

BHTV

Manuel de l'utilisateur

Préambule	<u>3</u>
Informations visualisées en bas de page :	<u>4</u>
1.1 Informations treuil et résolution d'image.....	<u>5</u>
1.2 Panneau de commande sonde et lecture de fichier.....	<u>6</u>
2. Paramétrage du Logger et de la sonde	<u>8</u>
2.1 Paramétrage des caractéristiques du système d'entraînement de la sonde (treuil).....	<u>8</u>
2.2 Consigne de tension d'alimentation de la sonde et du décalage magnétique	<u>9</u>
2.3a Paramétrage de la communication - état de communication.....	<u>10</u>
Paramétrage.....	<u>10</u>
Etat de communication.....	<u>10</u>
2.3b Outil de test communication.....	<u>11</u>
2.4 Paramétrage de l'acquisition des images.....	<u>13</u>
2.5 Paramétrage de l'amplitude et du temps de transit	<u>14</u>
2.6 Maintenance sonde.....	<u>16</u>
2.7 Paramètres image : Luminosité – Trace couleur/Noir & blanc	<u>17</u>
2.7a luminosité :	<u>17</u>
2.7b : Mode noir et blanc.....	<u>17</u>
3. Les Menus.....	<u>18</u>
3.1 Menu Fichier.....	<u>18</u>
3.1.1a Ouvrir et relire un log :	<u>18</u>
3.1.1b Ouvrir un log en HTML :	<u>18</u>
3.1.1c Générer un fichier LAS20 :	<u>18</u>
3.1.1d Le Resampling :	<u>20</u>
3.1.2 Enregistrez un nouveau fichier (New log):	<u>21</u>
3.1.2.1 Entête de fichier : Informations client et localisation du forage.....	<u>21</u>
3.1.2.2 Entête de fichier : Infos sur la diagraphie.....	<u>22</u>
3.1.2.3 Entête de fichier : Date et infos sur le forage.....	<u>22</u>
3.1.2.4 Entête de fichier : Enregistrement de forage.....	<u>23</u>
3.1.2.5 Infos-2 : Remarques.....	<u>23</u>
3.2 Menu Setup.....	<u>24</u>
4. Annexes :	<u>25</u>
4.1 Fichier EmBhtv.tol.....	<u>25</u>
4.2 Fichier d'importation *.BTV.....	<u>26</u>
4.3 Que faire si	<u>27</u>
L'affichage de l'échelle des profondeurs est bizarre	<u>27</u>
J'obtiens un message erreur du type Can't load FTD2xx.dll	<u>27</u>
Je voudrais changer le rythme d'affichage des lignes d'images.....	<u>27</u>
Je voudrais changer le temps de rafraîchissement général de l'image.....	<u>27</u>
Comment ajouter une sonde reconnue par le programme ?.....	<u>27</u>
Comment ajuster l'offset image :	<u>28</u>
Vérification de l'orientation :	<u>28</u>

Préambule

Ce programme est fourni avec les fichiers permettant le bon fonctionnement de la sonde pour laquelle il a été développé.

Il a été optimisé pour Windows XP en mode couleur 32bits.

Dès le raccordement du Logger le driver USB vous sera demandé. Il est disponible dans le dossier driver de votre application ou sur votre CD d'installation.

Le driver USB ainsi que la documentation sur son installation sont disponibles sur le site www.electromind.eu, Suivez le lien *download* et cliquez sur [Full package v1.06.06 with user guide FR & UK](#) du paquetage USB

Un fichier(*.tol) de configuration de la sonde BHTV vous a été fourni en même temps que ce programme, la destruction ou la modification de ce fichier peut, sinon endommager votre sonde, du moins la dérégler fortement, vous empêcher d'effectuer un travail correct, soyez donc vigilant sur ce point.(Une copie du fichier actuel est disponible dans les annexes de cette documentation.

Un fichier (N85.*) de démonstration est disponible dans le dossier "*Demo*" afin de visualiser le fonctionnement en mode lecture du programme.

OS: Windows XP(sp1) – Windows 2000

Minimum conseillé : Athlon 1800 - 256 Mb - Ram 1024/768 – USB1

1. Ecran principal

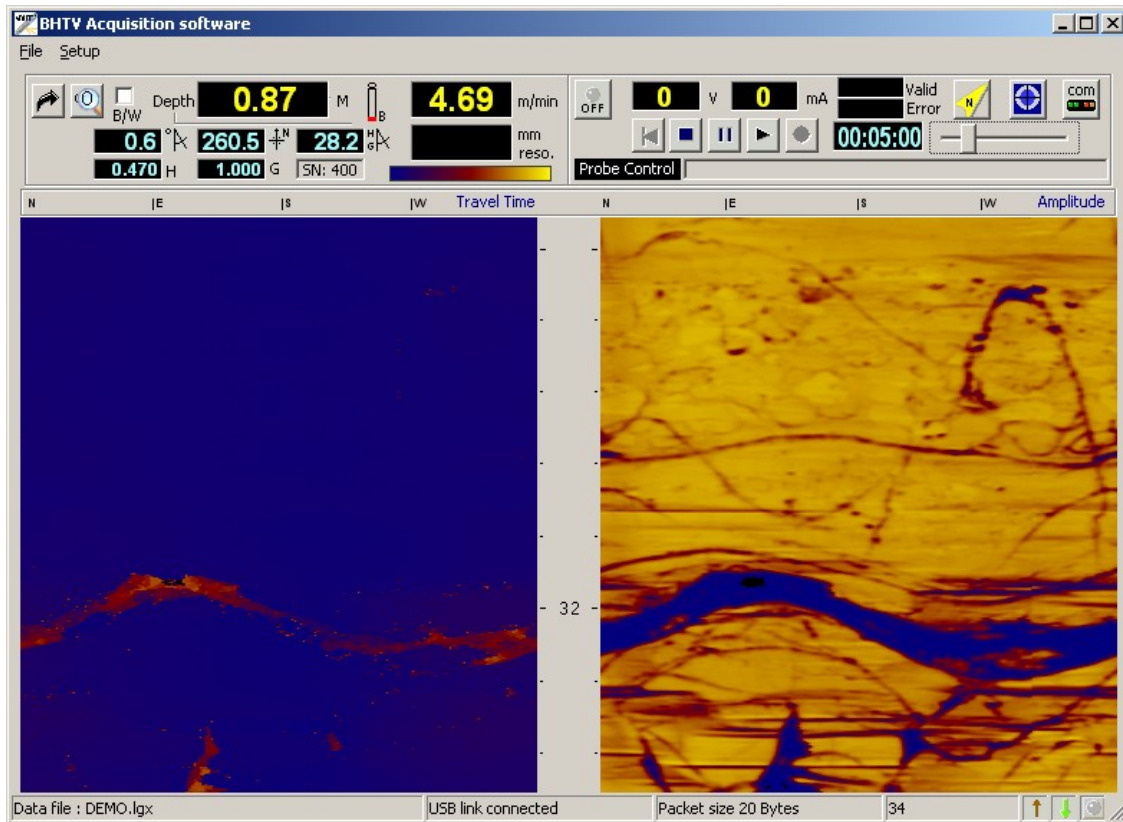


Fig. 1.0

L'écran principal est subdivisé en plusieurs panneaux, regroupant les fonctions les plus utilisées pour le contrôle de la sonde. En double cliquant sur la surface de l'image affichant la gamme de couleur en cours, le dialogue de réglage des couleurs devient accessible.

Les informations relatives à la vitesse et à la profondeur sont affichées dans le panneau supérieur gauche (fig.1.2)

Les contrôles de l'alimentation de la sonde et les informations sur son mode de fonctionnement, sur l'enregistrement et la reproduction du fichier sont regroupés dans le panneau supérieur droit (fig.1.5).

