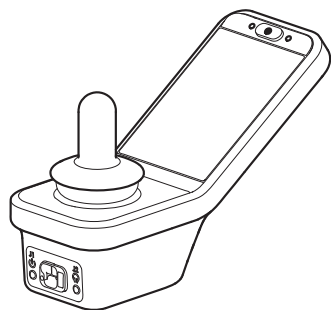
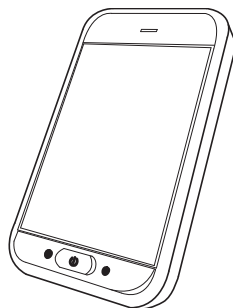




DLX-REM400

DLX-REM500



Invacare® LiNX

DLX-REM400/DLX-REM500

pl **Pulpit sterowniczy**
Instrukcja obsługi

Niniejsza instrukcja **MUSI** zostać przekazana użytkownikowi wózka inwalidzkiego.
PRZED rozpoczęciem korzystania z produktu **KONIECZNE** jest przeczytanie niniejszej instrukcji i zachowanie do wykorzystania w przyszłości.



Yes, you can.®

Spis treści

1	Ogólne	4
1.1	Informacje na temat niniejszej instrukcji	4
1.2	Symbole stosowane w instrukcji	4
1.3	Gwarancja	5
1.4	Okres eksploatacji	5
1.5	Ograniczenie odpowiedzialności	5
1.6	Ogólne uwagi dotyczące bezpieczeństwa	6
2	Elementy	8
2.1	Interfejs użytkownika urządzenia DLX-REM400	8
2.2	Interfejs użytkownika urządzenia DLX-REM500	8
2.3	Ogólny zarys układu ekranu	8
2.3.1	Pasek stanu akumulatora	8
2.3.2	Pasek stanu	9
2.3.3	Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika	9
2.4	Przycisk nawigacyjny	13
2.5	Etykiety na produkcie	14
3	Konfiguracja	17
3.1	Ogólne informacje dotyczące konfiguracji	17
3.1.1	Warunkowe wejście/wyjście sterujące	17
3.2	Okablowanie	17
3.3	Podłączanie pilota	19
4	Użytkowanie	20
4.1	Włączanie/wyłączanie pulpitu sterowniczego	20
4.2	Ekran menu	21

4.2.1	Elementy sterujące na ekranie menu	22
4.2.2	Konfigurowanie godziny	23
4.2.3	Blokowanie ekranu w celu uniknięcia niezamierzonej odpowiedzi	23
4.2.4	Konfigurowanie ustawień	24
4.2.5	Konfigurowanie drogomierza	27
4.3	Wybieranie funkcji	28
4.3.1	Ograniczniki zmiany funkcji	28
4.4	Korzystanie z bezpośredniej nawigacji	28
4.4.1	Tryb przeciągania i dotykania	28
4.4.2	Tryb dotykania	29
4.4.3	Sterujące urządzenie wejścia	29
4.5	Korzystanie z nawigacji pośredniej	30
4.5.1	Mapowanie kwadrantów	32
4.5.2	Wybór menu	33
4.5.3	Punkty uruchomienia nawigacji w trybie wyboru menu	35
4.5.4	Skanowanie menu	36
4.5.5	Punkty uruchomienia nawigacji w trybie skanowania menu	38
4.6	Używanie przycisków wielofunkcyjnych	40
4.7	Korzystanie z przełączników dwustabilnych (opcjonalne)	40
4.8	Tryb jazdy proporcjonalnej/nieciągłej	41
4.8.1	Korzystanie z joysticka	41
4.8.2	Sterowanie prędkością maksymalną	42
4.9	Zatrzymanie awaryjne	43
4.10	Tryb blokowania jazdy	43
4.10.1	Zewnętrzny przełącznik zatrzymywania	44
4.10.2	1 stopień w górę	45
4.10.3	3 stopień w górę	46

© 2025 Invacare International GmbH

Wszelkie prawa zastrzeżone. Dalsze rozpowszechnianie, powielanie oraz modyfikacja niniejszego tekstu w całości lub części są zabronione bez uprzedniego uzyskania pisemnej zgody firmy Invacare.

Znaki towarowe zostały oznaczone symbolami TM i [®]. O ile nie zaznaczono inaczej, wszystkie znaki towarowe są własnością firmy Invacare International GmbH lub są licencjonowane przez nią albo jej oddziały.

