



# Scanner mural à accu DWD181

**LXT**



## Scanneur de haute précision

**XPT** **18V**  
LITHIUM-ION

Sélection des scènes selon le matériel de la surface à scanner

Mode béton sec



Mode béton frais



Mode cloison



Mode vue radar



# Précision de détection

Profondeur de balayage max.\*1

# 180 mm

Profondeur de détection : Ø10 mm ou barres de fer plus épaisses enfouies dans le béton sec.

\*1 Varie en fonction de la taille, de la forme et de la matière du matériau enterré, ainsi que du matériau, de l'état et de la structure interne du mur balayé.

## Détectez facilement les objets enfouis.



Bouton d'alimentation



Détection unique



Mode scène



Scanner



Marquage



## Solution fiable pour la détection d'objets enfouis en diagonale

Capable de détecter des objets linéaires dans le béton comme une barre de fer

### 🔍 Mode détection unique

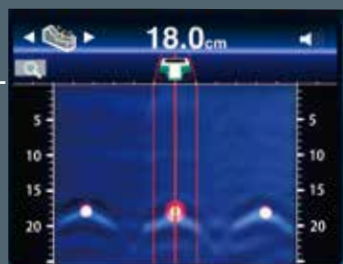


Placez le scanner sur la surface à balayer.

▼  
Déplacez lentement le scanner d'un côté à l'autre.

▼  
· Les résultats du balayage radar s'affichent à l'écran. Les formes d'onde s'affichent lorsque des objets enfouis (barres de fer, etc.) dans le béton sont balayés. Un signal sonore retentit lorsqu'une marque de détection d'enfouissement se trouve dans la zone du capteur.

Déplacez le scanner jusqu'à l'endroit où la marque de détection d'enfouissement sur l'écran est alignée avec la ligne ① centrale du capteur.



Peut également détecter des objets courbés en diagonale dans le béton, tels que des conduits combinés ou des tuyaux en plastique souples

### 🔍 Mode détection multiple



Placez le scanner sur la surface à balayer.

▼  
Déplacez lentement le scanner d'un côté à l'autre.

▼  
Ce mode effectue trois lignes de balayage d'objets enfouis en continu.

▼  
Les résultats du balayage des trois lignes s'affichent sur l'écran du scanner.



## Sélection des scènes

\*2 Certains objets enfouis peuvent ne pas être détectés à la profondeur de détection maximale en fonction de leur taille, forme et matériau, ainsi que du matériau, de l'état et de la structure interne du mur à balayer.

### Mode béton sec



Profondeur de détection max.

**180 mm**\*2



Cette scène est adaptée à la recherche d'objets dans du béton sec.

### Mode béton frais\*3



Profondeur de détection max.

**100 mm**\*2



Pour la détection de barres de fer et tuyaux en matière plastique dans du béton frais.

### Mode cloison



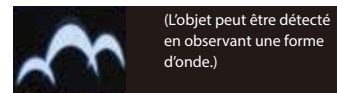
Profondeur de détection max.

**80 mm**\*2



Cette scène convient à la recherche d'objets derrière un panneau de bois ou de plâtre.

### Mode vue radar



Profondeur de détection max.

**80 mm**\*2



Cette scène permet de rechercher des objets composés (plusieurs types d'objets) tels que des vides et des barres de fer dans un bloc ou une brique.

\*3 Le béton requiert plusieurs mois pour sécher complètement après sa mise en place, et le béton de moins d'un an est appelé béton frais. Sélectionnez cette scène dans le cas du béton frais, mais pour en être doublement sûr, il est recommandé d'utiliser également « Dry Concrete (Béton sec) ».

# Lecture du scanner LCD couleur avec rétroéclairage

10.4 cm Largeur écran

Précision de la  
profondeur des objets

Mode des scènes  
(Image : mode béton sec)

Mode balayage  
(Image : mode détection  
unique)

Profondeur  
de balayage

Marquage de  
l'emplacement de  
l'objet enfoui



ON/OFF  
Signal sonore

DWD181

Surface à balayer

Ligne centrale  
du capteur

## Affichage des résultats de la numérisation au format original



Éclairage



Laser de guidage (rouge)



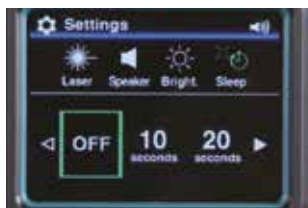
Haut-parleur



Roues



Écran pour réglage de  
la luminosité



Veille\*1

OFF / 10 / 20 / 30 / 60 / 120 / 240  
secondes



Minuterie\*2

OFF / 1 / 3 / 5 / 10 minutes

\*1 Règle le temps écoulé avant que le  
rétroéclairage de l'écran, le laser de  
guidage et la lumière s'éteignent lorsque  
le scanner est allumé et qu'aucune  
opération n'a lieu.

\*2 Règle le temps qui s'écoule avant  
que le scanner s'éteigne  
automatiquement lorsqu'aucune  
opération n'est effectuée pendant  
que le scanner est sous tension.

## Durée de fonctionnement ininterrompue (env.) Avec charge complète

|  |                |      |
|--|----------------|------|
|  | BL1815N 1.5 Ah | 7h   |
|  | BL1820B 2.0 Ah | 9.5h |
|  | BL1830B 3.0 Ah | 14h  |
|  | BL1840B 4.0 Ah | 19h  |
|  | BL1850B 5.0 Ah | 24h  |
|  | BL1860B 6.0 Ah | 28h  |

## Scanner mural à accu

### DWD181



LED



Coffret de transport

**Profondeur balayage max.** Métal : 180 mm  
Tuyau en résine : 120 mm  
Fil noir : 120 mm  
Bois : 25 mm

**Précision profondeur objet** +/- 5 mm  
**Distance minimale détectable** 40 mm  
**Largeur écran** 10.4 cm

**Durée utilisation max.** avec BL1860B : 28 heures  
(heures)

**Dimensions (L x L x H)** 306x118x124 mm

**Poids** 1.7 kg



Makita SA

Sous réserve d'erreurs d'impression et stocks disponibles.  
10-2020 MAKITA S.A. 1028 Préverengues