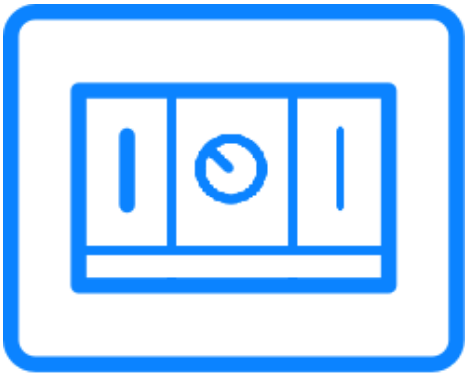


CERES

DCI DigiGuide ユーザーマニュアル

2026.10.29

重要な安全上の注意事項

Bootcamp

初期設定

現場のセットアップ

掘削中

掘削後

上級編

トラブルシューティング

参照

連絡先

重要な安全上の注意事項 4

一般的な安全上の警告 4

干渉に関する特記事項 5

環境要件 7

バッテリーの保管と輸送 8

機器およびバッテリーの廃棄 9

Bootcamp 11

箱の中身は何ですか？ 11

メニューナビゲーション 11

BIG GAUGES (大きいゲージ) 12

ターゲットモード画面 16

ロールシーケンス画面 18

初期設定 5

MYDCIポータルで機器を登録 21

電源をオンにしてテレメトリーを確認 21

WI-FI経由でディスプレイソフトウェアをアップデート 24

現場のセットアップ 7

アンテナを取り付ける 26

データの検証 27

掘削中 8

基本操作 28

ロールシーケンスで送信機の周波数を変更 30

掘削後 9

洗浄 35

保管 35

上級編 36

表示をカスタマイズ 36

ディスプレイのWI-FI接続を管理 38

お使いのDIGITRAK機器を追跡するか、盗難品としてマークを付けます 39

TARGET STEERING (FALCON) OR TARGET MODE (ARES) 41

TARGET MODE 深さなしのターゲットモード 47

テレメトリー信号品質を確認 50

トラブルシューティング 11

RD8ディスプレイに欠けている機能 52

掘削で信号なし 53

参照 11

CERES仕様 55

6フィート（1.8 M）ロッドの深さはピッチに応じて変化します 57

ピッチに応じてロッドの深さが15フィート（4.6 M）変化する 59

RD8 動画 60

連絡先 62

重要な安全上の注意事項

一般的な安全上の警告

- DCIガイダンスシステムは、ご使用のシステムの取扱説明書に従ってのみ操作してください。
- 地下掘削装置が天然ガス管、高圧送電線、その他の公共設備に接触した場合、重傷や死亡事故、物的損害が発生する可能性があります。
- ご使用のシステムを正しく使用しないと、作業の遅延やコスト超過が発生する可能性があります。
- 周波数、送信機、または掘削ヘッドを変更した場合は、必ずDCIガイダンスシステムを適切に校正し、掘削作業を開始する前に必ず校正の妥当性を検証してください。そうしないと、深度読取が不正確になる可能性が高くなります。
- 干渉によって、深度読取が不正確になったり、データが中断されたりする可能性があります。詳細については、「干渉に関する特記事項」を参照してください。
- DCIガイダンスシステムは、送信機（ハウジング）の位置を特定し、地下に誘導するために使用されます。地下埋設物の位置検知には使用できません。
- 前後位置特定ポイントを見つけられないと、掘削精度が低下し、掘削パスから外れて地下埋設物を損傷する可能性があります。
- DCIロケーターの位置特定ラインは、掘削ヘッドの位置を示すものではありません。DCIロケーターは、掘削ビットの後ろにあるハウジング内の送信機を追跡します。また、急勾配および/または深度掘削の場合、位置特定ラインは送信機の後方または前方の位置を示す場合があります。急勾配および/または深度での掘削時に掘削ヘッドを正確に位置決めするための重要な情報については、「高度なトピック」の「急勾配と深度」を参照してください。
- 掘削作業を行う前に、すべての地下埋設物の位置を特定し、露出させ、または正確にマークを付けてください。穴掘りなどの適切な安全対策をすべて遵守してください。

- DCIの機器は防爆仕様ではないため、可燃性物質や爆発性物質の近くでは絶対に使用しないでください。
- 絶縁ブーツ、手袋、ヘルメット、高視認性ベスト、安全メガネなどの作業現場用保護具/安全服を着用してください。
- 電源をオンにした後、できるだけ早く送信機を掘削ハウジングに取り付けてください。それができない場合は、送信機を掘削ハウジングに取り付けてRF被ばくを低減できるまで、キャップを緩めて送信機の電源をオフにしてください。
- 連邦、州、地方自治体の規制（OSHAなど）およびその他慣習的または義務づけられているすべての安全対策を遵守してください。

ご使用のガイダンスシステムの操作に関してご質問がある場合は、DCIカスタマーサービスまでお問い合わせください。

干渉に関する特記事項

DCIガイダンスシステムは、アクティブ干渉（およびSub-K Rebar送信機によるアクティブ干渉）に対処する技術を提供しますが、あらゆる干渉に対して完全に免れるガイダンスシステムは存在しません。

干渉によって、深度読取が不正確になったり、データの中断や消失が発生したりする可能性があります。表示が遅い、そして/または表示が不安定なデータは決して信用してはいけません。

Falconの周波数最適化ツールは、特定の時間と場所で測定された干渉に基づいて周波数を選択します。

干渉レベルは時間とともに変化し、場所のわずかな変化によっても変化します。周波数最適化ツールは、オペレーターの慎重な判断に代わるものではありません。掘削中にパフォーマンスが低下した場合は、選択されている別のバンドに切り替えるか（Falcon F1では使用できません）、最大モードを使用することを検討してください。

Falconの位置特定画面のAアイコンまたはARES画面の警告アイコンは、過剰な干渉が存在するため生じる信号の減衰 * を示している可能性があります。これにより、深度読取が不正確になる可能性があります。深度8 ft（2.4 m）未満の浅い場所では、減衰は正常な現象です。信号強度も点滅している場合は、深刻な干渉を示しています。深度や位置特定ポイントが損なわれる可能性があり、ロケーターの校正が行えなくなります。

干渉は、アクティブ干渉（電磁信号を生成）とパッシブ干渉（電磁信号を伝導または遮断できる物質）に分類されます。干渉源としては、以下のようなものが考えられます：

アクティブ

- 交通信号ループ
- 埋設された犬用フェンス
- 陰極防食
- 無線通信
- セキュリティシステム
- マイクロ波タワー
- 電力線、電話線、光ファイバー配線、ケーブルテレビ回線

パッシブ

- 金属パイプ
- 鉄筋
- トレンチプレート
- 金網フェンス
- 車両
- 塩水/塩ドーム
- 鉄鉱石などの導電性のある地盤

ご使用のガイダンスシステムの操作に関してご質問がある場合は、DCIカスタマーサービスまでお問い合わせください。

用語の定義

> *減衰
>
> 浅い位置での検知の際、過剰な信号強度を低減するためロケーターは自動でトランスミッター信号を減衰します。位置決定モード画面のA表示は、減衰中であることを表します。減衰はまた、深度測定値の精度に影響を及ぼす過剰な干渉の存在を表します。
>
> ロケーターがトランスミッターに近い場合の減衰は、通常の発生事象です。一方キャリブレーション（校正）中の減衰は、干渉の少ない場所へ移動してのキャリブレーション（校正）を促す警告となります。信号強度の点滅は極度の干渉が存在することを表しているため、ロケーターはキャリブレーション（校正）を行いません。

環境要件

システムの動作高度：最大6,562 ft（2,000 m）。

ロケーターの保管温度および輸送温度：-4°F〜140°F（-20°C〜60°C）

リモートディスプレイの動作温度：-4°F〜140°F（-20°C〜60°C）

機器がこれらの規定制限外の条件下に置かれた場合、動作に支障をきたす可能性があります。

輸送中に機器に機械的な衝撃が加わらないよう、元のキャリーケースまたは十分な耐久性のある梱包材に入れて発送してください。

ご使用のガイダンスシステムの操作に関してご質問がある場合は、DCIカスタマーサービスまでお問い合わせください。

バッテリーの保管と輸送

輸送中および長期保管中は、すべてのシステムコンポーネントからバッテリーを取り外してください。これを怠ると、バッテリーの液漏れが発生し、爆発、健康被害、および/または損傷につながる可能性があります。

リチウムイオン電池の梱包および発送は、訓練を受け認定された担当者のみが行う必要があります。破損したバッテリーは絶対に発送しないでください。

ご使用のガイダンスシステムの操作に関してご質問がある場合は、DCIカスタマーサービスまでお問い合わせください。DigiGuideアプリの**お問い合わせ**リンクからDCIカスタマーサービスにご連絡いただくか、印刷版のDigiGuideマニュアルの巻末やDCIのウェブサイト（digital-control.com）に掲載されている事業所のリストをご確認ください。

