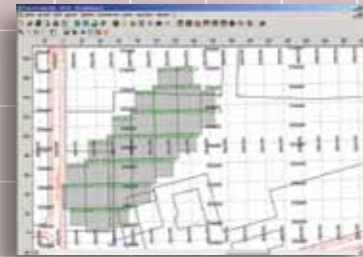


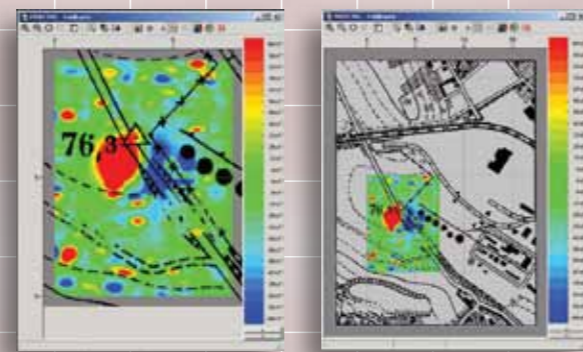
- Einmessen und Anzeigen der Hintergrundkarte



- Gesamtdarstellung aller Felder eines Projektes in der Projektkarte z.B. mit Hintergrundkarte und Koordinatengitter



- Darstellung von Feldkarten im Hintergrund



# Vallon EVA 2000<sup>®</sup> 2.25

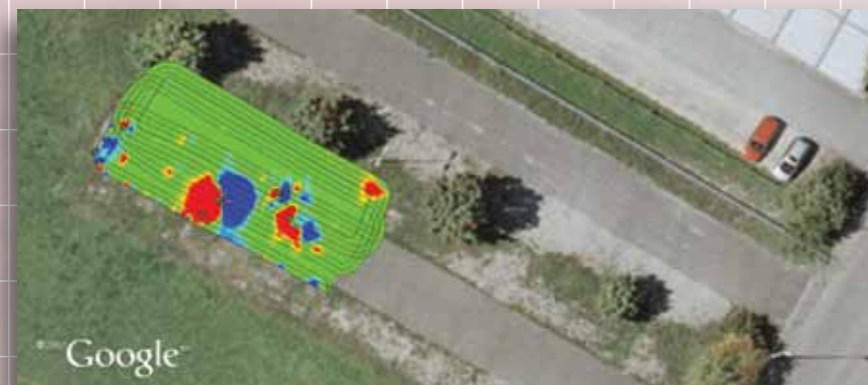
## Leistungsfähige Software für die Kampfmitteldetektion

- Datenaufnahme
- Datenauswertung und Darstellung der Messwerte von:
  - Eisendetektoren
  - Metalldetektoren
  - Eisen-/Metalldetektoren kombiniert
  - Bodenradar GPR
- Dokumentation
- Exportfunktionen, auch vektorieller georeferenzierter Export der Farbkarte an ein GIS wie z.B. Google Earth<sup>™</sup> oder AutoCAD<sup>®</sup>

## IMPORTFUNKTIONEN / EXPORTFUNKTIONEN

Umfangreiche Import- und Exportmöglichkeiten zum Datenaustausch mit anderen Programmen wie z. B. Magneto<sup>®</sup>, Surfer<sup>®</sup>, AutoCad<sup>®</sup>, Google Earth<sup>™</sup> Geosoft Oasis Montaj<sup>®</sup> und andere.

Georeferenzierte Darstellung gemäß Patent No. EP 2 026 106



Technische Änderungen vorbehalten.  
Ausgabe 04/2011

Google Earth<sup>™</sup> ist ein eingetragenes Warenzeichen der Firma Google Inc., USA  
AutoCAD<sup>®</sup> ist ein eingetragenes Warenzeichen der Autodesk Inc., USA  
Magneto<sup>®</sup> ist ein eingetragenes Warenzeichen der Sensys GmbH, Deutschland  
Surfer<sup>®</sup> ist ein eingetragenes Warenzeichen der Golden Software Inc., USA  
Oasis Montaj<sup>®</sup> ist ein eingetragenes Warenzeichen der Geosoft Inc., Canada



## Vallon EVA 2000® 2.25

besteht aus folgenden Modulen, die je nach Bedarf bestellt und installiert werden können. Bei der Datenaufnahme mit Vallon Datenlogger und Weiterverarbeitung mit einer fremden PC-Software reicht das Modul DATA-EXCHANGE aus.

