにします。

7.4 20cmサーチコイルの突っ張り調整

オペレーターは、20cmサーチコイルの突っ張りを調整することができます。コインまたはマイナスドライバーを使用し、ネジを時計回りに回すことでテンションを強めることができます（図7-N参照）。

適切に締められた状態では、操作中にサーチコイルが傾けられることを許容しつつ、任意の位置で安定して保持される必要があります。過度に締めすぎないように注意してください。

図7-N



7.5 28cm x 33cmサーチコイルの調整

7.5.1 サーチコイルアセンブリの調整手順

1. サーチコイルを開きます。コイルナットを緩め、ステムマウントを前方の位置にスライドさせ、ナットを手で締めます（図7-0～7-R参照）。
2. サーチコイルのテンションを強めるには、ナットを手で時計回りに回してください（図7-S参照）。適切に締められた状態では、サーチコイルは地面と平行な位置を維持しつつ、操作中の傾斜を許容できる必要があります。過度に締めすぎないように注意してください。



図 7-0



図 7-P



図 7-Q



図 7-R



図 7-S

ロープロファイルタكتикаルヘッドセット (4ピン)

部品番号 1624500

骨伝導型のサウンドシステムで、オペレーターの聴覚チャンネルを妨げません。耳の前側にぴったりと装着するように設計されています。3メートルまでの防水です。



ツールキット

部品番号 1625100

AML-750のフィールド修理に必要な工具セット。

タンパープルーフドライバー、ステムメンテナンス用スパナレンチ、Oリング用シリコングリースを含みます。



シャフトナットスパナレンチ

部品番号 1625200

AML-750の高度な清掃のための専用ツールです。内部ステムナットの取り外しに使用します。



MS-2 ヘッドフォン (4ピン)

部品番号 1627340

頑丈なボリュームコントロール付きヘッドフォンです。

快適なヘッドバンドとイヤークッション。折りたたみ式で、収納・持ち運びが簡単。



水中用ヘッドフォン (4ピン)

部品番号 2202101

耐久性の高い防水ヘッドフォンです。

大型イヤークッションが快適さを提供し、環境音を遮断します。



プロポインターAT

部品番号 1140900

あらゆる地形で使用可能な完全防水 (最大3メートル) のハンディー型金属探知機です。



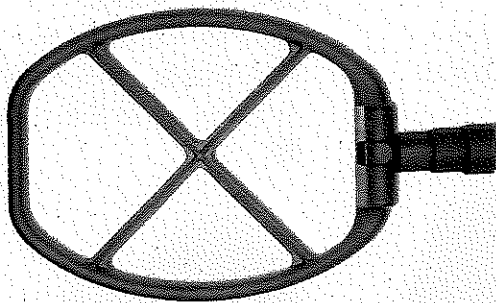
8.0 AML-750の部品リスト

ヘッドフォン関連	部品番号
MS-2 ヘッドフォン (4ピン) r	1627340
ロープロファイルタケイカルヘッドセット (4ピン)	1624500
水中用ヘッドフォン (4ピン)	2202101
サーチコイル/シャフト部分	
20 cm. モノ, オープン	2234000
25x31 cm. DD, オープン	2234600
28x33 cm. DD, クローズド	2235300
28x33 cm. モノ, クローズド	2235200
38x50 cm. モノ, オープン	2234100
輸送・運搬具	
ハードケース	1624000
ソフトキャリーケース	1616700
グリーンバックパック	1624100
コンパクトバックパック	1624800
付属品	
単3乾電池4本ホルダー	9434100
ニッカドマンガン単3充電電池	9434200
充電キット	1624300
(充電パック、110/240 VACおよび12 VDCアダプター)	
腕置き部品	2266500
バッテリーカバー部品	2266600
テストピース	1624600
メンテナンス	
シャフトナットスパナレンチ	1625200
ツールキット	1625100
オプション	部品番号
シャフト部品	2346200
サーチコイル, 20 cm	2345600
サーチコイル, 38x50 cm	2346000
サーチコイル, 25x31 cm. DD	2348600
サーチコイル, 28x33 cm. DD	2349800
サーチコイル, 28x33 cm. モノ	2349700
シャフトロック	2266900
スピーカー 45mm	9432000
ナット	2267100
O-リング	2267200
アームレスト	9851300