4.10.4	5 stopień w górę	47	4.20	Wskazówki dźwiękowe	79
4.10.5	3 stopnie w górę/w dół	48	4.21	Użycie wejść dodatkowych	83
4.10.6	5 stopnie w górę/w dół	49	4.21.1	Korzystanie z odchylanego systemu Chin Control	84
4.10.7	Element sterujący jazdy ze stałą prędkością	50	4.21.2	Korzystanie z kompaktowego joysticka dla dzieci	86
4.11	Obsługiwanie funkcji oświetlenia i klaksonu	51	4.21.3	Korzystanie z mikrojoysticka sterowanego kończyną	86
4.11.1	Korzystanie ze świateł pozycyjnych	51	4.21.4	Korzystanie z kompaktowego jednoprzelącznikowego joysticka	87
4.11.2	Korzystanie ze świateł ostrzegawczych	52	4.21.5	Korzystanie z technologii Sip-N-Puff	87
4.11.3	Korzystanie z kierunkowskazów	53	4.21.6	Korzystanie zagłówka z układem sterowania za pomocą ciśnienia i podciśnienia (Sip-N-Puff)	89
4.11.4	Korzystanie z klaksonu	54	4.21.7	Sposób korzystania z zagłówka z układem sterowania	91
4.12	Obsługiwanie funkcji oświetlenia i klaksonu za pośrednictwem karty funkcji użytkowej	54	4.21.8	Korzystanie z czteroprzelącznikowego układu zbliżeniowego	94
4.13	Blokowanie/odblokowywanie pulpitu sterowniczego	55	4.21.9	Używanie przełącznika zatrzymywania pulpitu sterowniczego	95
4.14	Tryb spoczynkowy	55	4.21.10	Korzystanie z emulatora myszy bezprzewodowej	96
4.15	Tryb uśpienia	57	4.22	Wyłączanie funkcji Bluetooth	99
4.16	Korzystanie z funkcji elektrycznej regulacji siedziska	57	4.23	Ładowanie akumulatorów	99
4.16.1	Przez karty siedziska	57	4.23.1	Alarmy dotyczące stanu akumulatora	100
4.16.2	Przez przełączniki zewnętrzne	59	4.24	Korzystanie z ładowarki USB	101
4.16.3	Funkcja zmniejszania prędkości i ograniczniki funkcji siedziska	63	5	Konserwacja	102
4.17	Konfigurowanie kart łączności	64	5.1	Wymiana ustnika	102
4.17.1	Parowanie systemu LiNX	65	5.2	Wymiana kolektora śliny.	102
4.17.2	Powiązanie karty łączności z urządzeniem użytkownika	67	5.3	Konserwacja Sip-N-Puff	102
4.17.3	Łączenie urządzeń z systemem LiNX	68	6	Rozwiązywanie problemów	103
4.17.4	Usuwanie sparowanych urządzeń	69	6.1	Diagnostyka usterek	103
4.17.5	Wybranie karty łączności	70	6.1.1	Kody usterek i kody diagnostyczne	103
4.18	Funkcja przesuwania myszy	71	6.2	OON („Out Of Neutral”)	104
4.18.1	Konfigurowanie funkcji przesuwania myszy	71	7	Dane techniczne	106
4.18.2	Korzystanie z funkcji przesuwania myszy	74	7.1	Specyfikacje techniczne	106
4.19	Sterowanie przełącznikiem	75			
4.19.1	Konfigurowanie sterowania przełącznikiem	76			
4.19.2	Konfigurowanie sterowania przełącznikiem (Android)	77			
4.19.3	Konfigurowanie sterowania przełącznikiem (iOS)	78			
4.19.4	Obsługiwanie sterowania przełącznikiem	79			

1 Ogólne

1.1 Informacje na temat niniejszej instrukcji

Dokument ten stanowi uzupełnienie dokumentacji użytkownika produktu.

Komponent nie jest oznakowany symbolem CE ani UKCA, jednak stanowi część produktu, który spełnia wymagania dotyczące urządzeń klasy I określone w rozporządzeniu UE nr 2017/745 o wyrobach medycznych oraz części II ustawy Wielkiej Brytanii dotyczącej wyrobów medycznych (MDR) 2002 (z późniejszymi zmianami). Dlatego też oznaczenia CE i UKCA obejmują również ten komponent. Dla uzyskania dalszych informacji należy zapoznać się z dokumentacją produktu.

Invacare niniejszym oświadcza, że typ urządzenia radiowego DLX-REM400, DLX-REM500 jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE. Pełny tekst deklaracji zgodności UE jest dostępny pod następującym adresem internetowym: www.invacare.eu.com.

Z komponentu można korzystać tylko po zapoznaniu się z tym podręcznikiem i zrozumieniu jego treści. W przypadku pytań dotyczących prawidłowego korzystania z urządzenia oraz jego koniecznej regulacji należy zasięgnąć porady pracownika służby zdrowia, który zna stan zdrowia pacjenta.