La barre d'état située en bas de l'écran affiche les informations importantes du mode de fonctionnement du programme.

Finalement, une série de menus vous permettront soit de relire un fichier log ou de paramétrer le programme ainsi que la sonde et le logger.

Informations visualisées en bas de page :

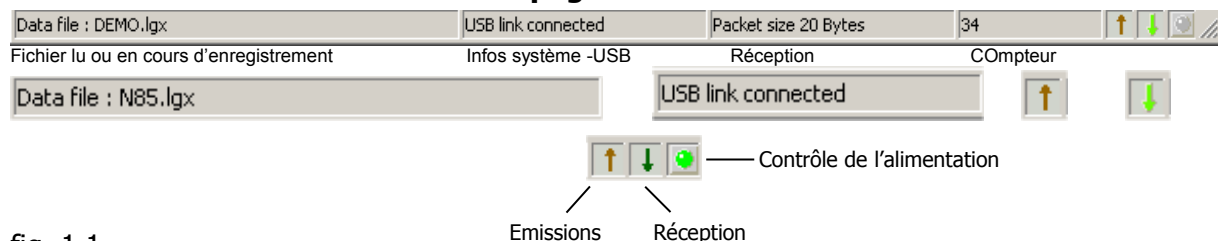


fig. 1.1

1.1 Informations treuil et résolution d'image



Fig. 1.2a Mode Lecture de fichier – interface on



Fig. 1.2b Mode Acquisition

Les infos vitesses et profondeur provenant du treuil sont affichés en permanence sur ce panneau pour autant que la liaison USB soit connectée et le logger alimenté.

La profondeur courante de la sonde est toujours affichée (en couleur jaune), sauf en mode lecture de fichier et lorsque le Logger n'est pas alimenté : dans ce cas, la profondeur affichée est alors celle lue dans le fichier au fur et à mesure de son défilement, et l'affichage est alors de couleur bleue).

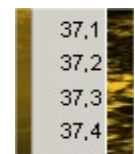
Les deux afficheurs situés en bas à gauche indiquent respectivement la pente $^{\circ}$ et l'azimut de la pente $‡^N$ du forage.

Les afficheurs libellés H et G (champ magnétique total et gravité totale) vous renseignent immédiatement sur les perturbations que peut subir la sonde.

NB : En cas de défectuosité du détecteur d'orientation les affichages de pente, champ magnétique et gravité clignotent sur fond rouge en mode acquisition.

Si aucune orientation n'est appliquée, aucune donnée n'y sera affichée. Elles seront toutefois visibles dans l'outil de Maintenance sonde.


Un agrandissement des afficheurs de profondeur, vitesse et résolution est possible en activant l'affichage de la loupe (fig.1.3) par un double clic sur la surface de ce panneau



L'échelle des profondeurs en M

Fig.1.3

Pour le fermer la loupe, effectuer un double clic sur sa surface ou cliquez sur dans son coin supérieur droit.

L'introduction de la profondeur initiale est autorisée en cliquant sur le bouton , à condition que le Logger soit actif et la sonde non alimentée (Fig.1.4). La valeur par défaut affichée correspond à la position relative du capteur acoustique de la sonde par rapport au sommet de celle-ci (tête de sonde). Cette valeur peut être modifiée par l'opérateur.

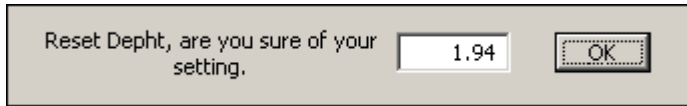


Fig.1.4

1.2 Panneau de commande sonde et lecture de fichier



Fig. 1.5a Mode Lecture de fichier



Fig.1.5b Mode Acquisition

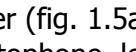









Fig. 1.5C Mode Enregistrement




Fig. 1.5D Mode pause Enregistrement


Ce panneau se modifie en fonction de l'utilisation courante du programme :

En mode relecture de fichier (fig. 1.5a). Les boutons du lecteur  s'utilisent comme ceux de votre magnétophone, le compteur de durée de lecture **00:01:53** est affiché dès que le bouton lecture  est enfoncé et disparaît dès que le bouton pause  est enfoncé. Pendant la lecture, la vitesse de défilement peut être ajustée à l'aide du curseur de vitesse.  Un clic sur le bouton stop  termine la lecture du fichier en cours. En mode pause, le bouton  redémarre la lecture au début du fichier.

En mode acquisition (fig.1.5b) Si le Logger est correctement raccordé et alimenté le bouton de mise en service de la sonde  devient visible. Après avoir vérifié vos paramètres de sonde  vous pouvez alimenter la sonde pour effectuer vos relevés, la zone 'infos

sonde" vous renseignera sur le fonctionnement de celle-ci. Le voyant d'état en bas à droite de la fenêtre principale du programme vous confirmera la mise sous tension de la sonde. Les indicateurs de tension et de courant vous aideront à surveiller les bonnes conditions de fonctionnement de votre sonde. En cas de dépassement des valeurs normales de courant ou de tension d'alimentation de la sonde, ils deviendront rouges clignotant.

Enregistrement d'un log (fig.1.5c) lorsque la sonde est correctement paramétrée et alimentée le menu « new log. » est disponible (voir §3.1.2) et enclenche le mode enregistrement confirmé par le clignotement du bouton record. 

Pause d'enregistrement (fig.1.5c) il est possible de mettre en pause l'enregistrement en cliquant sur le bouton pause.  Le clignotement de ce bouton confirme la mise en pause. Pour continuer l'enregistrement cliquez de nouveau sur pause ou sur le bouton record.

Arrêt d'enregistrement : Le bouton stop ou power arrête immédiatement l'enregistrement. Vous devez repasser par le menu pour démarrer un nouveau log.

2. Paramétrage du Logger et de la sonde

2.1 Paramétrage des caractéristiques du système d'entraînement de la sonde (treuil)

Activez via l'icône de la fenêtre principale  et choisissez l'onglet **Treuil**

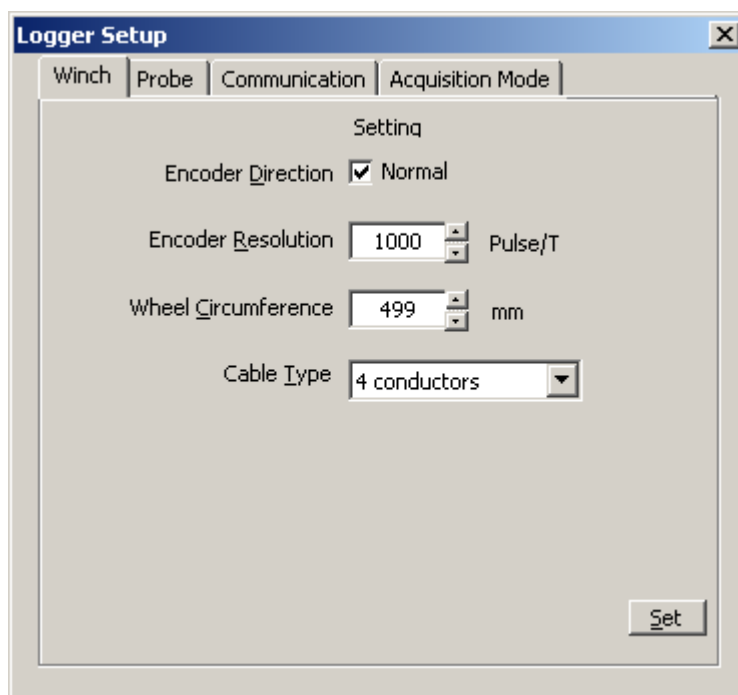


fig. 2.0


La résolution de l'encodeur optique et la circonférence de la poulie du système de mesure de profondeur du treuil seront entrées dans ce dialogue.