バッテリーパックを一定期間保管する場合は、以下のガイドラインに従ってください：

- バッテリーの保管および輸送には、バッテリー同士が安全に隔離されるような適切な保護ケースを使用してください。そうしないと、短絡が発生し、火災を含む危険な状況につながる可能性があります。
- バッテリーパックは、113°F（45°C）を超える温度の場所に保管しないでください。
- バッテリーパックを完全に放電した状態で保管しないでください。
- バッテリーパックをバッテリー充電器に保管しないでください。
- 複数のバッテリーをまとめて保管しないでください。バッテリーの端子やその他の導電性のある物質が互いに接触して短絡を引き起こす可能性があります。
- 破損したバッテリーは絶対に発送しないでください。
- リチウムイオン電池パックを長期間保管する場合は、事前にバッテリーを30%〜50%の充電レベル（メーターのLEDが2つまたは3つ点灯している状態）まで充電してください。

- バッテリーパックは、定期的に30%〜50%のレベルまで充電しない限り、1年以上保管しないでください。

リチウム電池は、UN3480およびUN3481（リチウムイオン電池）によって規制されています。



リチウム電池は、国際航空運送協会（IATA）の規則に基づき、クラス9のその他の危険物とみなされます。IATA規則および地上輸送規則49 CFR 172および174が適用されます。これらのバッテリーは、訓練を受け認定された担当者のみが梱包および発送を行わなければなりません。破損したバッテリーは絶対に発送しないでください。

機器およびバッテリーの廃棄

この記号が機器に表示されている場合は、その機器を他の家庭ごみと一緒に廃棄してはならないことを示しています。



その代わりに、バッテリーや電気・電子機器のリサイクルのために指定された回収場所に、そのような機器を廃棄する必要があり、これはお客様の責任です。機器に禁止物質が含まれている場合、ラベルのこの記号の近くに汚染物質（Cd＝カドミウム、Hg＝水銀、Pb＝鉛）が表示されます。

リサイクルする前に、バッテリーが完全に放電されているか、端子が粘着テープで覆われていて短絡していないことを確認してください。

廃棄時に使用済み機器を分別収集・リサイクルすることで、天然資源の保護に役立ち、人々の健康と環境を保護する方法でリサイクルされることが保証されます。

使用済み機器のリサイクル回収場所に関する詳細は、お住まいの地域の市役所、家庭ごみ処理サービス、または機器を購入した販売店にお問い合わせください。

米国：バッテリーネットワークの回収ロケーターについては、1-877-2-RECYCLEまでお電話いただくか、www.batterynetwork.orgのウェブサイトを参照してください。

以下のセクションは、法令遵守上の理由からフランス語のままにしておく必要があり、翻訳は行いません。

Bootcamp

箱の中身は何ですか？





1. タッチスクリーン
2. 外部アンテナ接続
3. USBポート
4. 電源コネクタ
5. カバー用ストラップ
6. RAMボールマウントとアーム
7. マグネットベース

メニューナビゲーション

電源をオンにすると、Ceresは自動的に**大型ゲージ**画面 を表示します。

Ceresにはタッチスクリーンがあり、それを使ってシステムやコントロールを操作したり、オプションを選択したりできます。指先の柔らかい部分を使ってディスプレイをタップするか、タッチスクリーン対応の指先が付いた手袋を使用してください。爪や異物は決して使用しないでください。

Ceresタッチスクリーンには、画面下部にメニューバーとステータスバーがあります。



メニューバーには使用可能な画面が表示されます：**設定と掘削中**。

画面を選択すると、その画面の上に機能タブが表示されます。例えば、**掘削中**画面で、**ロールシーケンス**、**ターゲットモード**、そして**掘削中**。

ステータスバーには、時刻、テレメトリーチャンネル、信号強度、送信機のバッテリー残量が表示されます。

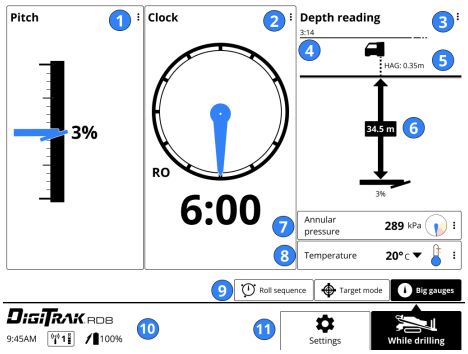
テレメトリーチャンネルを変更するには、テレメトリーアイコンをタップするか、 **設定**をタップします。

言語、時間、測定単位を変更したり、警告や制限を設定したりするには、**設定**をタップします。

BIG GAUGES (大きいゲージ)

Ceresをオンにすると、最初の画面に掘削用の3つの主要なゲージが表示されます：**ピッチ**、24**ポジションの時計**、 そして**深度読取**です。

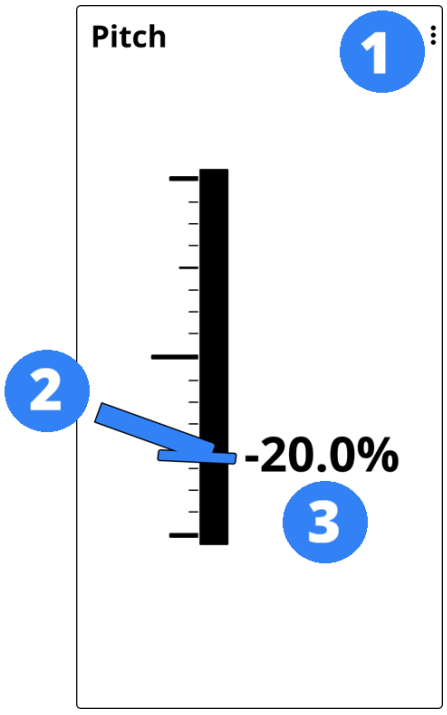
画面下部にはステータスバーとメニューが表示されます。



1. ゲージ付きピッチペイン
2. 24ポジションの時計パネル（ロールオフセット表示あり）
3. 深度読取ペイン
4. 前回の深度読取からのタイマー
5. HAG™（地上高）
6. ロケーターから送信される深度/推定予測深度の読取値
7. 送信機の環状圧力（一部の送信機モデルの場合）
8. 送信機の温度
9. 掘削中画面（**大型ゲージ**を選択済み）
10. 送信機のテレメトリー、信号強度、およびロケーターのバッテリー残量を含むステータス

11. メニューボタン（**掘削中**を選択済み）

ピッチペインの詳細

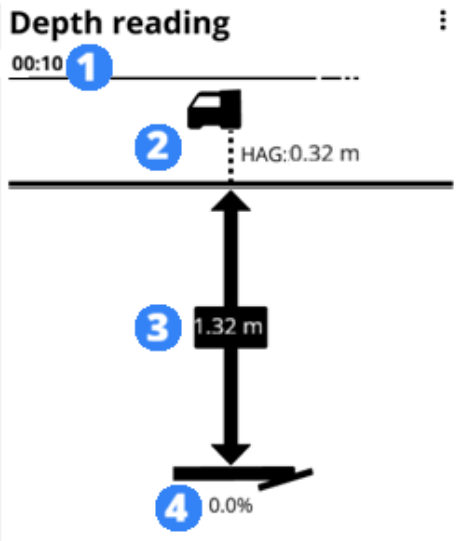


1. **その他のオプション**メニュー
2. 掘削ヘッドの位置
3. 深度読取時のピッチ値

24ポジションの時計ペイン



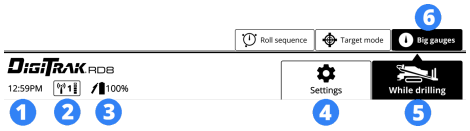
深度読取ペイン



1. 前回の深度読取から5分間のタイマー
2. 地上高 * 付きロケーター（ロケーターに設定）
3. 読取時の深度読取

4. 掘削ヘッド内の送信機および読取時のピッチ。

ステータスとメニューバー



1. 時間
2. テレメトリーチャンネルと強度
3. 送信機のバッテリー充電
4. 設定ボタン
5. メニューボタン（**掘削中**を選択済み）
6. 掘削中機能タブ（**大型ゲージ**を選択済み）

用語の定義

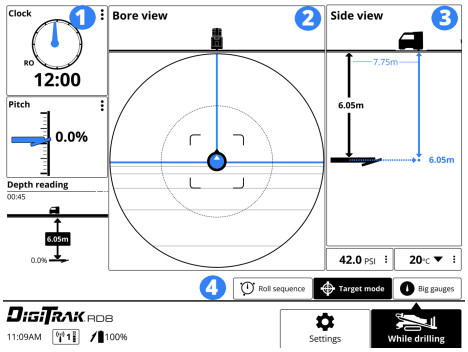
> *HAG (HEIGHT-ABOVE-GROUND)
>
> The height you intend to hold the locator above the ground while taking depth readings. HAG is measured from the bottom of the locator to the ground. If you are using a Trakstand with fully extended legs, the HAG is 1' 6" (0.46m).