Ten dokument może zawierać części nieodnoszące się do zakupionego komponentu, ponieważ jest on przeznaczony do wszystkich dostępnych (w momencie jego drukowania) modeli. Jeśli nie podano inaczej, każda część niniejszego dokumentu dotyczy wszystkich modeli komponentu.

Firma Invacare zastrzega sobie prawo do zmiany specyfikacji komponentu bez powiadomienia.

Przed zapoznaniem się z niniejszym dokumentem należy się upewnić, że jest to wersja najnowsza. Najnowszą wersję instrukcji w formacie PDF można znaleźć na stronie internetowej firmy Invacare. Poprzednie wersje produktu mogą nie zostać opisane w bieżącej wersji niniejszej instrukcji. Jeśli będzie konieczna pomoc, prosimy o kontakt z Invacare.

W przypadku trudności z przeczytaniem dokumentu w wersji drukowanej z powodu zbyt małej czcionki można pobrać dokument w postaci pliku w wersji PDF z witryny internetowej. Korzystając z pliku PDF, można zwiększyć czcionkę do odpowiedniej wielkości.

Aby otrzymywać dodatkowe informacje na temat komponentu, na przykład powiadomienia dotyczące bezpieczeństwa i wycofywania, należy się skontaktować z przedstawicielem firmy Invacare. Stosowne adresy znajdują się na końcu tego dokumentu.

W przypadku wystąpienia poważnego wypadku związanego z komponentem należy poinformować producenta i właściwe organy w danym kraju.

1.2 Symbole stosowane w instrukcji

W niniejszej instrukcji występują symbole i słowa sygnałowe wskazujące zagrożenie lub niebezpieczne działania mogące spowodować obrażenia ciała osób lub uszkodzenie mienia. Poniższe informacje zawierają objaśnienia słów sygnałowych.



OSTRZEŻENIE!

Wskazuje niebezpieczną sytuację mogącą spowodować poważne obrażenia ciała lub zgon, jeśli ostrzeżenie zostanie zignorowane.

**PRZESTROGA!**

Wskazuje niebezpieczną sytuację mogącą spowodować nieznaczne lub lekkie obrażenia ciała, jeśli przestroga zostanie zignorowana.

**NOTYFIKACJA!**

Wskazuje niebezpieczną sytuację mogącą spowodować uszkodzenie mienia, jeśli ostrzeżenie zostanie zignorowanie.

**Wskazówki i zalecenia**

Oznacza użyteczne wskazówki, zalecenia oraz informacje umożliwiające wydajne, bezproblemowe użytkowanie produktu.

**Narzędzia**

Oznacza wymagane narzędzia, podzespoły i elementy, które są wymagane do wykonania określonego zadania.

Inne symbole

(Nie dotyczą wszystkich instrukcji obsługi)

**Osoba odpowiedzialna w Wielkiej Brytanii**

Wskazuje, czy produkt jest wytwarzany w Wielkiej Brytanii.

1.3 Gwarancja

Warunki i postanowienia gwarancji są częścią ogólnych warunków i postanowień obowiązujących w poszczególnych krajach, w których produkt jest sprzedawany.

1.4 Okres eksploatacji

Szacowany okres eksploatacji tego produktu wynosi pięć lat, pod warunkiem użytkowania go w ścisłej zgodności z przeznaczeniem opisanym w niniejszym dokumencie i przestrzegania wszelkich zaleceń dotyczących konserwacji i serwisu. Szacowany okres eksploatacji może zostać przekroczony, o ile produkt jest użytkowany ostrożnie i poddawany właściwej konserwacji, a wprowadzane ulepszenia techniczne i naukowe nie doprowadzą do ograniczeń technicznych. Okres eksploatacji może być także znacznie skrócony z powodu intensywnego oraz nieprawidłowego użytkowania. Fakt szacowania okresu eksploatacji dla tego produktu nie stanowi dodatkowej gwarancji.

1.5 Ograniczenie odpowiedzialności

Firma Invacare nie ponosi odpowiedzialności za uszkodzenia powstałe w wyniku:

- niestosowania się do zaleceń podanych w instrukcji obsługi;
- użytkowania w sposób niewłaściwy;
- naturalnego zużycia;
- nieprawidłowego montażu lub konfiguracji produktu przez nabywcę albo inną osobę;
- modyfikacji technicznych;
- niedozwolonych modyfikacji i/lub użycia nieodpowiednich części zamiennych.

1.6 Ogólne uwagi dotyczące bezpieczeństwa



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia elektrycznego wózka inwalidzkiego

Niniejszego sprzętu nie należy instalować, konserwować ani obsługiwać przed przeczytaniem i zrozumieniem wszystkich instrukcji i podręczników produktu i wszystkich innych produktów, które są stosowane lub instalowane wraz z tym produktem.

- Należy postępować zgodnie z instrukcjami w instrukcji obsługi.