!!! Vérifiez que le type de câble renseigné correspond effectivement a celui de votre treuil.

NB : Par mesure de sécurité, ce dialogue n'est accessible que lorsque la sonde n'est **pas** alimentée.

En mode relecture de fichier, plusieurs zones sensibles peuvent être grisées afin d'éviter le dérèglement de vos paramètres d'acquisition.

2.2 Consigne de tension d'alimentation de la sonde et du décalage magnétique

Activez via l'icône de la fenêtre principale  et choisissez l'onglet **Sonde**

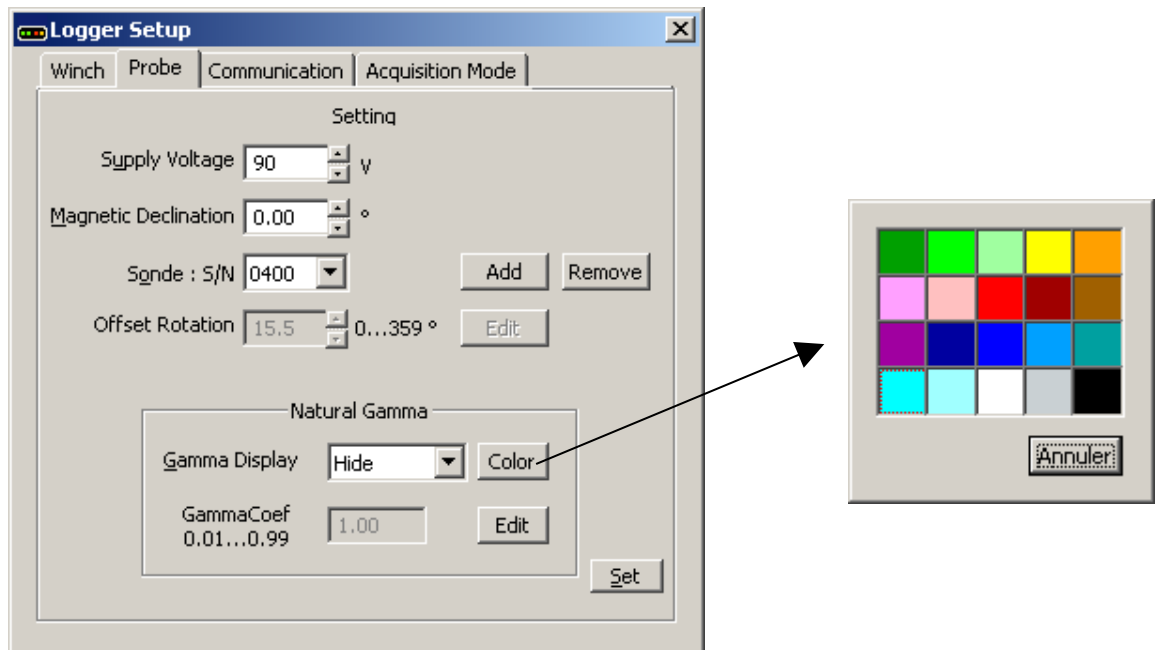


fig.2.1

La tension peut être ajustée dans les limites autorisées par le système (80V à 125V).
Le décalage magnétique peut être appliqué ici (0 à 359°).

Pour ajuster L'Offset d'image reportez vous dans la rubrique 4.3 *Que faire si..* :
Comment ajuster l'offset image P28.

Si la sonde est équipée d'un capteur gamma vous pourrez, soit cacher soit afficher cette mesure en incrustation dans l'affichage de image du temps de transit acoustique.
La mesure maximale affichée en CPS, sera déterminée dans liste déroulante gamma display.
Vous avez aussi la possibilité de modifier le coefficient gamma (à modifier avec prudence).

Sélection de la sonde à utiliser grâce a une liste déroulante. Cette sélection détermine les réglages par défaut itinérant à la sonde choisie (HeightOffset, ImageOffset, PiezzoLenght voir EmBhtv.tol)

NB : Par mesure de sécurité, ce dialogue n'est accessible que lorsque la sonde n'est **pas** alimentée.

En mode relecture de fichier, plusieurs zones sensibles peuvent être grisées afin d'éviter le dérèglement de vos paramètres d'acquisition.

2.3a Paramétrage de la communication - état de communication

Activez via l'icône de la fenêtre principale  et choisissez l'onglet **communication**

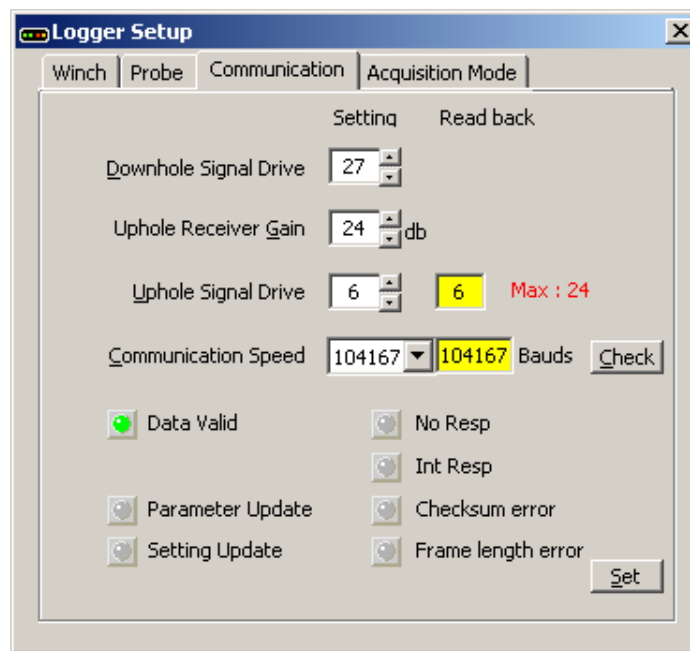


fig.2.2a

Paramétrage

La vitesse de communication des signaux issus de la sonde, l'amplitude des signaux de communication vers la sonde (Downhole Signal drive), la sensibilité du récepteur de communication des signaux issus de la sonde (Uphole Signal Drive) et le gain du récepteur de communication des signaux issus de la sonde (Uphole receiver Gain) sont des paramètres vitaux qui peuvent être ajustés ici pour obtenir, établir et optimiser la communication avec la sonde. Ces paramètres influencent directement le niveau de performance de l'acquisition des données de la sonde et influent directement la vitesse maximale de rotation du capteur acoustique en fonction de la résolution choisie (Fig. 2.2b).

Baud rate	Speed at 90	Speed at 120	Speed at 180	Speed at 360
156250	21	21	26	51
125000	21	22	30	55
104167	21	25	35	65
89286	23	29	41	76
78125	26	32	46	86
69444	29	36	51	96
62500	32	40	56	106
52083	37	49	67	127
41667	45	57	85	-
31250	58	75	108	-

Fig.2.2b

Etat de communication

L'état de communication établie entre la sonde et le Logger est visualisé au moyen des voyants :

- Vert=OK

- Jaune=mise a jour paramètres
- Rouge= problème de communication.

NB En mode relecture de fichier, plusieurs zones sensibles peuvent être grisées afin d'éviter le dérèglement de vos paramètres d'acquisition.

2.3b Outil de test communication

Ce test ajuste les communications pour obtenir une vitesse maximum de transmission des données.