ターゲットモード画面

ロケーターでターゲットモードが有効になっている場合は、**掘削中**の**ターゲットモード**タブをタップして、表示を変更します。

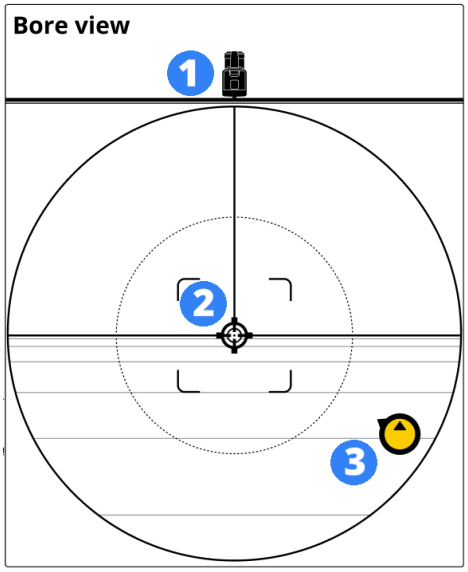
ターゲットモードの詳細については、お使いのロケーターのDCI DigiGuideマニュアルを参照してください。

Falconユーザー。ターゲットステアリングは、ARESでは「ターゲットモード」と呼ばれています。



1. 小型ゲージペイン（時計、ピッチ、深度読取）
2. 送信機がターゲット（青い線が入った青いボール）に向けられている、上面ボアビューペイン
3. 側面ペイン
4. ステータスとメニューバー（**掘削中**および**ターゲットモード**を選択済み）

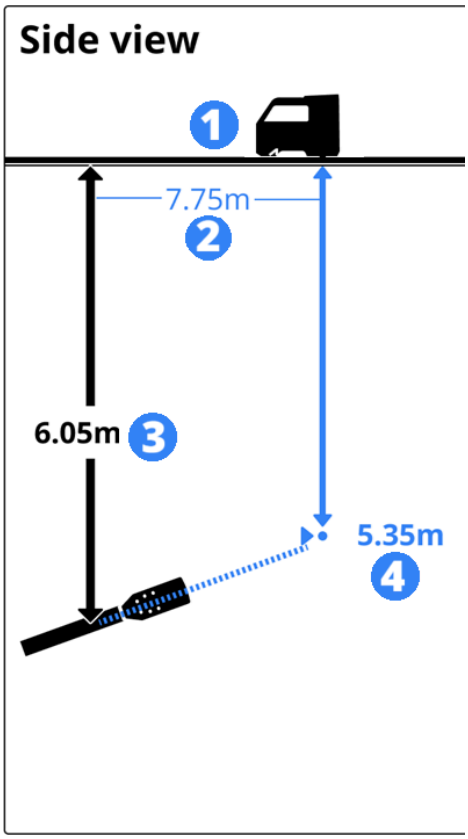
ボアビュー（送信機が掘削のターゲットから外れている状態）



1. ロケーター
2. ロケーターターゲット

3. 送信機（ターゲットの方向に矢印が付いた黄色いボール）

側面ビュー（送信機が掘削から左のターゲットに配置されている状態）



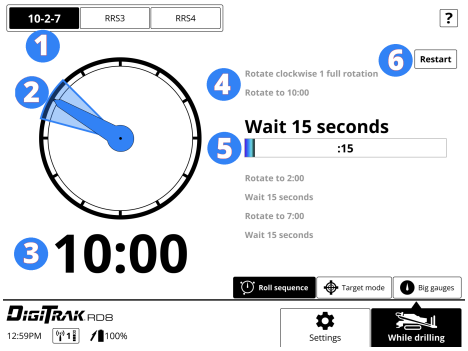
1. ロケーター
2. 掘削ハウジング内の送信機からロケーターターゲットまでの距離
3. 掘削ハウジング内の送信機の推定予測深度
4. ターゲット深度

ロールシーケンス画面

ロールシーケンスは、送信機が地下にある状態で設定を変更するために使用されます。掘削オペレーターは、掘削ヘッドを特定のシーケンスで回転させ、所定の時間、その位置を保持します。ロールシーケンスを補助するために、RD8はタイマーとともに希望するシーケンスを表示します。

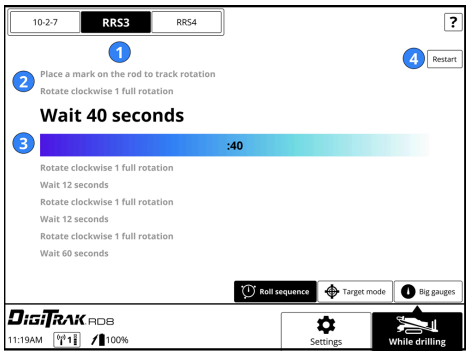
Auroraユーザー。この機能はXRアプリと似ています。

10-2-7のロールシーケンスでは、時計の位置を特定の時間、指定された位置に保持する必要があります。ディスプレイには時計の位置と、その位置を維持する時間を示すタイマーが表示されます。



1. 選択されたロールシーケンス
2. 青い針が現在の位置にある時計
3. 現在の時計の位置
4. ステップ（現在のステップがハイライト表示されます）
5. タイマー
6. 再起動ボタン

繰り返しロールシーケンスとは、一定時間の間隔を空けながら、ある方向への回転回数をカウントするものです。各ステップごとに、ディスプレイに掘削ヘッドを何回回転させるかが表示され、その後、タイマーがその位置で掘削ヘッドを保持すべき時間をカウントダウンします。



1. 選択されたロールシーケンス

2. ステップ（現在のステップがハイライト表示されます）
3. タイマー
4. 再起動ボタン

> ⚠ 繰り返しロールシーケンス（RRS3またはRRS4）を開始する前に、回転を視覚的に確認できるようにロッドにマークを付けてください。

初期設定

MYDCIポータルで機器を登録

DCI機器をmyDCI.digital-control.comで登録すると、次のようなことが可能になります：

- 製品保証を有効化
- ARES GENESISロケーターやディスプレイ用の「Trak-It」、ボア計画用のR1アプリ、あるいはボアログをデバイスに転送するためのLWDアプリなど、各種サブスクリプションを取得し、機器に割り当てます。
- Ares Genesisロケーターおよび RD8ディスプレイに対して、Trak-Itの盗難追跡オプションを有効にします。

myDCIポータル、機器の登録、およびサブスクリプションの購入に関する詳細については、DigiGuideアプリ内のmyDCIマニュアルを参照してください。

DCI機器をmyDCI.digital-control.comで登録すると、次のようなことが可能になります：

- 製品保証を有効化
- ボアログをデバイスに転送するためのLWDアプリなど、機器用のサブスクリプションを取得して割り当てます。
- Ares Genesisロケーターおよび RD8ディスプレイに対して、Trak-Itの盗難追跡オプションを有効にします。

myDCIポータル、機器の登録、およびサブスクリプションの購入に関する詳細については、DigiGuideアプリ内のmyDCIマニュアルを参照してください

電源をオンにしてテレメトリーを確認

ステップ 1 / 5

RAMマウントをしっかりとした場所に取り付け、ボールを希望の角度で締め付けてください。

ステップ 2 / 5

電源ケーブルの丸型キー付きコネクタをディスプレイの背面に接続し、もう一方の端を10〜28 VDCのアクセサリポートに接続します。ディスプレイは自動的にオンになります。

ステップ 3 / 5

テレメトリーアンテナを接続します。

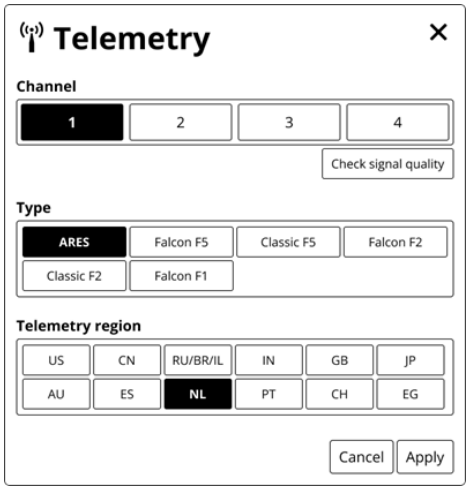
ステップ 4 / 5

ロケーターの電源をオンにしてください。大型ゲージ画面が自動的に開きます。

ステップ 5 / 5

画面下部に表示されているテレメトリーチャンネルが、お使いのロケーターのテレメトリーチャンネルと一致していることを確認してください。

必要に応じて、リモートディスプレイ上のテレメトリーチャンネルを長押しすると、テレメトリーチャンネル、ロケーター、またはテレメトリーの地域を変更できます。



信号強度が弱い場合は、ロケーターのテレメトリーチャンネルを変更し、その後、チャンネルを一致させてください。変更を保存するには、テレメトリー画面で「適用」をタップします。