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko poważnych obrażeń ciała lub uszkodzenia elektrycznego wózka inwalidzkiego bądź znajdującego się w pobliżu mienia

Nieprawidłowe ustawienia mogą sprawić, że nie da się kierować elektrycznym wózkiem inwalidzkim lub będzie on niestabilny. Niekontrolowany lub niestabilny elektryczny wózek inwalidzki może spowodować sytuację niebezpieczną, taką jak wypadek.

- Regulacja parametrów wózka może być przeprowadzana wyłącznie przez wykwalifikowanych techników lub osoby, które w pełni rozumieją parametry programowe, proces regulacji, konfigurację elektrycznego wózka inwalidzkiego oraz możliwości kierowcy.
- Regulacje wydajności mogą być dokonywane wyłącznie w suchych warunkach.



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo obrażeń ciała i uszkodzenia urządzenia z powodu zwarć elektrycznych

Styki złączy przewodów podłączonych do modułu zasilania mogą znajdować się pod napięciem nawet po wyłączeniu systemu.

- Przewody, na stykach których występuje napięcie, powinny być podłączone, zabezpieczone lub zakryte (materiałami nieprzewodzącymi), aby nie były narażone na kontakt z ludźmi lub materiałami mogącymi powodować zwarcia elektryczne.
- Jeśli trzeba odłączyć kable, na stykach których występuje napięcie, na przykład w przypadku wyjmowania przewodu magistrali z pulpitu sterowniczego ze względów bezpieczeństwa, należy zamocować lub przykryć styki (materiałami nieprzewodzącymi).



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń lub uszkodzenia elektrycznego wózka inwalidzkiego

Ryzyko niezamierzonego ruchu elektrycznego wózka inwalidzkiego lub systemu siedziska, gdy luźne rzeczy osobiste (np. biżuteria, szaliki) zaplączą się wokół joysticka.

- Kiedy elektryczny wózek inwalidzki jest włączony, należy się upewnić, że w pobliżu joysticka nie znajdują się żadne luźne przedmioty.
- Niezwłocznie wyłączyć elektryczny wózek inwalidzki, aby zatrzymać jakiegokolwiek ruch.

**PRZESTROGA!****Ryzyko obrażeń ciała spowodowanych przez kontakt z gorącymi powierzchniami**

Moduł pilota może się nagrzać po narażeniu przez dłuższy czas na silne światło słoneczne.

- Nie należy narażać elektrycznego wózka inwalidzkiego na bezpośrednie działanie światła słonecznego przez dłuższy czas.

**PRZESTROGA!****Niebezpieczeństwo obrażeń ciała spowodowanych niezamierzonym ruchem**

Zaleca się, aby elektryczny wózek inwalidzki wyposażony w moduł żyroskopowy miał funkcję jazdy z wyłączonym modułem żyroskopowym. Jeżeli elektryczny wózek inwalidzki jest stosowany w poruszającym się pojeździe (np. łodzi, autobusie lub pociągu), funkcja żyroskopu może działać nieprawidłowo i polecenia jazdy mogą spowodować niezamierzony ruch.

- Podczas jazdy w poruszającym się pojeździe należy wybrać funkcję jazdy z wyłączonym modułem Gyro.
- Jeżeli elektryczny wózek inwalidzki nie ma funkcji jazdy z wyłączonym modułem żyroskopowym, należy skontaktować się ze swoim dostawcą produktów firmy Invacare.

**NOTYFIKACJA!**

Dotknięcie styków złączy może spowodować ich zabrudzenie lub uszkodzenie przez wyładowanie elektrostatyczne.

- Nie wolno dotykać styków złączy.

**NOTYFIKACJA!**

Wewnątrz obudowy nie ma żadnych części podlegających serwisowaniu przez użytkownika.

- Nie należy otwierać ani demontować obudowy.

2 Elementy

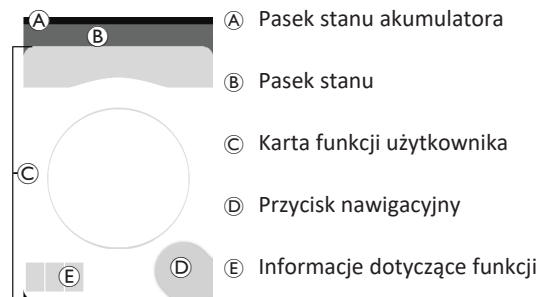
2.1 Interfejs użytkownika urządzenia DLX-REM400



2.2 Interfejs użytkownika urządzenia DLX-REM500



2.3 Ogólny zarys układu ekranu



2.3.1 Pasek stanu akumulatora

Pasek stanu akumulatora graficznie przedstawia aktualny poziom naładowania akumulatora i, gdy podłączona jest ładowarka akumulatora, stan naładowania.