**DATA-EXCHANGE**  
siehe Rückseite

**BOHRLOCH**  
Aufnahme, Auswertung und Dokumentation der bei der Bohrlochdetektion mit Einzelsonden gewonnenen Messdaten (mit oder ohne SEPOS®- Sensor-Positions-System)

**OBERFLÄCHE**  
Auswertung und Dokumentation der bei der Oberflächendetektion mit Einzelsonden gewonnenen Messdaten (mit oder ohne SEPOS®- Sensor-Positions-System)

**BOHRLOCH & OBERFLÄCHE**  
Auswertung und Dokumentation der bei der Oberflächen- oder Bohrlochdetektion mit Einzelsonden gewonnenen Messdaten (mit oder ohne SEPOS®- Sensor-Positions-System)

**OBERFLÄCHE & GPS**  
Erweiterte Dokumentation mit anderen Koordinatensystemen, wie z. B. WGS 84, Gauss-Krüger, UTM, French Lambert

**BOHRLOCH & OBERFLÄCHE & GPS**  
Auswertung und Dokumentation der bei der Oberflächen- oder Bohrlochdetektion mit Einzelsonden und mit GPS-Navigation gewonnenen Messdaten und GPS-Dokumentation

**BOHRLOCH & OBERFLÄCHE & GPS & EMI-EVAL**  
Komplettpaket für die Verarbeitung von Messdaten von Eisendetektoren und Metaldetektoren. Tiefenauswertung bei Metaldetektoren in Gradiometer Anordnung

**MULTISENSOR-DATENAUFNAHME**  
Oberflächen-Datenaufnahme mit dem PC von einem oder mehreren Sensoren (1-16) in verschiedenen Anordnungen, auch gemischt mit Metaldetektoren

## DATENAUFNAHME

Feldcomputer VFC2 mit Software Vallon EVA Mobile oder Laptop mit Software Vallon EVA 2000® 2.25

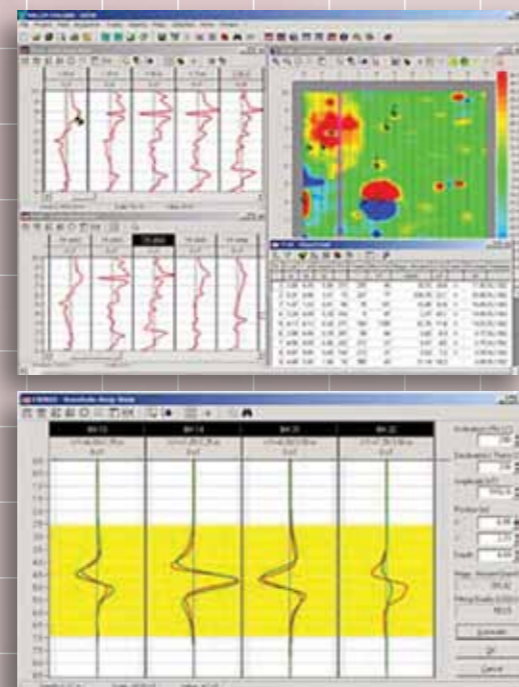
Bei mehr als einem Eisensensor erfolgt die Datenaufnahme durch die zusätzliche Verwendung der VCU2 oder mit einem Laptop mit Vallon EVA 2000® 2.25 Modul MULTISENSOR-DATENAUFNAHME