Dès le test terminé, pour autant que la communication soit possible, il vous proposera le meilleur résultat obtenu. La durée du test peut être variable de 1 à 5 minutes suivant le type de câble et la longueur de celui-ci.

Pour activer le test de communication cliquez sur le bouton check dans la fenêtre du paramétrage de la communication.

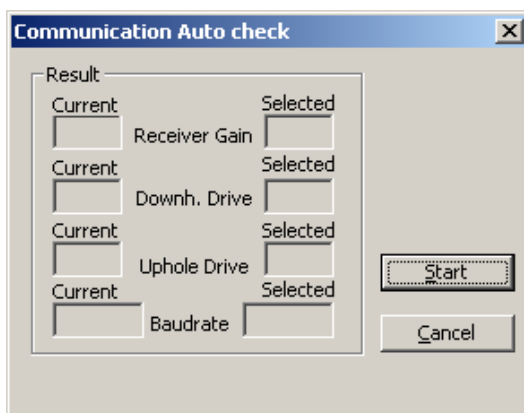


Fig.2.3a L'outil est prêt pour le test.

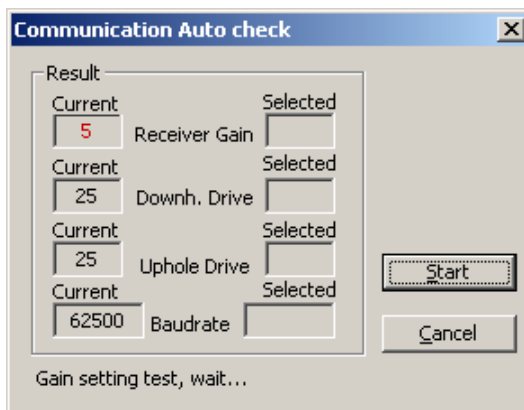


Fig.2.3b Premier test établir la communication.

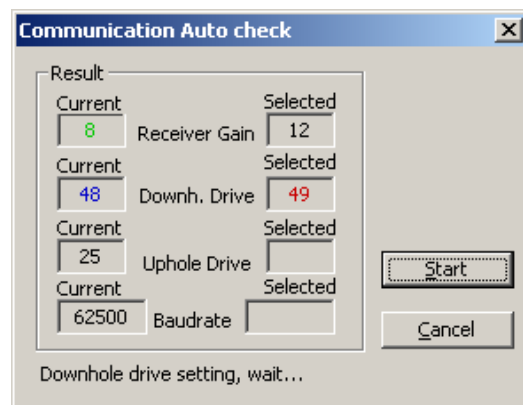


Fig.2.3c Optimisation de la communication.

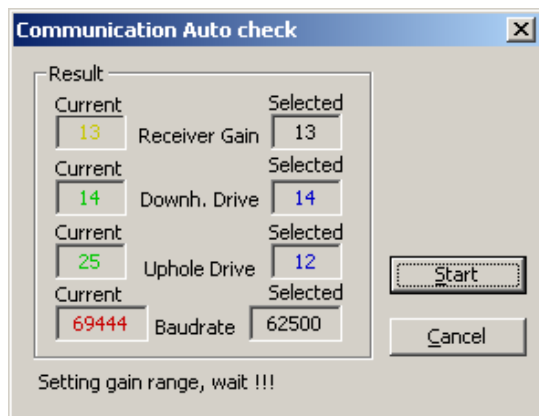


Fig.2.3d Recherche du max de vitesse (baud)

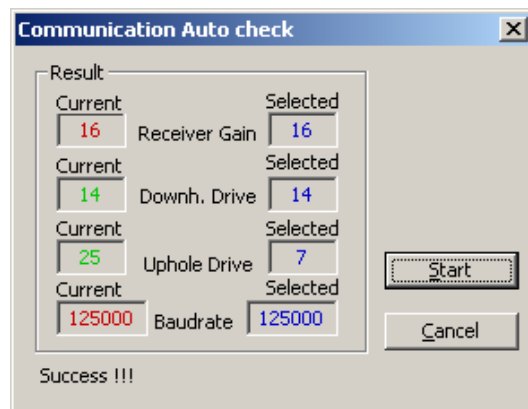


Fig.2.3e Fin du test

En cas d'échec les anciens paramètres sont restaurés.

2.4 Paramétrage de l'acquisition des images

Activez via l'icône de la fenêtre principale  et choisissez l'onglet **Acquisition Image**

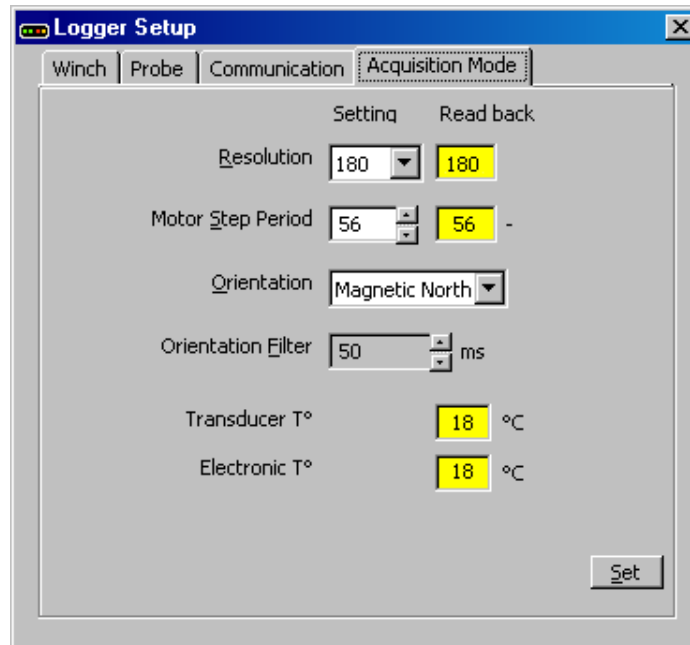


fig.2.4

Comme signalé précédemment les résolutions possibles ainsi que les vitesses d'acquisition disponibles sont tributaires du niveau de performances atteint par la communication (plus le câble sera long, plus les vitesses de communication seront faibles) reportez vous à la fig.2.3 pour optimiser vos réglages.

L'orientation de l'image en fonction du forage : trois modes sont disponibles

Sans (affichage des paramètres d'orientation en vert)

Mode horizontal (High Side → affichage des paramètres d'orientation en orange)

Mode vertical (Magnetic North → affichage des paramètres d'orientation en jaune)

Filtre d'orientation : En zone très bruitée ou lors de vibrations de la sonde il est possible d'appliquer un filtrage sur les données d'orientation afin d'obtenir une meilleure stabilité de l'image. Le filtre d'orientation peut être appliqué de 50 à 2000ms par pas de 50ms.

La température au niveau du transducteur et de l'électronique interne est aussi affichée dans ce dialogue.

NB : Ce dialogue n'est plus accessible en mode enregistrement,

En mode relecture de fichier, plusieurs zones sensibles peuvent être grisées afin d'éviter le dérèglement de vos paramètres d'acquisition.

2.5 Paramétrage de l'amplitude et du temps de transit

Activez le dialogue via le menu Paramétrage ou via l'icône de la fenêtre principale

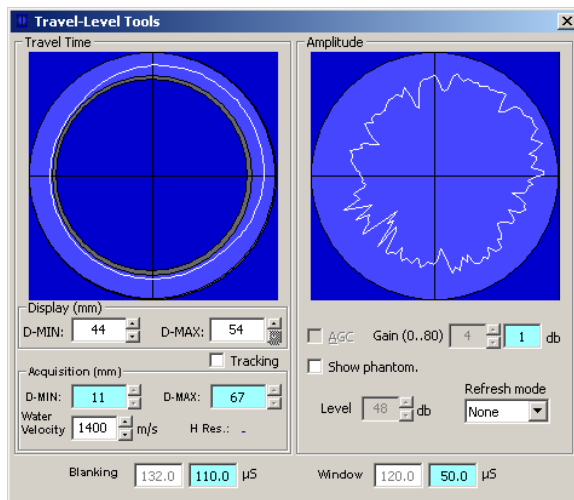


fig. 2.5

Les réglages d'amplitude, temps de transit (travel-time) et de gain acoustique peuvent être ajustés dans ce dialogue.