WI-FI経由でディスプレイソフトウェアをアップデート

ステップ 1 / 5

始める前に



Wi-Fi（安定したモバイルホットスポットを含む）を介して、Ceresに対応するすべての機能やアップグレードを含む、ディスプレイ用のソフトウェアアップデートをダウンロードできます。アップデートが完了すると、ディスプレイは自動的にWi-Fiから切断されます。

ディスプレイでWi-Fiに接続する方法の詳細については、Wi-Fi接続を管理の記事を参照してください。

以前のソフトウェアアップデートと現在のソフトウェアバージョンに含まれる内容のリストについては、DCIヘルプセンターの最新のRD8ソフトウェアのバージョンはいくつですか？の記事を参照してください。

一部のソフトウェアアップデートは任意です。ただし、最新のソフトウェアがないと、一部の機能は使用できません。ソフトウェアのアップデートが使用可能な場合は、myDCIポータルの機器ページにメッセージが表示されます。設定でWi-Fiに接続してアップデートを確認することもできます。

ステップ 2 / 5

設定をタップします。

ステップ 3 / 5

設定ページで、**ソフトウェアアップデート**をタップします。

ステップ 4 / 5

ご使用のネットワークを選択してから、ディスプレイのキーボードを使ってパスワードを入力してください。次回の接続時には、画面にパスワードが記憶されています。

Wi-Fiネットワークが非表示でSSIDをブロードキャストしていない場合でも、以下の情報を知っていればこれらのネットワークに接続できます：1）ネットワーク名またはSSID 2）ネットワークで使用されている暗号化のタイプ 3）ネットワークパスワード。

ステップ 5 / 5

接続後、ディスプレイはアップデートを確認します。

- *ソフトウェアが最新の場合*、現在のバージョンがメッセージとともに表示されます。**閉じる**を選択して**設定**メニューに戻ります。
- *ソフトウェアのアップデートが必要な場合*、**ダウンロードしてインストール**を選択してから、**アップデートを開始**を選択します。アップデートが完了すると、ロケーターが再起動します。
- *アップデートが失敗した場合*、DCIカスタマーサポートにお問い合わせください。

アップデートが完了するまでデバイスの電源をオフにしたり、画面を切り替えたりしないでください。アップデートにかかる時間は接続速度によって異なり、数分かかる場合があります。ディスプレイがバッテリーに接続されている場合は、アップデートが中断されないように、バッテリー残量が少なくとも半分以上あることを確認してください。

現場のセットアップ

アンテナを取り付ける

ステップ 1 / 3

アンテナコネクタとディスプレイコネクタに異物が付着していないこと、およびアンテナピンがまっすぐで損傷がないことを確認してください。



ステップ 2 / 3

テレメトリーアンテナを接続します。



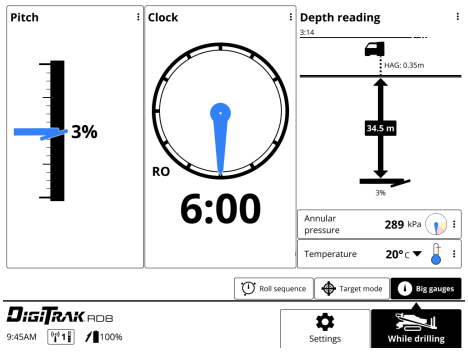
ステップ 3 / 3

長いホイップアンテナや八木アンテナの場合、信号を最大限に受信できるように、アンテナをできるだけ高い位置の金属面に設置してください。

データの検証

ステップ 1 / 2

送信機とロケーターをペアリングし、電源をオンにした状態で、**大型ゲージ**画面にピッチ、ロール、温度などのデータが表示されていることを確認してください。



ステップ 2 / 2

送信機を回転させて、ロール時計がそれに合わせて動くようにしてください。

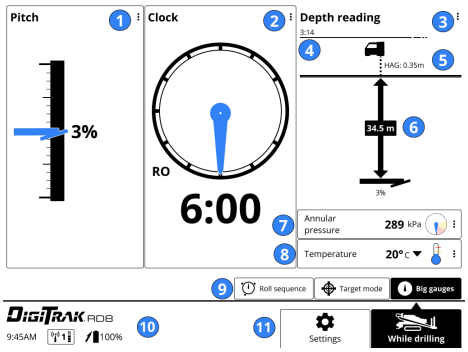


掘削中

基本操作

ステップ 1 / 3

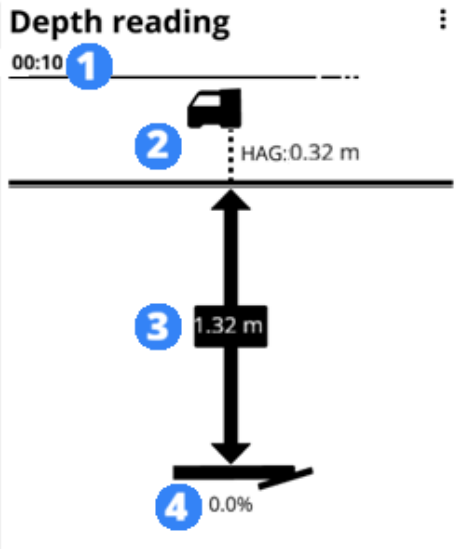
ロケーターが送信機からデータを受信するとすぐに、**大型ゲージ**画面にデータが表示されます。



1. ゲージ付きピッチペイン
2. 24ポジションの時計パネル（ロールオフセット表示あり）
3. 深度読取ペイン
4. 前回の深度読取からのタイマー
5. HAG（地上高）
6. 深度/ロケーターから送信された推定予測深度
7. 環状圧力と警告
8. 送信機の温度と警告
9. **掘削中**機能（**大型ゲージ**を選択済み）
10. ステータス（時刻、テレメトリーチャンネル、強度、送信機のバッテリー残量）
11. 画面ボタン（**掘削中**を選択済み）

ステップ 2 / 3

ロケーターが位置特定ライン（LL）で深度読取値を送信すると、Ceresは**深度読取**ペインに送信機情報を表示します。



1. 深度データタイマー
2. HAGのオンと高さ（HAGがオフの場合、ロケーターは地形線上に配置されます。）
3. 深度
4. 読取時のピッチ。

データは5分間保持され、**深度読取**ペインの上部のタイマーによってカウントダウンされます。 深度読取が新たに行われると、タイマーを再起動します。

Auroraユーザー。深度読取ペインは、最初の10秒間は青色でハイライト表示されません。

後位置特定ポイント（RLP）で測定された深度読取は予測深度として表示されますが、ロケーターが前位置特定ポイント（FLP）とRLPを区別できないため、不正確になります。

ステップ 3 / 3

5分後、深度読取は期限切れとなり、画面から消えます。**前回の読取を呼び出す**をタップして、ポップアップウィンドウに情報を再度表示します。

ロールシーケンスで送信機の周波数を変更

ステップ 1 / 7

始める前に



干渉の状況が変化するにつれて、送信機の周波数帯を切り替えることで、より正確なデータ、より正確な深度、および/またはより正確な位置測定結果が得られる場合があります。 ロールシーケンス（掘削ヘッドを特定の時計位置まで回転させる操作）により、掘削オペレーターは掘削リグから離れることなく、送信機の周波数を変更することができます。

- **10-2-7 *** - 時計データが使用可能な場合に使用します
- **RRS3 *** - 時計データが使用できない場合に使用します

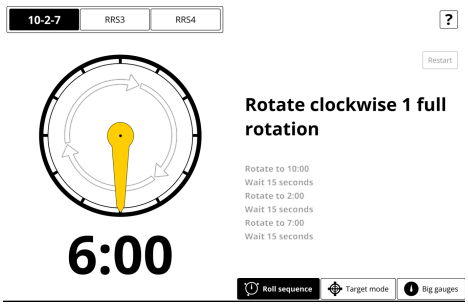
SnooZe * のため - SnooZeモードが有効になっている場合、互換性のある送信機を使用します。**RRS4 *** を使用して、バッテリー寿命を節約するために、送信機の信号をオンまたはオフにします。