## DATENAUSWERTUNG

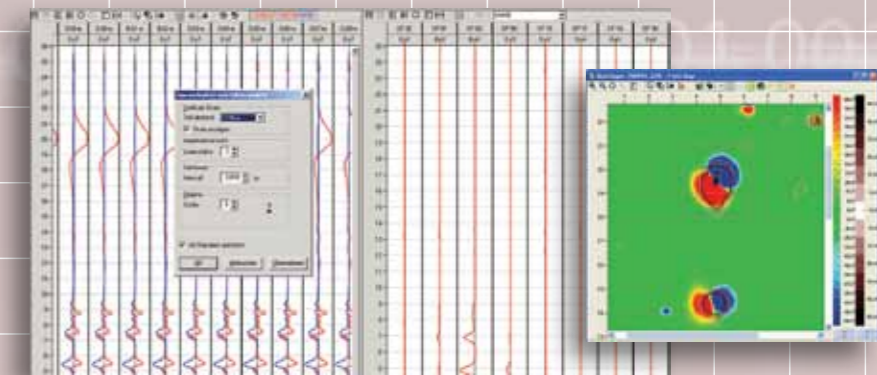
Bei der Oberflächendetektion mit Einzelsensoren oder Multisensor-Plattformen kann die Auswertung des gesamten Feldes automatisch erfolgen.

Bei der Bohrlochdetektion müssen vor Beginn der Auswertung zuerst die entsprechenden Bohrlöcher und der Tiefenbereich bestimmt werden.

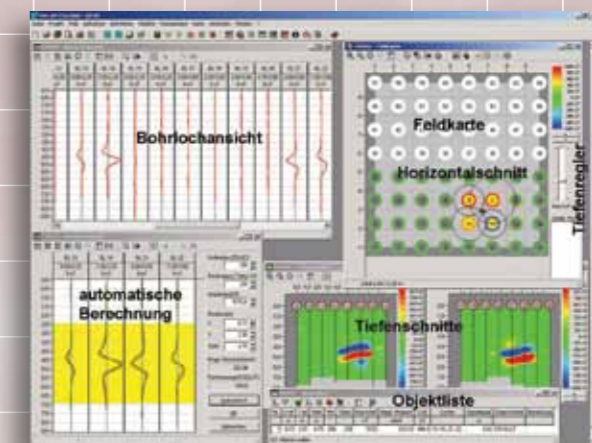


## DARSTELLUNG

- Oberfläche  
Gitter- und Spurdarstellung  
Farbkarte, auch mit Daten von Eisendetektoren und Metaldetektoren kombiniert.



- Bohrloch  
Plan der Lochanordnung  
Meßkurve pro Bohrloch  
Farbkarte des Tiefenabschnitts  
Kennzeichnung zur Berechnung



- Objektliste mit Ortsdaten und magnetischen Werten, sowie GEO Koordinaten WGS 84  
Gauss-Krüger  
UTM  
French Lambert

Nr.	Xrel	Yrel	Easting	Northing	Longitude	Latitude	Depth	Phi	Theta	MaxVal	Magn.Moment	LSQ	FtArea	Remark
	m	m	m	m	°	°	m	°	°	nT	AoF	nT	nT	
1	21.66	21.38	2519622.51	5371223.56	9°15.863342630	48°28.707612031	1.78	81	33	1025	147.67	40.0	25.29	
2	4.89	19.58	2519629.54	5371204.30	9°15.868995290	48°28.697207192	0.53	264	320	963	3.03	24.2	10.76	
3	4.79	14.43	2519634.49	5371202.87	9°15.873004549	48°28.696422666	0.81	253	206	350	1.00	7.6	7.97	
4	6.19	22.67	2519626.88	5371206.36	9°15.866846107	48°28.698323202	0.87	263	356	193	0.03	9.8	1.00	
5	22.44	7.56	2519645.71	5371218.12	9°15.882156010	48°28.704630361	4.33	46	38	38	78.30	0.3	56.66	

## PROJEKTMANAGEMENT

- Zusammenfassung oder Teilung von Bohrlochfeldern oder Oberflächenfeldern