- D-MIN = Diamètre minimum investigué.
- D-MAX = Diamètre maximum investigué.

Acquisition:

Trois réglages de base permettent le paramétrage de l'acquisition : min et max pour le diamètre de trou, *water velocity* pour la vitesse acoustique dans le fluide du trou. Ces paramètres déterminent le *blanking* et *window* visible en bas de fenêtre, représentant respectivement le temps en μs du début et l'intervalle visible lors de chaque émission d'impulsion.

Display:

L'affichage de l'amplitude et du temps de transit sont modifiables hors des limites des temps d'acquisition sans influencer ceux-ci.

Cochez la case 'Tracking' pour forcer le suivi des réglages D-Min /D-Max d'acquisition par les réglages D-Min /D-Max display.

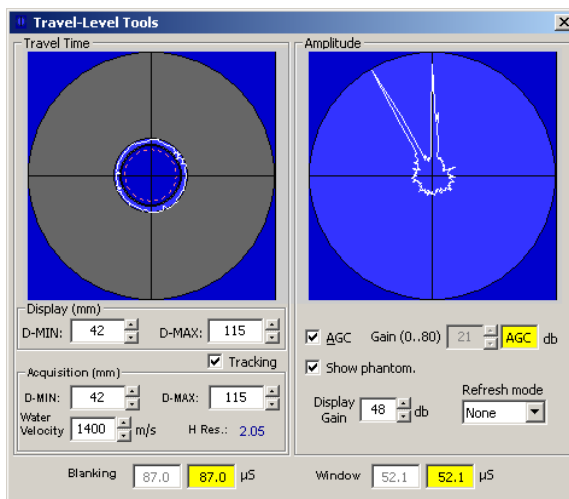


fig. 2.5b

La représentation graphique montre comment le signal (spot blanc) se situe par rapport au minima et maxima.

Le gain du signal acoustique peut être appliqué manuellement si l'option AGC n'est pas cochée. Le gain peut être modifié sur une plage de 0 à 64 dB. La modification est immédiatement répercutée sur la représentation graphique. Le contraste de l'image est fortement dépendant de ce paramètre.

Le choix de l'ajustement automatique de gain pour la sonde BHTV par l'intermédiaire de l'option d'AGC grise les commandes manuelles (voir 2.5b). Dans ce cas-ci la sonde détermine le gain pour l'appliquer à chaque trace afin d'adapter aux niveaux du signal reçus. Un réglage de luminosité de la trace amplitude devient disponible en agissant sur le contrôle *Display Gain*.

Choisissez l'option *Show phantom* pour ajouter la représentation graphique de la réflexion interne du signal acoustique dans le BHTV. Ceci peut aider pour l'ajustement des paramètres d'acquisition et assurer la validité des données reçues dans les cas où le signal coïncide avec les parois du forage, ou est près du signal « fantôme ».

La liste déroulante **Refresh mode** permet d'afficher plusieurs traces d'image afin d'analyser au mieux le résultat des mesures de la sonde.

NB : En mode relecture de fichier, plusieurs zones sensibles peuvent être grisées afin d'éviter le dérèglement de vos paramètres d'acquisition (ex : fig. 2.5)

2.6 Maintenance sonde

Activez le dialogue via l'icône de la fenêtre principale

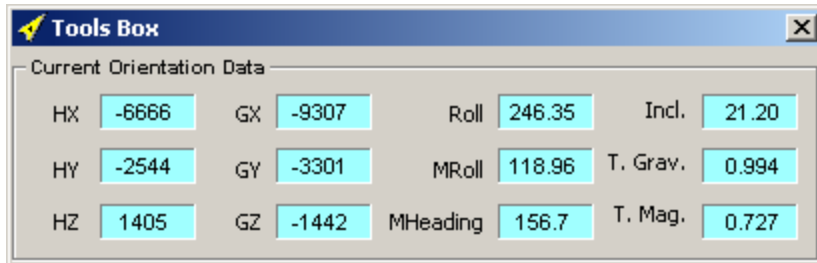


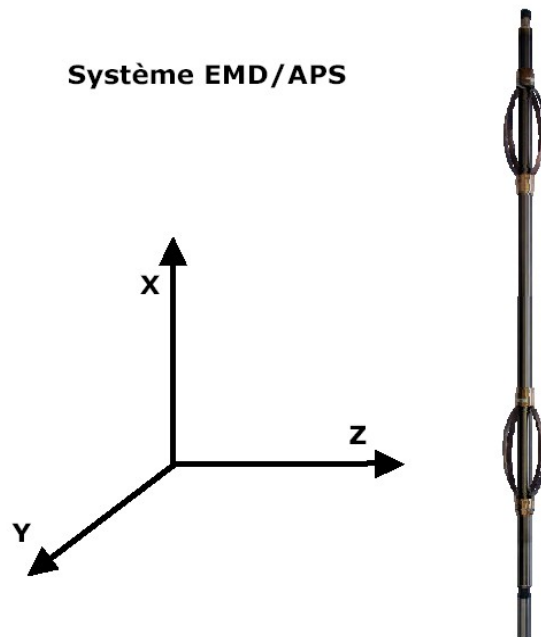
fig.2.6 en mode relecture

Toutes les données brutes provenant de la sonde y sont.

Les 6 Zones de droite vous renseignent sur le résultat calculé relatif aux mesures d'orientation de la sonde.

Respectivement: Roll – Magnetic roll – Magnetic heading – Tilt – Total Gravity –Total Magnetic Field.

Les données brutes du système d'orientation sont visualisées dans les zones HX ...HZ (Magnétomètre 3 axes) et GX ... GZ (accéléromètre 3 axes).



2.7 Paramètres image : Luminosité – Trace couleur/Noir & blanc

2.7a luminosité :

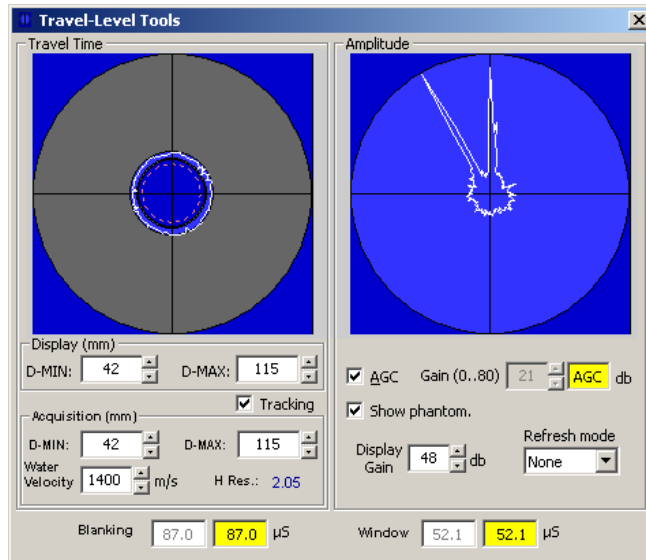


fig. 2.5b

La réglage de luminosité de la trace amplitude est accessible uniquement en mode AGC (voir : §2.5).

Ce réglage agit également lors de la création des fichiers jpg pour le log en HTML.