15" x 20" (38 x 50 cm) デイブシーカー

部品番号 2234100

深く埋まった大型の金属物を探知するのに適したサーチコイルです。



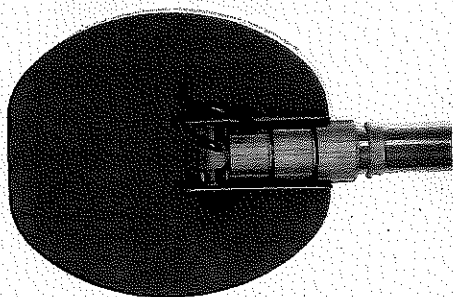
11" x 13" (28 x 33cm)

モ/DD クロスドサーチコイル

センターマウントのソリッドコイル設計で衝撃に強くバランスのとれたサーチコイルです。

微小な金粒の探知が可能です。

モ/商品番号: 2235200 DD商品番号: 2235300

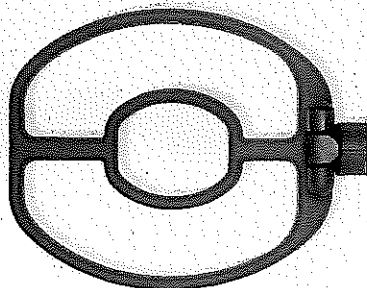


10" x 12" (25 x 31 cm) DDオープンコイル

部品番号 2234600

大型および小型ターゲットの優れた探知性能をもつサーチコイルです。

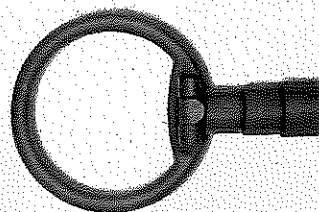
穴あきで水中探索にも最適です。



8" (20cm) モノサーチコイル

部品番号 2234000

小型の金属物を探知するのに適したサーチコイルです。密生した植生や狭いエリアでの操作性を向上させました。



コイルカバー

部品番号 1608300 (8インチコイル用)

岩の多い地形での使用時にコイルを保護します。



注: すべてのサーチコイルに対応した専用コイルカバーが用意されています。詳細と価格については弊社公式サイトをご覧ください。

運搬用ベルト

部品番号 1626300

探知機に接続することにより、運搬の重量負担を軽減させます。



ハードケース

部品番号 1624000

ミリタリーグレードの
プラスチック製。

探知機とサーチコイル
を収納できるソフトケ
ースを収納可能。



グリーンバックパ ック

部品番号 1624100

耐久性のあるソフトケー
ス。探知機とアクセサリ
ーを収納可能。



ソフトキャリーケ ース

部品番号 1616700

コンパクトなソフトケース。
AML-750本体、サーチコイル、バ
ッテリー、ヘッドセットを収納可
能。



充電キット

部品番号 1624300

充電パック、110/240 VACお
よび12 VDCアダプターが含
まれています。

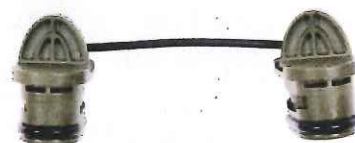


腕置き部品

部品番号 2266500



Part No. 2266600



ニッカドマンガン単3

充電電池

部品番号 9434200



テストピース

部品番号 1624600



単3乾電池4本ホルダー

部品番号 9434100



詳細は弊社ホームページをご覧ください。

10.0 仕様

重さ 1: 2.83 Kg (バッテリーと20cmサーチコイル)