Pasek stanu akumulatora jest zielony, gdy poziom naładowania wynosi od 60% do 100%.



Pasek stanu akumulatora jest pomarańczowy, gdy poziom naładowania wynosi od 20% do 59%.



Pasek stanu akumulatora jest czerwony, gdy poziom naładowania wynosi mniej niż 20%.



Ładowanie.

2.3.2 Pasek stanu



- Ⓐ Nazwa profilu Ⓑ Czas
Ⓒ Informacje o statusie

Nazwa profilu

Nazwa profilu może być ustawiona wyłącznie przez dostawcę.

Godzina

Czas wyświetlany jest w formacie 12-godzinnym lub 24-godzinnym. Czas ustawiany jest na podstawie uniwersalnego czasu koordynowanego (UTC) i dostosowywany w zależności od lokalizacji (kraju) użytkownika.

Czas UTC jest ustawiany automatycznie po podłączeniu systemu do narzędzia programowania i diagnostyki. Czas dostosowuje się w zależności od kraju przy użyciu ekranu menu modułu sterowniczego, patrz 4.2.4 *Konfigurowanie ustawień*, strona 24.

Informacje o statusie

Informacje o statusie podają aktualny stan systemu LiNX przy użyciu ikon stanu.



Powiadamia o aktywnej blokadzie napędu. Blokada jazdy to stan, który uniemożliwia jazdę wózka inwalidzkiego. Więcej informacji na temat blokad i ich zwalniania, patrz 4.16.3 *Funkcja zmniejszania prędkości i ograniczniki funkcji siedziska*, strona 63.



Powiadamia o aktywnej funkcji zwalniania prędkości jazdy. Funkcja zwalniania prędkości jazdy uniemożliwia jazdę wózka inwalidzkiego z maksymalną szybkością ze względu na bezpieczeństwo. Zamiast tego wózek inwalidzki może jechać ze zmniejszoną prędkością w trakcie aktywnego spowolnienia jazdy. Więcej informacji na temat blokad i ich zwalniania, patrz 4.16.3 *Funkcja zmniejszania prędkości i ograniczniki funkcji siedziska*, strona 63.



Powiadamia o wystąpieniu usterki. Liczba wskazuje typ usterki. Więcej informacji na temat kodów usterek, patrz 6.1.1 *Kody usterek i kody diagnostyczne*, strona 103.



Powiadamia o aktywnej blokadzie siedziska. Blokada siedziska to stan, który uniemożliwia obsługę siedziska wózka inwalidzkiego. Więcej informacji na temat blokad i ich zwalniania, patrz 4.16.3 *Funkcja zmniejszania prędkości i ograniczniki funkcji siedziska*, strona 63.



Generowane jest powiadomienie dla użytkownika z informacją, że łączność Bluetooth jest wyłączona. Więcej informacji na temat wyłączania funkcji Bluetooth, patrz 4.22 *Wyłączanie funkcji Bluetooth*, strona 99.

Po prawej stronie paska stanu wyświetlane są trzy alarmy dotyczące stanu akumulatora, patrz 4.23.1 *Alarmy dotyczące stanu akumulatora*, strona 100.

2.3.3 Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika

Dla osób leworęcznych lub praworęcznych

System LiNX umożliwia dostosowanie kart funkcji do użytkowników leworęcznych lub praworęcznych, patrz 4.2 *Ekran menu*, strona 21.

Użytkownik leworęczny



Użytkownik praworęczny



Zaznaczamy, iż w tej instrukcji przedstawione są tylko karty funkcji dla osób praworęcznych. Wszystkie przyciski mają te same funkcje na obu wersjach kart, dlatego następujące opisy można zastosować również w przypadku użytkownika leworęcznego.

Nagłówek karty funkcji

Na typ karty funkcji wskazuje kolor nagłówka karty:

- zielony oznacza kartę jazdy,
- pomarańczowy oznacza kartę siedziska,
- niebieski oznacza kartę łączności, a
- fioletowy oznacza kartę użytkową.

Ikona **A** oznacza rodzaj wejścia podstawowego.

Tekst **B** może być zaprogramowany przez dostawcę i może służyć do nazwania danej funkcji.



Wskaźnik A	Rodzaj wejścia podstawowego
	DLX-REM400 lub DLX-REM500

Wskaźnik A	Rodzaj wejścia podstawowego
	DLX-REM2xx lub DLX-CR400 lub DLX-CR400LF
	DLX-ACU200
	Moduł wejść lub interfejs innego dostawcy
	Zagłówek z układem sterowania
	Ciśnienie i podciśnienie
	Przełącznik użytkownika

Karta jazdy



Karty jazdy mogą być wstępnie ustawione na różne prędkości maksymalne, stosownie do potrzeb i otoczenia użytkownika. Na przykład karty jazdy z ustawioną wstępnie mniejszą prędkością maksymalną można używać w pomieszczeniach, a karty jazdy z ustawioną wstępnie całkowitą prędkością maksymalną na zewnątrz. Oprócz tego użytkownik może także regulować ustawioną wstępnie prędkość maksymalną – patrz 4.8.2 *Sterowanie prędkością maksymalną, strona 42*.