2.7b : Mode noir et blanc



fig. 2.7

Il suffit de cocher la case B/W pour passer en mode noir et blanc et vice versa.

Ce réglage agit également lors de la création des fichiers jpg pour le log en HTML.

3. Les Menus

3.1 Menu Fichier

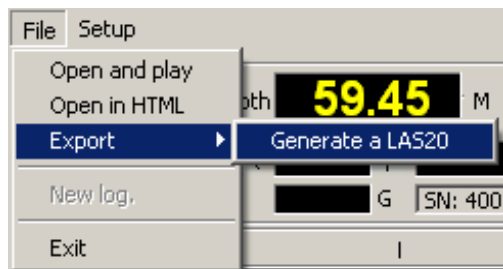


fig.3.0

3.1.1a Ouvrir et relire un log :

Charger un fichier d'exploration

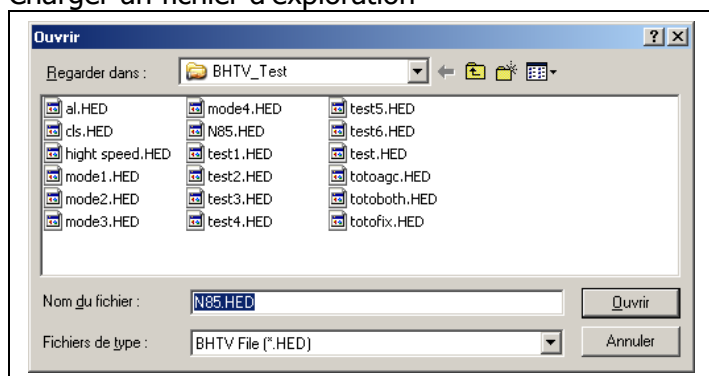


fig.3.1

Le fichier Header (*.HED) est édité par ce dialogue, si le fichier *.lgx associé n'est pas disponible, un dialogue vous informera dans ce sens.

La confirmation du chargement du fichier est visible par le changement d'état du groupe de boutons du lecteur et l'affichage du nom de fichier au bas à gauche de la fenêtre principale.

3.1.1b Ouvrir un log en HTML :

Charger un fichier d'exploration et le visualiser dans Internet explorer.

Le fichier Header (*.HED) est édité par ce dialogue, si le fichier *.lgx associé n'est pas disponible, un dialogue vous informera dans ce sens.

Se mode permet la visualisation du log complet immédiatement.

Pour cela le programme génère des fichiers jpeg et un fichier de visualisation en Html.

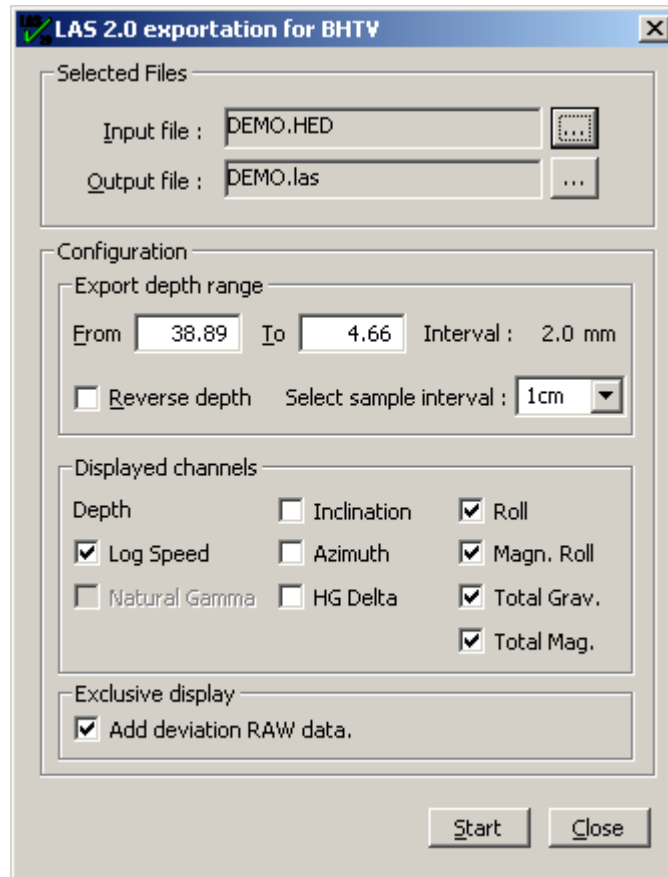
Le temps de génération des fichier peut varier entre 5s à 1min suivant la taille du log, La progression est affichée dans la barre des taches du programme. Dès le fichier disponible l'explorer est démarré et la page affiché, l'ensemble peut être récupéré dans le dossier afficher dans la barre des taches.

3.1.1c Générer un fichier LAS20 :

Avec cette option vous pouvez créer à partir d'un fichier BHTV existant, un fichier de déviation LAS20 (ASCII).

Le fichier ainsi obtenu est stocké dans le dossier LAS20 créer dans le dossier du log.

Le dialogue LAS s'ouvre dès que vous avez cliqué sur le menu *Generate a LAS20*



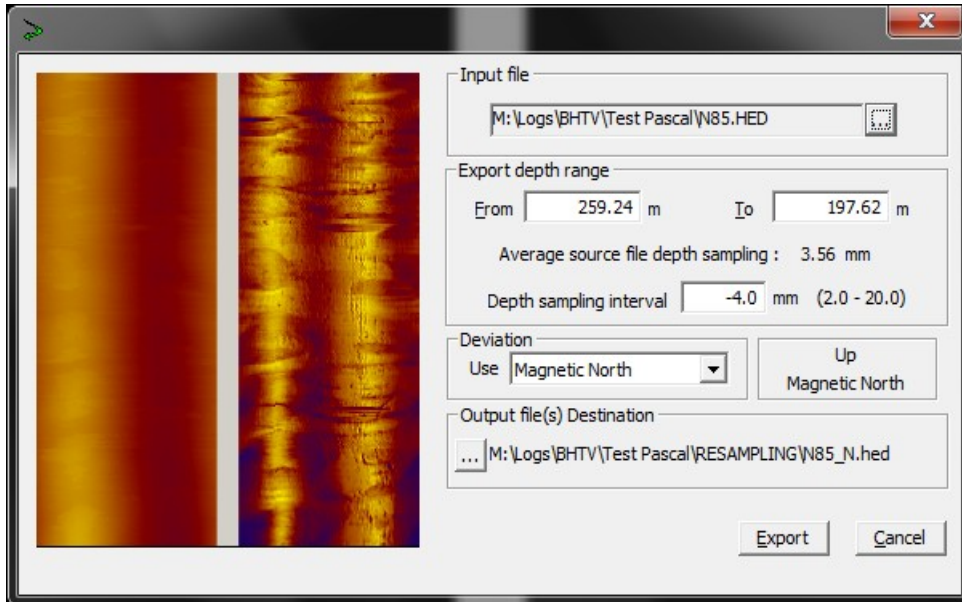
Choisissez et chargez le fichier à exporter, par exemple le fichier de Demo.
Les options sont dégrisées dès le fichier chargé et peuvent être activées suivant vos besoin.

Dans le groupe Configuration l'utilisateur peut choisir les limites du fichier à exporter le sens d'exploration ainsi que le mode d'intervalle (1 ou 5 cm).

Natural Gamma : Ce paramètre est accessible uniquement si la sonde set équipée de ce détecteur.

3.1.1d Le Resampling :

Avec cette option vous pouvez ré-échantillonner et réorienter un fichier BHTV existant. Afin de préserver le fichier original, le nouveau fichier est stocké dans le dossier "RESAMPLING" créé dans le dossier du fichier original .