ステップ 2 / 7

掘削中画面で、**ロールシーケンス**タブをタップします。

ステップ 3 / 7

開始したいロールシーケンスをタップしてください。 ロール時計とシーケンスの手順が表示されます。



ステップ 4 / 7

ロールオフセット * がロケーターで有効になっている場合、次のことができます：

- ロールオフセットを入力して、**適用**を選択して続行。
- ロケーターのロールオフセットを無効にしてから、このロールシーケンスを再開。 ロールオフセットを無効にする方法については、ロケーターのDCI DigiGuideマニュアルを参照してください。 掘削を開始する前に、ロケーターのロールオフセットを再度有効にすることを忘れないでください。

ステップ 5 / 7

画面の指示に従って掘削ヘッドを動かしてください。時計の針は掘削ヘッドの現在位置を示しており、シーケンスを開始すると黄色になります。シーケンスのステップは右側に表示され、現在のステップは太字で表示されます。

針を時計回りに1回転させてください。 回転が完了すると、黄色の針が青色に変わります。 針の輪郭は、針が回転を開始した位置を示します。



針を青いくさびで示された特定の時計の位置まで回転させてください。針が正しい位置にあると青色に変わり、タイマーはその位置を維持する時間をカウントします。



掘削ヘッドを正しい位置に回転させ、規定の時間保持しないと、変更は失敗します。ロールシーケンスを再開するには、「再開」をタップしてください。

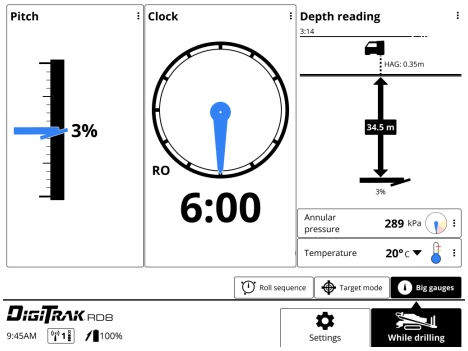
ステップ 6 / 7

シーケンスが完了すると、ディスプレイからビープ音が鳴ります。ロケーターのアクティブな周波数を切り替えてください。 ロールオフセットが無効になっている場合は、ロケーターで再度有効にしてください。

手順については、ロケーター用のDCI DigiGuideマニュアルを参照してください。

ステップ 7 / 7

大型ゲージをタップすることにより、周波数変更が成功したことを確認し、送信機のデータがディスプレイに表示されていることを確認します。



データが表示されない場合は、ロケーターの周波数が変更されていること、およびロケーターがデータを表示していることを確認してください。必要に応じて、ロールのシーケンスを繰り返してください。

ロケーターのロールオフセットを無効にした場合は、続行する前に再度有効にしてください。手順については、ロケーター用のDCI DigiGuideマニュアルを参照してください。

用語の定義

*10-2-7 ROLL SEQUENCE

Following the rotation sequence changes the transmitter frequency. After marking the rod to track rotation, make the following rotations and hold for the specified time.

1. Rotate clockwise 1 full rotation, wait 20 seconds.
2. Rotate to 10:00, wait 15 seconds.
3. Rotate to 2:00, wait 15 seconds.
4. Rotate to 4:00, wait 15 seconds.

The sequence can be executed either manually or assisted by Aurora® Display's XR® App or the RD8 Roll Sequence.

*RRS3

Repeating a roll sequence three times changes the transmitter frequency down-hole.

The sequence can be executed either manually or assisted by Aurora® Display's XR® App or the RD8 Roll Sequence.

*SNOOZE-MODE

For transmitters with SnooZe-mode, the transmitter can be turned off down-hole and turned back on as needed with a RRS4 roll to extend battery life.

*RRS4 (REPEATED ROLL SEQUENCE 4)

Repeated Roll Sequence 4 activates SnooZe mode, which turns off the transmitter while it is down-hole.

*ROLL OFFSET

掘削後

洗浄

マイクロファイバクロスーまたは柔らかい綿の布に水と中性洗剤を少量つけて、画面とケースを拭いてください。

> ⚠ 市販の洗浄剤は、画面の保護コーティングを損傷してしまいます。

> ⚠ 高圧洗浄はしないでください。

保管

ステップ 1 / 2

破損を防ぐため、アンテナを慎重に取り外し、キャリーケースに保管してください。

ステップ 2 / 2

入手可能な場合は、保護用のプラスチックカバーを画面にかぶせてください。

ディスプレイをリグから取り外せる場合は、衝撃、湿気、過度の温度を避けて、システムキャリーケースに保管してください。

> ⚠ 保管および輸送時の温度は、-40°〜149°F（-40°〜65°C）の範囲内に維持する必要があります。

上級編

表示をカスタマイズ

ステップ 1 / 4

表示を、ご自身の好みに合わせて変更できます。

- 距離と深度の単位（インチ、10進法によるフィート、またはメートル法）
- 温度（華氏または摂氏）と設定した赤色および黄色のアラートレベル
- 環状圧力（PSI、Kpi、またはBar）と設定された赤と黄色のアラートレベル
- ピッチゲージ（パーセントまたは小数）
- 言語 *****
- ライトモードまたはダークモードを表示
- 日時

ステップ 2 / 4

どの画面でも**設定**をタップします。

ステップ 3 / 4

変更したい表示機能を選択してください。

ステップ 4 / 4

希望するオプションをタップし、変更を加えてから、**適用**または**了解**をタップします。 表示内容の変更は即座に反映され、ロケーターの設定には影響しません。

用語の定義

*RD8 LANGUAGES SUPPORTED

English (US)

汉语 (Chinese)

Dansk (Danish)

Nederlands (Dutch)

Français (French)

Deutsch (German)

हिन्दी, हिंदी (Hindi)

Italian (Italiano)

Polski (Polish)

Português brasileiro (Portugal-Brazil)

Español (Spanish)

Русский (Russian)

ディスプレイのWI-FI接続を管理

ステップ 1 / 5

始める前に



ソフトウェアのアップデートがないか確認するには、Wi-Fi 接続が必要です。既知のネットワークとは、お使いのデバイスが過去に接続し、パスワードを含めて今後使用するために保存したWi-Fiネットワークのことです。 不要になったネットワークは「忘れる」をクリックすることでリストから削除できます。

パスワードが変更された場合は、パスワードを再入力するか、保存されているネットワークを忘れて再接続し、パスワードを再入力する必要がある場合があります。

ステップ 2 / 5

設定に移動して、Wi-Fiをタップします

ステップ 3 / 5

既知のネットワークで、リストで忘れて、削除するネットワークを選択してください。

ステップ 4 / 5

忘れるをタップします。

ステップ 5 / 5

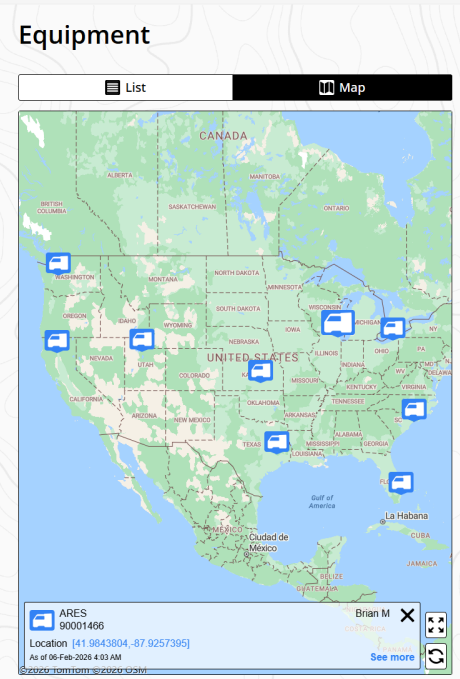
Wi-Fi 画面の右上隅にあるXをタップして、**設定**画面に戻ります。

お使いのDIGITRAK機器を追跡するか、盗難品としてマークを付けます

ステップ 1 / 5

始める前に

myDCIポータルでTrak-Itをサブスクリプションを取得すると、一部のDCI機器の現在位置を追跡できます。機器マップタブ（機器リストページにあります）は定期的にアップデートされます。myDCIポータルで機器を盗難品または紛失品としてマークを付けると、アップデート頻度が高くなり、一部の機器では必要に応じてユーザーをロックアウトすることができます。