重さ 2: 5.44 Kg (バックパック、予備バッテリー、予備充電電池込み)

重さ 3: 4.79 Kg (バックパック込み)

重さ 4: 10.95 Kg (ソフトキャリーケース込みの総重量)

長さ 1: 504mm (収納時折りたたみ)

長さ 2: 620mm (最短動作状態)

長さ 3: 1600 mm (最長動作状態)

動作可能温度 -23 C to 65 C ; アルカリ、ニッカド電池

-40 C to 65 C ; リチウム電池

-58 C to 70 C ; 保管可能温度 (バッテリーなし)

電源: 8 x ニッカドマンガン充電電池もしくは単3アルカリ乾電池

保証期間: ご購入後24か月

規格: MIL STD 810 G

11.0 お問い合わせ先

ギャレットジャパン株式会社

住所: 大阪府堺市北区北花田町三丁31-12

お電話: 072-253-6436

Email: master@garrettjapan.com

Web: www.garrettjapan.com

12.0 保証規定・保証書

Garrett Electronics, Inc. (以下「Garrett」) は、Garrettが製造するすべての機器について、以下の限定部品および労働保証（「保証」）により、24か月（2年間）の保証期間を提供します。この24か月の期間中、Garrettは、認定修理センターまたは工場に返送された機器を検査および評価し、Garrettの性能仕様を満たしているかを判断します。Garrettは、故障したと判断されたすべての部品を無償で修理または交換します。

この保証は、バッテリーや、乱用、改ざん、盗難、バッテリー酸やその他の汚染物質による故障、および未認可の業者による修理には適用されません。

この保証は、すべてのその他の保証（明示または黙示を問わず、商品性または特定の目的への適合性の保証を含む）に代わるものです。購入者は、本契約に記載された製品に関する販売者の代表者による口頭での説明があった場合、それは保証を構成せず、購入者がそれに依拠すべきではなく、本契約の一部を構成しないことを認識しています。本契約は、本書面に完全に記載されており、本書面が当事者間の最終的な合意の表現であり、本契約の条件を完全かつ排他的に示すものです。

当事者は、購入者の唯一かつ排他的な救済策は、欠陥部品の修理および交換に限定されることに合意します。購入者は、その他の救済策（失われた売上、失われた利益、人身または財産への損害に対する付随的または結果的損害を含むが、これに限定されない）が利用できないことに同意します。

外国のお客様への特別注意事項:

本保証の条件は、機器が購入・納品された国によって異なる場合があります。本保証に基づく請求は、弊社に対して行う必要があります。Garrettの現地代理店または担当者の書面による許可なしに、Garrettの機器を米国の工場に返送しないでください。

金属物を探知するとき、これらの注意事項を守ってください。これらの事項を守らずに探知を行った上で起因するトラブルにつきましては、弊社では一切の責任を負いかねます。

1. 許可なく絶対に私有地に侵入して探知をしないで下さい。
2. パイプラインや送電線など危険な場所では探知しないで下さい。
3. 国立、国定公園や記念碑などでの探知は行わないで下さい。
4. 本機は、配管や配線を検知することがあります。この場合、適切な行政その他の機関と協議して下さい。
5. 爆発物が埋められているところや、軍用基地で探知しないで下さい。
6. その他、検知するときには、それ相応の注意をして下さい。
7. 検知可能な場所かどうかをあらかじめ官庁や行政機関などの関係者に確認して下さい。
8. 爆発物、危険物や重要な拾得物を発見した場合も、官庁や行政機関などの関係者に確認して下さい。
9. 検知結果がお考えのものと異なる場合のトラブルなどについての責任は一切負いかねます。
10. 本機の分解等は絶対に行わないで下さい。
11. リバースエンジニアリングは一切禁止しております。

THE
MUSEUM OF
ART AND HISTORY
OF THE
CITY OF
NEW YORK

1914

GARRETT[®]

METAL DETECTORS



Made in the USA