Par sécurité faite un backup du fichier original (*.HED et *.LGX).

Chargez le fichier à modifier, par exemple un fichier de Demo.

Si vous recevez un message d'alerte, chargez le fichier de sonde manquant.

Les options sont dégrisées dès le fichier chargé et peuvent être activées suivant vos besoin.

Dans le groupe 'Export Depth range', choisissez les côtes de profondeurs de début et de fin à exploiter. Si vous le désirez choisissez un nouvel intervalle dans la plage proposée.

Vous avez maintenant la possibilité d'appliquer ou non une nouvelle orientation au donnée.

Le résultat de l'orientation est directement visible dans l'image de contrôle.

Cliquez sur export pour créer le fichier modifier.

3.1.2 Enregistrez un nouveau fichier (New log):

Vous devez impérativement passer par ce menu pour enregistrer un nouveau log. Ce menu est indisponible si la sonde n'est pas alimentée.

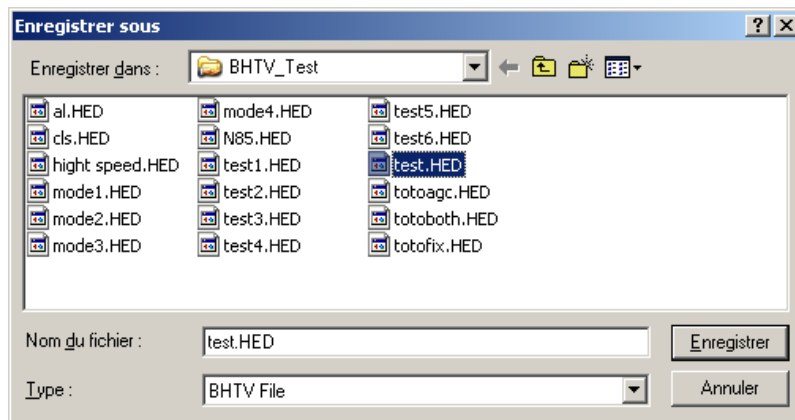


fig.3.2

Après avoir choisi le nom du fichier d'exploration et le mode up/down, les dialogues suivants vous permettent d'enregistrer les données relatives à votre travail.

3.1.2.1 Entête de fichier : Informations client et localisation du forage.

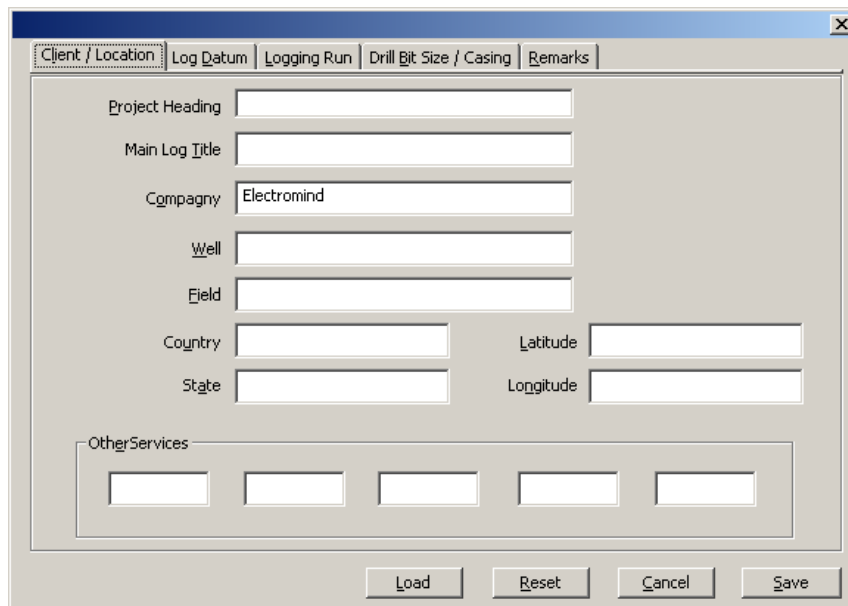


fig.3.3

3.1.2.2 Entête de fichier : Infos sur la diagraphie.

Client / Location | Log Datum | Logging Run | Drill Bit Size / Casing | Remarks

PermanentDatum

Elevation

Log Datum

Drilling Datum

Kelly Bushing Elev

Drill Floor

Ground Level

Load Reset Cancel Save

fig.3.4

3.1.2.3 Entête de fichier : Date et infos sur le forage.

Client / Location | Log Datum | Logging Run | Drill Bit Size / Casing | Remarks

Run No

Date

Type of log

Depth Driller

Depth Logger

Log Deepest

Log Shallow

Fluid in Hole

Log Engineer

Salinity

Density

Level

Max. Temp.

Rig. Time.

Witnessed by.

Load Reset Cancel Save

fig.3.5

3.1.2.4 Entête de fichier : Enregistrement de forage.

Client / Location | Log Datum | Logging Run | Drill Bit Size / Casing | Remarks

Run No 0

Casing Record

Size

Weight

From

To

BitRecord

Bit

From

To

Load Reset Cancel Save

fig.3.6

3.1.2.5 Infos-2 : Remarques.

Client / Location | Log Datum | Logging Run | Drill Bit Size / Casing | Remarks

Remaks

Load Reset Cancel Save

fig.3.7

3.1.3 Quitter : N'oubliez pas d'éteindre la sonde ou d'arrêter la lecture du fichier en cours avant de fermer le programme.

3.2 Menu Setup

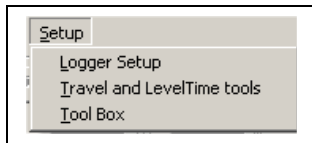


fig.3.8

Les principaux outils de réglage et de surveillance de la sonde sont disponibles via ce menu.

Logger Setup voir §2.1 Paramétrage des caractéristiques du système d'entraînement de la sonde (treuil)

Travel and LevelTime Tools voir §2.5 Paramétrage de l'amplitude et du temps de transit

ToolBox voir § 2.6 Maintenance sonde

4. Annexes :

4.1 Fichier EmBhtv.tol

```
[Commun]
TotalChannel=23

[Sonde0]
SerialNumber=0305
SondeLenght=209
WindowOffset=15
DeviationOffset=130
RotationOffset=175.4
D42Travel=132
GammaOnBoard=0
GammaOffset=170
GammaCoef=1

[Sonde1]
..

[Sonde9]
..

[Channel0]
Title=DEPTH
TitleShort=DPTH
Unit=MM
SampleType=4
Offset=0

[Channel1]
Title=LOG TIME
TitleShort=TIME
Unit=MILLISECOND
SampleType=4

[Channel2]
Title=SHIFT ANGLE
TitleShort=SHAN
Unit= DEGREES
SampleType=3

.
.
.

[Channel21]
Title=ACOUSTIC DATA
TitleShort=SCAN
Unit=
SampleType=12

[Channel22]
Title=CHECKSUM
TitleShort=CSUM
Unit=
SampleType=3
```

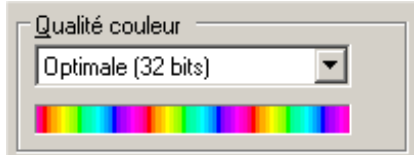
4.2 Fichier d'importation *.BTV

```
[Sonde]
Client=PROTO          # Pour infos
SerialNumber=0400     # numéro de série de la sonde en 4 chiffres (semaine - année)
SerialAPS544=11662    # Numéro de série du capteur d'orientation (Pour infos)
DataSecAPS544=-      # Type de données du capteur d'orientation (Pour infos)
SerialPiezo=3205B103 # Numéro de série du piezo (Pour infos)
SerialMotor=         # Numéro de série du moteur (Pour infos)
SondeLength=209      # longueur totale en cm de la sonde
RotationOffset=29.7  # Offset en (0.1°) de l'image par rapport au bas (mode horizontal)
OffsetD42=132        # Offset du temps mort entre le capteur et le diamètre extérieur de la sonde (D42) en µS
WindowOffset=15      # offset en cm entre le bas de sonde et la fenêtre de capture
DeviationOffset=130  # offset en cm entre le bas de sonde et le capteur d'orientation
GammaOnBoard=no      # yes si option gamma naturel
GammaOffset=170      # offset en cm entre le bas de sonde et le scintillateur
GammaCoef=1.00       # Coefficient appliqué à la mesure brute
```

4.3 Que faire si ...

L'affichage de l'échelle des profondeurs est bizarre .