2026年9月の時点で、追跡されているロケーターやRD8のリモートディスプレイを確認したり、追跡中のロケーターのユーザーをロックアウトしたりできます。

Digital Control Inc.は、機器の盗難を当局に報告する責任を負いません。機器の移動履歴はmyDCIポータルでは確認できません。

ステップ 2 / 5

https://mydci.digital-control.comに移動して、左側のペインで**機器**を選択します。

ステップ 3 / 5

アクティブなサブスクリプションのあるユニットを選択してください。 マップには、ユニットの最後に確認された位置が、日時スタンプ付きで表示されます。



ステップ 4 / 5

機器の詳細ページで、右上隅の**オプション**アイコンを選択します。



ステップ 5 / 5

盗難品としてマークを付けるを選択してから、**盗難品としてマークを付ける**画面で希望するオプションを選択してください：

- **サイレントアラーム** - 内蔵バッテリーが切れるまで、1時間ごとにGPS位置情報をアップデートします。他に通知はありません。
- **ロックアウト** - （ARESロケーターのみ）GPSのアップデートに加えて、ロケーターが誰にも使用されないように設定することもできます。ロケーターにロックアウトメッセージが表示されます。

選択したオプションはいつでも変更でき、また、1日2回の追跡を行う通常の使用方法に戻すこともいつでも可能です。

TARGET STEERING (FALCON) OR TARGET MODE (ARES)

ステップ 1 / 8

知っておくべきこと



ターゲットモード（ARES）とターゲットステアリング * （Falcon）は、最小限のピッチ変更で地下の直線パスを維持する場合にのみ使用してください。お使いのロケーターについては、DCI DigiGuideマニュアルのその他の警告を参照してください。

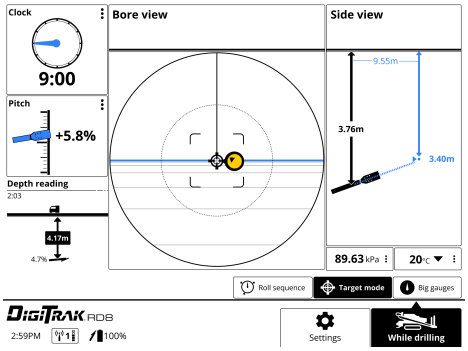
上下方向のステアリングはピッチが水平であることを前提としています。ピッチが大きく変化する場合には使用しないでください。リモートディスプレイの予測深度はピッチを考慮したものであり、ピッチ変更を行う際のステアリングの決定に使用する必要があります。

DCIターゲットステアリング * アルゴリズムは、ピッチ0%でプログラムされたターゲット深度 * のロケーターの下に掘削ヘッドを移動します。

おおよその予測深度が、希望する深度よりもますます深くなる（あるいは浅くなる）場合があり、その際、ステアリングインジケーターのボールが、さらにステアリングが必要であることを示すことがあります。これは、掘削ヘッドをロケーターの下で水平にするために、さらに垂直方向の回転が必要になる場合があるためです。こうした潜在的な不一致は一時的なものであり、ピッチの測定値が0%に近づくにつれて解消されるはずです。詳しい説明については、「トラブルシューティング」の章を参照してください。

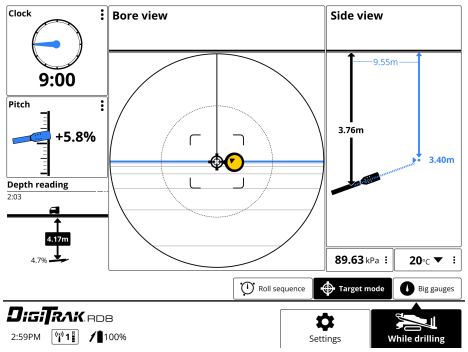
ステップ 2 / 8

一度ターゲット深度 * がロケーターに設定されると、ディスプレイは自動的にターゲットモード画面を開きます。メニュー上で「ターゲットモード」タブがハイライト表示されています。



ステップ 3 / 8

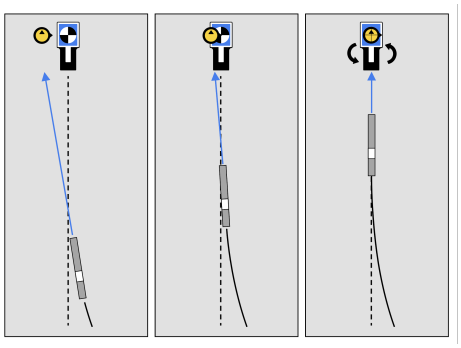
ターゲットモードを使用して、現在のステアリングがターゲットに合っているかどうかを確認してください。ボールは、ターゲットに対する送信機の現在位置を示します。ボールが黒色の場合、掘削はターゲットから外れています。ボールの矢印は、ターゲットの方向を示しています。



この画面例では、掘削ヘッドがターゲットから外れていて、現在ロケーターの水平面から3.76 m下の位置にあり、ターゲットが9.55 m先にあることを示しています。掘削ヘッドが同じピッチを維持した場合、ターゲットの予測深度は3.40 mとなります。

掘削ヘッドがロケーターから離れるほど、推定予測深度の精度は低下します。したがって、これはあくまで概算値として使用すべきです。

ステップ 4 / 8



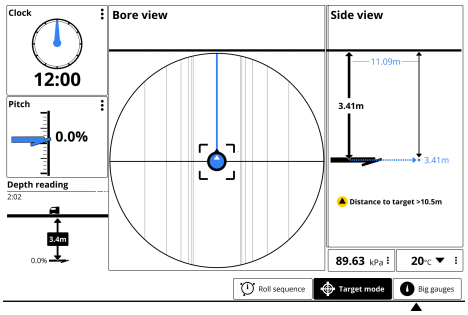
必要に応じて**ステアリングの微調整**を行い、ステアリングインジケーターのボールをターゲットに向けるようにします。

掘削ヘッドがロケーターに近いほど、ステアリングインジケーターの感度が高くなります。

ステップ 5 / 8

ステアリングインジケーターがターゲットの中心に位置し、線とボールが青色になっている場合、掘削ヘッドはターゲットに向かって掘削する正しい位置にあります。

この画面では、掘削ヘッドが正しく位置合わせされ、15フィート8インチ先のターゲットに到達するように調整されていることが示されています。推定掘削深度は4フィート11インチで、掘削ヘッドは現在、ロケーターの水平面の4フィート11インチ下に位置しています。



ステップ 6 / 8

水平距離が現在の深度とほぼ同じになったら、ロケーティング担当者がロケーターをさらに前方に移動させて、ターゲットモードを続行するようにしてください。

> 掘削ヘッドがこのポイントを通過し、ステアリングボールが中央に位置していない場合、リモートのステアリングガイダンスが不正確になる可能性があります。水平距離がゼロに達した場合、その地点以降のステアリングデータはすべて不正確になります。

ステップ 7 / 8

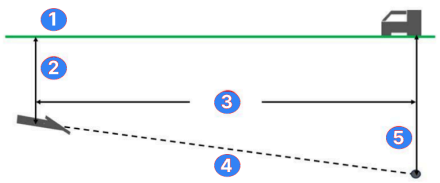
掘削中をタップして、ターゲットのステアリングデータの表示を停止します。

「ターゲットモード」タブは、ターゲットステアリングデータが受信されているかどうかに関わらず、ディスプレイの電源がオフになるまで使用可能です。

ステップ 8 / 8

ターゲットモード/ターゲットステアリングにおける「推定予測深度」とは、ユーザーが現在のピッチ読取値を維持した場合に、掘削ヘッドが目的地に到達した際に、ロケーターの下方で掘削ヘッドが到達すると予測される深度です。

掘削ヘッドがロケーターの下にあるターゲットに到達したとき、掘削ヘッドがどのくらいの深度まで達しているかを推測できます。掘削ヘッドがロケーターから離れるほど、推定予測深度の精度は低下します。したがって、これはあくまで概算値として使用すべきです。



1. 地形
2. ロケーター深度 *
3. 距離
4. ピッチ
5. 推定予測深度 *

推定予測深度が希望よりも深く（または浅く）なり、ステアリングインジケーターのボールがさらなるステアリングが必要であることを示す場合があります。これは、掘削ヘッドをロケーターの下で水平にするために、さらに垂直方向の回転が必要になる場合があるためです。こうした潜在的な不一致は一時的なものであり、ピッチの測定値が0%に近づくにつれて解消されるはずです。詳しい説明については、「トラブルシューティング」の章を参照してください。

用語の定義

*操縦の標的（TARGET STEERING）機能

ロケーターに数値がプログラムされました。ドリルヘッドの前方に設置し、操縦の的として使用可能です。トランスミッターがロケーター下に到達した時点での希望深度をプログラムしてください。深度ロケーターが地上に設置されている場合（例：干渉から離れる目的で）は、この高さを標的深度に追加しなければなりません。

注：Falconファルコンコンパクトディスプレイを使用の場合は、左／右の操縦情報のみ表示されます。ロケーターがFalconファルコンコンパクトディスプレイと併用される場合は、ロケーター用に標的深度を設定しなければなりません。標的深度は任意で設定できます（いかなる数値でも構いません）。

*※標的深度

ロケーターにプログラムされた数値。ドリルヘッドの前方に設置し、操縦の的として使用可能です。トランスミッターがロケーター下に到達した時点での希望深度をプログラムしてください。ロケーターが地上に設置されている場合（例：干渉から離れる目的で）は、その高さを標的深度に追加しなければなりません。

注：Falconファルコンコンパクトディスプレイを使用の場合は、左／右の操縦情報のみ表示されます。ロケーターがFalconファルコンコンパ?クトディスプレイと併用される場合は、ロケーター用に標的深度を設定しなければなりません。標的深度は任意で設定できます（いかなる数値でも構いません）。

*LOCATOR DEPTH

The depth displayed on the locator to the transmitter.