Przy użyciu karty jazdy można również włączyć klakson i obsługiwać funkcje oświetlenia, patrz 4.11 *Obsługiwanie funkcji oświetlenia i klaksonu, strona 51*.

Funkcję prędkościomierza/drogomierza uaktywnia producent. Jeśli producent jej nie uaktywni, wskazanie prędkości/drogi nie będzie wyświetlane. Jeśli funkcja jest aktywna, można wyświetlać wskazania prędkościomierza/drogomierza i można wybrać jednostki układu metrycznego lub układu anglosaskiego – patrz 4.2.4 *Konfigurowanie ustawień*, strona 24.

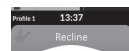
0.0 km/h	Prędkościomierz wskazuje, że wózek się nie porusza.
3.8 km/h	W trakcie jazdy prędkościomierz wskazuje bieżącą prędkość wózka.
12 km	Drogomierz wskazuje trasę przebytą przez wózek od ostatniego zresetowania (wyzeroowania) drogomierza. Maksymalna wartość wskazania drogomierza wynosi 9999 mil lub kilometrów. Po jej osiągnięciu wskazanie jest automatycznie zerowane. Drogomierz można też wyzerować w dowolnej chwili – patrz 4.2.5 <i>Konfigurowanie drogomierza</i> , strona 27.

W informacjach dotyczących funkcji wyświetlany jest tryb blokowania jazdy – patrz 4.10 *Tryb blokowania jazdy*, strona 43, lub status żyroskopu – patrz tabela poniżej.

Brak symbolu	Do systemu nie jest podłączony żaden żyroskop lub żyroskop jest wyłączony w ustawieniu funkcji jazdy.
	Żyroskop wyłączony.

	Żyroskop włączony.
--	--------------------

Karta siedziska



Karty siedziska służą do obsługi funkcji siedziska – patrz rozdział 4.16.1 *Przez karty siedziska*, strona 57.

Karta łączności

Funkcja przemieszczania myszy *Funkcja sterowania przełącznikiem*



Karty łączności umożliwiają komunikację z urządzeniami zewnętrznymi. Funkcje łączności obsługiwane przez pulpit sterowniczy to funkcja przemieszczania myszy i funkcja sterowania przełącznikiem. Funkcje te są domyślnie nieaktywne. Aby zmienić tę konfigurację, należy się skontaktować z dostawcą.

Funkcja przemieszczania myszy umożliwia sterowanie kursorem na ekranie komputera stacjonarnego lub laptopa za pomocą wejścia użytkownika na wózku inwalidzkim, takiego jak joystick na pulpicie sterowniczym lub joystick zewnętrzny.

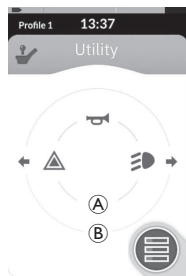
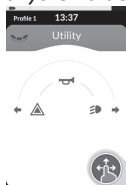
Funkcja sterowania przełącznikiem to funkcja dostępności umożliwiająca nawigację i wybór pozycji w urządzeniu z systemem iOS lub Android przy użyciu joysticka na pulpicie sterowniczym lub ekranu dotykowego.

Więcej informacji na temat kart łączności i ich obsługi – patrz 4.17 *Konfigurowanie kart łączności, strona 64*, 4.18 *Funkcja przesuwania myszy, strona 71* i 4.19 *Sterowanie przełącznikiem, strona 75*.

Karta użytkownika

Karta użytkownika umożliwia obsługę urządzeń sterujących systemem (np. funkcji oświetlenia i klaksonu), a także wyjść sterujących za pomocą wejść zewnętrznych. Funkcja karty użytkownika nadaje się zarówno do wejść trzykwadrantowych (3Q), jak i czterokwadrantowych (4Q).

Przykładowa trzykwadrantowa Przykładowa czterokwadrantowa
(3Q) karta użytkownika do nawigacji. (4Q) karta użytkownika do nawigacji.



Karta użytkownika umożliwia obsługę dwóch urządzeń/wyjść sterujących w danym kwadrancie, w zależności od czasu trwania aktywacji danego wejścia użytkownika:

- A Krótkotrwałe naciśnięcie / chwilowe naciśnięcie oraz
- B Długotrwałe naciśnięcie.