Vérifier le mode de couleur d'écran choisi.



Le programme ayant été optimisé pour une qualité couleur de 32bits

J'obtiens un message erreur du type *Can't load FTD2xx.dll* .

Le driver USB n'est pas installé ou vous avez installé la mauvaise version.

Recommencer l'installation expliquée dans le document Driver Logger.doc.

Le driver ainsi que la documentation sont disponible sur le site www.electromind.eu

Suivez le lien *download* et cliquez sur [Full package v1.06.06 with user guide FR & UK](#) du paquetage USB.

Je voudrais changer le rythme d'affichage des lignes d'images

Ce paramètre modifie la cadence d'affichage des lignes d'image.

Allez dans le dossier de l'application (par ex : c:\eMindLogger\BHTV logger)

Editez dans le Bloc-notes le fichier EmBhtv.cfg.

Recherchez la rubrique : [eMindLogger]

Modifiez la ligne suivante : **RefreshTime = xx**

Ensuite sauver le fichier.

(RefreshTime = xx ou xx représente le temp en milliseconde (min 100))

Je voudrais changer le temps de rafraîchissement général de l'image

La modification de ce paramètre influencera directement le taux de ressources de votre machine, il permet de modifier la séquence du temps de rafraîchissement de l'image lorsqu'un objet est placé statiquement devant l'image (effet de traînée).

Allez dans le dossier de l'application (par ex : c:\eMindLogger\BHTV logger)

Editez dans le Bloc-notes le fichier EmBhtv.cfg.

Recherchez la rubrique : [eMindLogger]

Modifiez la ligne suivante : **ScreenRefreshTime= xx**

Ensuite sauver le fichier.

(ScreenRefreshTime= xx ou xx représente le temp en milliseconde (min 200))

Comment ajouter une sonde reconnue par le programme ?

Le programme est prévu pour accepter jusqu'à 10 sondes différentes identifiables par leur numéro de série. Pour ajouter une nouvelle sonde ouvrez le dialogue " Logger Setup " et activez l'onglet " Probe ", ensuite cliquez sur Add pour ajouter la sonde et sur remove pour enlever une sonde de votre base de donnée.

Le fichier d'importation est un fichier txt avec comme extension *.btv et fournit en même temps que votre nouvelle sonde.

La modification sera prise en compte lors de la prochaine utilisation de l'application.

Comment ajuster l'offset image :

Le paramètre Offset Rotation est un paramètre critique pour l'orientation de l'image.

A modifier avec prudence.

Montez le gabarit de calibrage sur la sonde et placez l'ensemble dans un bac immergé d'eau, le plus horizontalement possible.

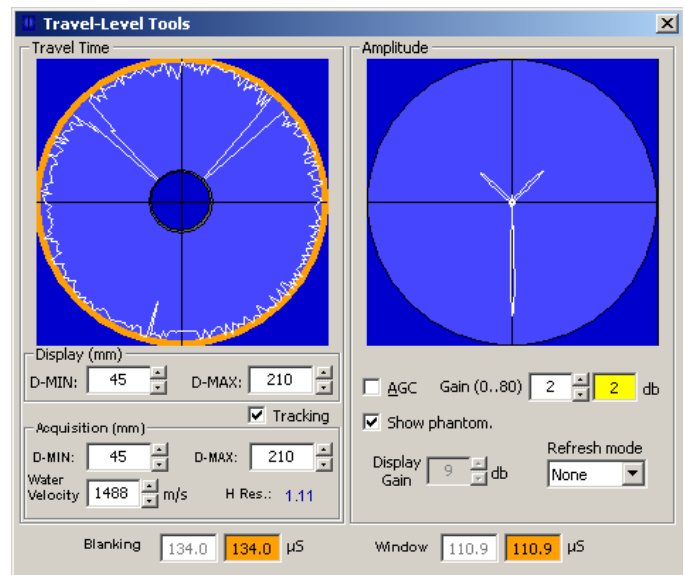
Allumez la sonde, ouvrez le dialogue " Logger Setup " et activez l'onglet " Probe ".

Cliquez sur le bouton " Edit " en regard d'image offset, et confirmez l'édition du paramètre.

Une loupe apparaît dans le dialogue pour faciliter l'ajustage de l'offset.

Les paramètres de réglage du BHTV sont appliqués automatiquement.

Centrez au maximum la ligne lumineuse vue dans l'écran principal en modifiant la valeur de l'offset.



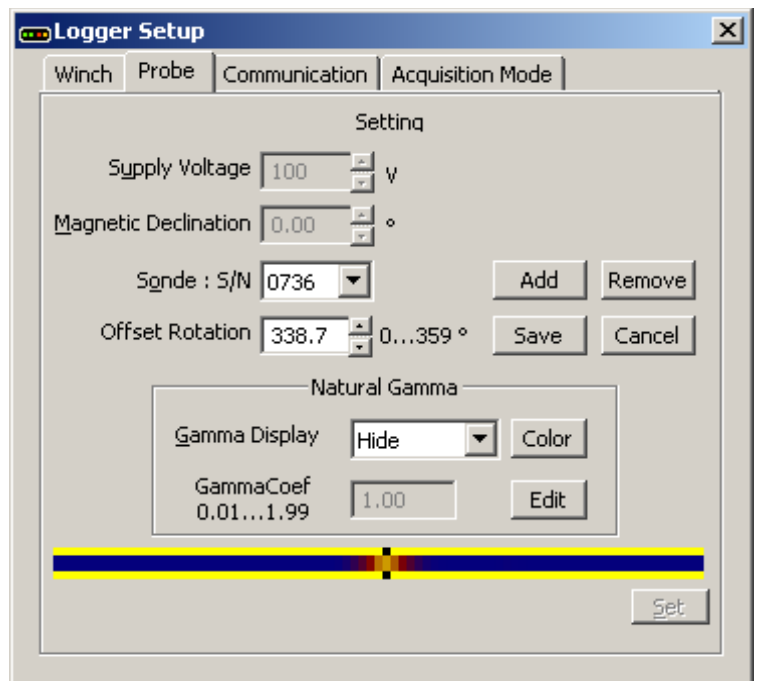
Si votre ligne est suffisamment centrée elle apparaîtra dans la loupe.

Il suffit de centrer la zone lumineuse et de sauver le paramètre d'offset ainsi obtenu.

La sauvegarde se fait uniquement dans le fichier *.tol afin d'éviter toute destruction accidentelle de votre fichier original *.btv.

Il conviendra donc de modifier manuellement votre fichier *.btv pour l'offset image ainsi que le coefficient gamma.

NB : Le gabarit de calibrage est un accessoire optionnel.



Vérification de l'orientation :

Depuis la version 2.141 le suffixe "_X" "_N" "_H" est ajouter au nom du fichier
"_X" pas d'orientation "_H" High Side "_N" Magnetic north