> *推定投影深度
>
> ターゲット ステアリングを使用しているときに、ドリル ヘッドが現在のピッチでロケーターの下の目的地に到達するときに予測される深さ。

TARGET MODE 深さなしのターゲットモード

ステップ 1 / 6

始める前に



Target modeガイダンス方法では、ロケーターを掘削ヘッドの前方に配置し、ステアリングターゲットとして使用することができます。

これを使用すると、信号干渉の原因となっている鉄筋からロケーターを遠ざけたり、歩いて位置決めすることが不可能な場所で掘削したりできます。

Target modeは直線状の掘削パスでのみ使用し、曲線状のパス、地形の変化、または大きくコースから外れたボアの修正には使用しないでください。

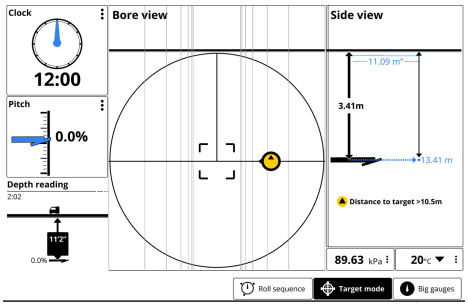
リモートステアリングは、ターゲット深度がない場合、またはターゲットが送信機から35フィート以上前方にある場合、ターゲットモード（ターゲットステアリング）となります。

ステップ 2 / 6

ロケーターでターゲットモード（ターゲットステアリング）が有効になっている場合、リモートディスプレイは自動的にターゲットモードビューを開き、ターゲットモードタブがハイライト表示されます。

ターゲット深度が設定されている場合は、標準のターゲットモード画面が表示され、上下方向のステアリングと左右方向のステアリングの両方を使用できます。詳細については、ターゲットモードで位置決めの記事を参照してください。

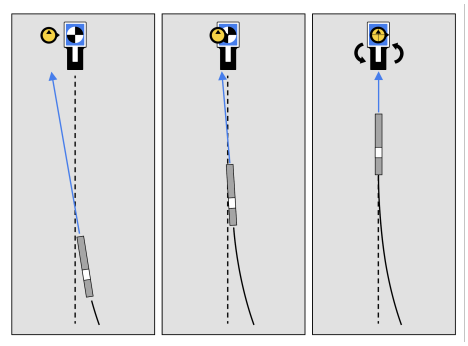
ターゲット深度が設定されていない場合は、ターゲットモードを使用して、左右の修正のみを行うリモートステアリングを行うことができます。ターゲットモードが「キャニオンビュー」に切り替わり、ボアビューパネルにはピッチ情報が表示されなくなります。



ステップ 3 / 6

ターゲットモードを使用して、現在のステアリングがターゲットに合っているかどうかを確認してください。ボールが黒色の場合、掘削はターゲットから外れています。ボールの矢印は、ターゲットの方向を示しています。

ステップ 4 / 6



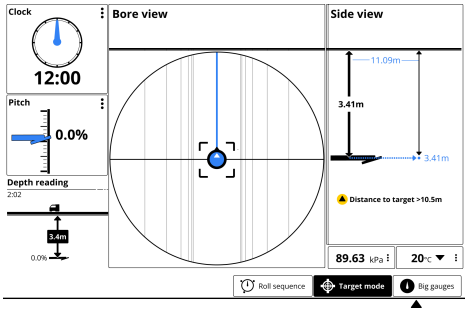
必要に応じて**ステアリングの微調整**を行い、ステアリングインジケーターのボールをターゲットに向けるようにします。

> ⚠ 掘削ヘッドがロケーターに近いほど、ステアリングインジケーターの感度が高くなります。

ステップ 5 / 6

ステアリングインジケーターがターゲットの中心に位置し、線とボールが青色になっている場合、掘削ヘッドはターゲットに向かって掘削する正しい位置にあります。

この画面は、掘削がターゲットまで11.09 mで到達するように正しく調整されていることを示しています。掘削ヘッドは現在、掘削の水平面から3.41 m下方に位置しており、傾斜角はゼロです。



ステップ 6 / 6

水平距離が現在の深度とほぼ同じになったら、ロケーティング担当者がロケーターをさらに前方に移動させて、ターゲットモードを続行するようにしてください。

掘削ヘッドがこのポイントを通過し、ステアリングボールが中央に位置していない場合、リモートのステアリングガイダンスが不正確になる可能性があります。水平距離がゼロに達した場合、その地点以降のステアリングデータはすべて不正確になります。

テレメトリー信号品質を確認

ステップ 1 / 6

始める前に

テレメトリー信号は、リモートディスプレイとロケーター間でデータを送信します。テレメトリー強度アイコンのバーの数が多いほど、信号が強くなります。 最も信号強度の強いチャンネルを選択できます。これは現場ごとに異なる場合があります。

テレメトリーチャンネルと強度は、リモートディスプレイ画面の左下隅とロケーターのステータスバーに表示されます。



ディスプレイとロケーターで、テレメトリーチャンネル、ロケーターのタイプ、および地域が一致している必要があります。

信号品質を確認画面に移動し、各チャンネルの信号強度またはバックグラウンドノイズのグラフを表示します。

ステップ 2 / 6

リモートディスプレイで、**設定**ボタンを選択します。

ステップ 3 / 6

設定画面で、**テレメトリー**を選択します。

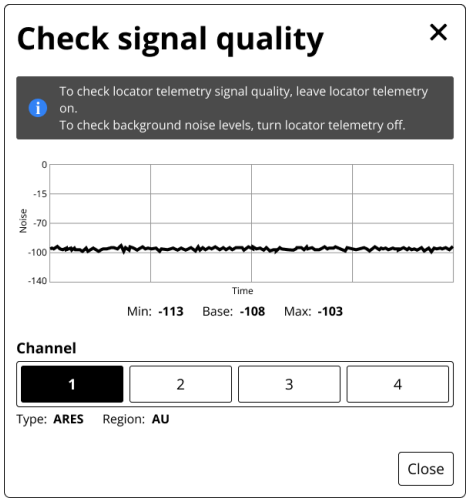
ステップ 4 / 6

テレメトリー画面で、チャンネル、ロケーターのタイプ、または地域を変更できます。

異なるチャンネルのテレメトリー信号の品質を確認するには、**チャンネル**の**信号品質を確認**ボタンを選択します。

ステップ 5 / 6

信号品質を確認画面には、リモートディスプレイが受信しているテレメトリー信号の強度を示すグラフが表示されます。ピークが大きいほど、信号は強くなります。



- バックグラウンドノイズを確認するには、ロケーターの電源をオフにしてください。 これがノイズの基本量です。
- 個々のチャンネルを確認するには、ロケーターの電源をオンにし、ロケーターとリモートディスプレイの両方でチャンネルを変更してください。信号強度が最も高いチャンネルは、最も良好な信号状態です。

ステップ 6 / 6

閉じるを選択して、変更を保存します。
右上隅のXを選択すると、変更を保存せずにページを閉じることができます。

トラブルシューティング

RD8ディスプレイに欠けている機能

ステップ 1 / 2

ソフトウェアのアップデートがないか確認してください

納品時のリモートディスプレイでは、一部の機能が使用できない場合があります。 新機能は、無線（OTA）アップデートによって使用可能になります。最新リリースとコンテンツのリストについては、DCIサポートサイトのRD8ページのFAQ記事を参照してください。

ディスプレイの最新アップデートを確認するには：

1. どの画面からでも**設定**をタップします。
2. **設定**ページで、**ソフトウェアアップデート**をタップします。
3. Wi-Fiに接続してください。

接続後、ディスプレイはアップデートを確認します。

- *ソフトウェアが最新の場合*、現在のバージョンがメッセージとともに表示されます。**閉じる**を選択して**設定**メニューに戻ります。
- *ソフトウェアのアップデートが必要な場合*、**ダウンロードしてインストール**を選択してから、**アップデートを開始**アップデートが完了すると、ディスプレイが再起動します。
- *アップデートが失敗した場合*、DCIカスタマーサポートにお問い合わせください。