Karta ta jest domyślnie aktywna tylko w przypadku konfiguracji wózka z zewnętrznym wejściem sterującym, które nie umożliwia sterowania klaksonem lub światłami. Aby zmienić tę konfigurację i móc ustawiać czynności żądane przez użytkownika, należy się skontaktować z dostawcą.

Przykładowy sposób korzystania z karty użytkownika na co dzień – patrz 4.12 *Obsługiwanie funkcji oświetlenia i klaksonu za pośrednictwem karty funkcji użytkownika, strona 54*.

Układ

Karty funkcji użytkownika są ułożone w rzędach profili. Każdy profil może zawierać karty funkcji użytkownika tego samego typu (na przykład same karty jazdy) lub przemieszane karty jazdy, siedziska i łączności.

Maksymalna liczba kart funkcyjnych we wszystkich profilach wynosi 40. Na przykład w konfiguracji z pięcioma profilami każdy profil może pomieścić do ośmiu kart funkcyjnych.

Pro- file	Karty funkcji						
		F1	F2	F3	F4	F5	F6
P1							
P2							
P3							
P4							

2.4 Przycisk nawigacyjny

W zależności od konfiguracji modułu sterowniczego i potrzeb użytkownika, przycisk nawigacyjny jest wyświetlany u dołu po lewej stronie lub u dołu po prawej stronie ekranu.

Po aktywacji kolor przycisku nawigacyjnego zmienia się z szarego na niebieski.

Przycisk nawigacyjny pełni dwie ważne funkcje:

1654699-L

1. Zapewnia wizualne wskazanie skonfigurowanego trybu interakcji.



Skonfigurowano tryb przeciągania i dotykania
Oznacza to, że przeciąganie i dotykanie ekranu aktywuje różne funkcje.



Skonfigurowano tryb dotykania
Oznacza to, że tylko dotykanie ekranu aktywuje różne funkcje. Sygnały przeciągania są pomijane.



Więcej informacji na temat zmiany trybu interakcji znajduje się w rozdziale 4.2.4 *Konfigurowanie ustawień*, strona 24.

2. Zapewnia funkcję nawigacji w zależności od kontekstu i czasu aktywacji. Przykładowo krótkie naciśnięcie przycisku nawigacyjnego, gdy wyświetlana jest karta funkcji aktywnego użytkownika, otwiera widok podglądu kart. Patrz rozdział 4.3 *Wybieranie funkcji*, strona 28. Dłuższe naciśnięcie otwiera ekran stanu. Patrz rozdział 4.2.4 *Konfigurowanie ustawień*, strona 24.

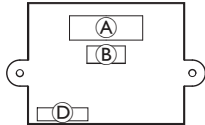
Oprócz ekranu dotykowego do interakcji z systemem można używać zewnętrznych urządzeń wejścia. Patrz rozdział 4.21 *Użycie wejść dodatkowych*, strona 83.

2.5 Etykiety na produkcie

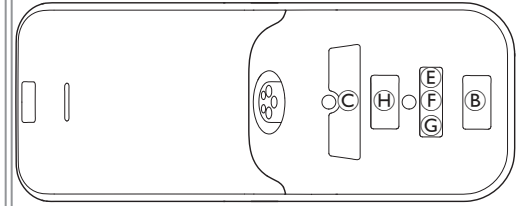
Etykiety na elementach firmy Dynamic Controls

Etykiety znakujące elementy firmy Dynamic Controls znajdują się na tylnej części tych elementów. W zależności od rodzaju elementu dostępne mogą być tylko niektóre etykiety.

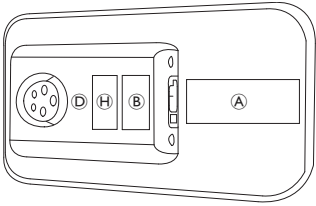
Tylna strona modułu wejść DLX-IN500

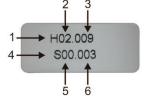


Tył pulpitu sterowniczego DLX-REM400



Tył pulpitu sterowniczego DLX-REM500



Ⓐ		Etykieta na produkcie zawierająca następujące informacje: 1. Numer katalogowy 2. Logotyp firmy Dynamic Controls 3. Opis części firmy Dynamic Controls 4. Adres strony internetowej firmy Dynamic Controls	5. Numer seryjny 6. Ostrzeżenie zalecające przeczytanie instrukcji przed użyciem 7. Stopień ochrony IP 8. Symbol zgodności z dyrektywą WEEE¹
Ⓑ		Etykieta informująca o wersji urządzenia i aplikacji (oprogramowania układowego): 1. Wersja sprzętu 2. Główna wersja sprzętu	3. Pomocnicza wersja sprzętu 4. Wersja aplikacji 5. Główna wersja aplikacji 6. Pomocnicza wersja aplikacji
Ⓒ		Etykieta na produkcie zawierająca następujące informacje: • Logo firmy Dynamic Controls • Kod kreskowy produktu	• Numer seryjny produktu • Numer katalogowy produktu