無線アップデートの詳細については、ディスプレイソフトウェアを無線でアップデートの記事を参照してください。

ステップ 2 / 2

ディスプレイとロケーターのmyDCIサブスクリプションを確認してください

一部の機能を使用するには、ディスプレイをmyDCIポータルで御社に登録する必要があるほか、有効なサブスクリプションが必要となる場合があります。

1. https://mydci.digital-control.comにアクセスしてログインしてください。
2. **機器**で、シリアル番号を使用して、このロケーターの位置を特定してください。

各機器ごとに、サブスクリプションとその有効期限のリストが表示されます。

> ⚠ 機器やサブスクリプションを追加できるのは、所有者と管理者のみです。myDCIポータルにアクセスできない場合は、御社の担当営業に招待するように依頼してください。

掘削で信号なし

ステップ 1 / 5

ロケーターを地面から持ち上げ、ロケーターに地上高（HAG）を追加します

HAGを追加するステップについては、DCI DigiGuideアプリ内のロケーターマニュアルを参照してください。

ステップ 2 / 5

テレメトリーチャンネル、ロケーターのタイプ、および世界の地域を確認してください

画面下部に表示されているテレメトリーチャンネルが、お使いのロケーターのテレメトリーチャンネルと一致していることを確認してください。

必要に応じて、リモートディスプレイのテレメトリーチャンネルをタップして、テレメトリーチャンネル、ロケーター、またはテレメトリーの地域を変更します。



ステップ 3 / 5

リモートディスプレイにある外部アンテナに損傷がないか確認してください。

内部のピンがすべて損傷していないことを確認し、接続部分が汚れている場合はアルコールで洗浄してください。

ステップ 4 / 5

まだ使用していない場合は、その地域での干渉の影響を軽減するために、フィルタ付きアンテナが必要になる場合があります。

ステップ 5 / 5

さらなるトラブルシューティングについては、DCIにお問い合わせください。

参照

CERES仕様



製品ID：

- DRD8-FS - 自立型
- DRD8-PM- パネルマウント

型番：

- ADR8

機能

- ARES、Falcon、およびFシリーズのロケーターと互換性があります
- 無線によるアップデート
- Bluetooth
- Wi-Fi/Bluetoothとモバイル通信/GPS
- アセット追跡（myDCIへの登録およびサブスクリプションが必要）
- 流体圧力モニタリングに対応
- ロールシーケンスアシスタンス

電源 - 有線接続：10〜28 VDC

電流：最大2.1 A

コントロール：タッチスクリーン

グラフィック表示：8.4インチ（21.34 cm）フルカラー液晶ディスプレイ

音声出力：スピーカー

テレメトリーチャンネル：4

テレメトリー範囲(1)：548.64 m

Bluetooth**周波数：**

- BLE：周波数帯域：2402〜2480 MHz
- 送信電力：0.00135 W EIRP

動作温度：-4°F〜140°F（-20°C〜60°C）

寸法(2)：7.63インチ × 7.63インチ × 0.68インチ（194.6 mm × 194.6 mm × 17.1 mm）

スタンド込みの重量（スタンドを含む自立時の重量）：6.56ポンド（2.98 kg）

スタンドなしの重量（パネルマウント）：3.74ポンド（1.7 kg）

互換性のあるロケーター：ARES、Falcon、Fシリーズ

保証期間：購入日から1年間

1 - オプションの長距離受信アンテナを使用することで、通信範囲を拡張できます。

2 - 寸法には取り付け金具は含まれていません。

6フィート（1.8 M）ロッドの深さはピッチに応じて変化します

深さの増加（インチ/cm）

傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）	傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）
1	0.6（1.5）	14	8.4（21.3）
2	1.2（3.0）	15	9.0（22.9）
3	1.8（4.6）	16	9.6（24.4）
4	2.4（6.1）	17	10.2（25.9）
5	3.0（7.6）	18	10.8（27.4）
6	3.6（9.1）	19	11.4（29.0）
7	4.2（10.7）	20	12.0（30.5）
8	4.8（12.2）	21	12.6（32.0）
9	5.4（13.7）	22	13.2（33.5）
10	6.0（15.2）	23	13.8（35.1）
11	6.6（16.8）	24	14.4 （36.6）
12	7.2（18.3）	25	15.0（38.1）
13	7.8（19.8）	26	15.6（39.6）

傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）	傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）
27	16.2（41.1）	41	24.6（62.5）
28	16.8（42.7）	42	25.2（64.0）
29	17.4（44.2）	43	25.8（65.5）
30	18.0（45.7）	44	26.4（67.1）
31	18.6（47.2）	45	27.0（68.6）
32	19.2（48.8）	46	27.6（70.1）
33	19.8（50.3）	47	28.2（71.6）
34	20.4（51.8）	50	30.0（76.2）
35	21.0（53.3）	55	33.0（83.8）
36	21.6（54.9）	60	36.0（91.4）
37	22.2（56.4）	70	42.0（106.7）
38	22.8（57.9）	80	48.0（121.9）
39	23.4（59.4）	90	54.0（137.2）
40	24.0（61.0）	100	60.0（152.4）

50%から100%の間の傾斜は参考値としてのみ示されており、典型的な掘削条件を表すものではありません。すべての数値は数学的な計算のみに基づいており、極端に軟らかい土壌や極端に硬い土壌といった条件は考慮されていません。これらの条件によっては、深さの値が変動する可能性があります。

ピッチに応じてロッドの深さが15フィート（4.6 M）変化する

深さの増加（インチ/cm）

傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）	傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）
1	2（5）	16	28（71）
2	4（10）	17	30（76）
3	5（13）	18	32（81）
4	7（18）	19	34（86）
5	9（23）	20	35（89）
6	11（28）	21	37（94）
7	13（33）	22	39（99）
8	14（36）	23	40（102）
9	16（41）	24	42（107）
10	18（46）	25	44（112）
11	20（51）	26	45（114）
12	21（53）	27	47（119）
13	23（58）	28	49（124）
14	25（64）	29	50（127）
15	27（69）	30	52（132）

傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）	傾斜率（%）	深さの増加（インチ/cm）
31	53（135）	43	71（180）
32	55（140）	44	72（183）
33	56（142）	45	74（188）
34	58（147）	46	75（191）
35	59（150）	47	77（196）
36	61（155）	50	80（203）
37	62（157）	55	87（221）
38	64（163）	60	93（236）
39	65（165）	70	103（262）
40	67（170）	80	112（284）
41	68（173）	90	120（305）
42	70（178）	100	127（323）

50%から100%の間の傾斜は参考値としてのみ示されており、典型的な掘削条件を表すものではありません。すべての数値は数学的な計算のみに基づいており、極端に軟らかい土壌や極端に硬い土壌といった条件は考慮されていません。これらの条件によっては、深さの値が変動する可能性があります。

RD8 動画

ステップ 1 / 2

トレーニングビデオの一部をご覧いただくか、www.Youtube.com/DCIKent、DigiTrakトレーニングビデオの全ライブラリにアクセスしてください。

一部のビデオは英語でのみ利用できます。字幕と自動翻訳をオンにしてください。

ステップ 2 / 2

YouTubeでビデオを見る。:

RD8へようこそ：次世代リモートディスプレイ - 英語 (7:13分)

https://youtu.be/PMYLo3NaUIk?si=Y-HmSI9_en948CLf

連絡先

DCI USA

19625 62nd Ave S, Suite B103

Kent, WA USA 98032

DCI@digital-control.com

US & カナダ
1.800.288.3610

インターナショナル
1.425.251.0559

DCI オーストラリア

2/9 Frinton Street Southport

Queensland 4215 Australia

DCI.Australia@digital-control.com

オーストラリア
+61.7.5531.4283

インターナショナル
+61.7.5531.2617

DCI 中国

368 Xingle Road Huacao Town

Minhang District Shanghai 201107 China

DCI.China@digital-control.com

中国
400-100-8708

インターナショナル
+86.21.6432.5186

DCIヨーロッパ

Brückenstraße 2

97828 Marktheidenfeld Germany

DCI.Europe@digital-control.com

ヨーロッパ
+49.9391.810.6100

インターナショナル
+49.9391.810.6109

DCI インド

Unit No. 1022, 10th Floor DLF Tower B Jasola

District Center

New Delhi 110025 India

DCI.India@digital-control.com

インド
+91.11.4507.0444

インターナショナル
+91.11.4507.0440

DCI フィリピン

404-405 Energy Opt. Bldg Prime St, Madrigal

Business Park 2

Alabang Muntinlupa City 1780 Philippines

DCI.Philippines@digital-control.com

フィリピン
(02)79802647

インターナショナル
+632-79802647