Ⓓ		Plomba zabezpieczająca.
Ⓔ		Symbol zgodności z dyrektywą WEEE ¹
Ⓕ	IPX4	Oznaczenie klasy wodoszczelności obudowy
Ⓖ		Zalecenie przeczytania instrukcji instalacji przed użyciem modułu
Ⓕ		Etykieta na produkcie zawierająca następujące informacje: - Adres strony internetowej firmy Dynamic Controls - Identyfikator certyfikatu technologii Bluetooth zastosowanej przez firmę Dynamic Controls

1 Symbol dyrektywy dotyczącej zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego (ang. Waste Electrical and Electronic Equipment Directive, WEEE).

Producent tego urządzenia dba o środowisko naturalne. Produkt ten może zawierać substancje, które mogłyby być szkodliwe dla środowiska w przypadku jego utylizacji w miejscach (składowiskach), które zgodnie z prawem nie nadają się do tego celu.

- Symbol przekreślonego kosza na kółkach umieszczony na tym produkcie ma za zadanie zachęcić użytkownika do recyklingu, jeśli tylko istnieje taka możliwość.
- Aby dbać o środowisko naturalne, po upływie okresu eksploatacji produktu należy poddać go recyklingowi w odpowiednim zakładzie.

Numer seryjny i data produkcji

Numer seryjny produktu firmy Dynamic Controls zawiera zarówno informację na temat daty jego produkcji, jak i unikatowy numer seryjny danego modułu.

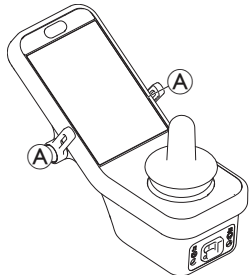
S/N: A14132800

Format to **MRRnnnnnn**, gdzie:

- M** to literowe oznaczenie miesiąca produkcji (od A do L; A = styczeń, B = luty, C = marzec itd.),
- RR** oznacza rok produkcji,
- nnnnnn** to unikatowy sześciocyfrowy numer sekwencyjny.

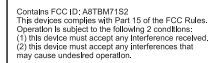
Przykładowy numer seryjny pulpitu sterowniczego przedstawiony powyżej zaczyna się od A14, co oznacza, że data produkcji to styczeń 2014 roku. Po dacie następuje unikatowy numer sekwencyjny 132800.

Etykiety na przełącznikach dwustabilnych

		Zasilanie		Funkcja i profil
		Potencjometr szybkości w lewo		Siedzisko
		Potencjometr szybkości w prawo		Pusta

Etykiety na elementach firmy Adaptive Switch Labs

Etykiety znakujące elementy od firmy Adaptive Switch Labs znajdują się każdorazowo po lewej stronie z tyłu elementu (zagłówki z układem sterowania) lub modułu interfejsu. W zależności od rodzaju użytego elementu dostępne mogą być tylko niektóre etykiety.

	Etykieta na produkcie (zagłówek z układem sterowania) zawierająca następujące informacje: • (A): logotyp firmy Adaptive Switch Labs • (B): numer seryjny		Etykieta na produkcie zawierająca następujące informacje: • Identyfikator certyfikatu technologii Bluetooth zastosowanej przez firmę Adaptive Switch Labs • Informacje o warunkach pracy
	Etykieta na produkcie (moduły interfejsu) zawierająca następujące informacje: • (A): numer modelu • (B): numer seryjny • (C): logotyp firmy Adaptive Switch Labs • (D): dane kontaktowe firmy Adaptive Switch Labs		

3 Konfiguracja

3.1 Ogólne informacje dotyczące konfiguracji

Opisane w tym rozdziale zadania początkowej konfiguracji powinny być wykonywane przez przeszkolonych i autoryzowanych techników serwisu. Tych zadań nie powinien wykonywać użytkownik.

3.1.1 Warunkowe wejście/wyjście sterujące

Indywidualne zaprogramowanie wózka inwalidzkiego z wykorzystaniem narzędzi dostępu LiNX musi przeprowadzić wykwalifikowany technik.

System LiNX obsługuje teraz warunkowe wejście/wyjście sterujące, rozszerzając aktualny model, w którym zawsze jedno działanie wyjściowe jest aktywowane zawsze w odpowiedzi na pojedyncze działanie wejściowe. Dzięki wprowadzeniu warunkowego wejścia/wyjścia sterującego wykwalifikowany technik może stworzyć:

- wiele zasad działających zawsze – co najmniej jedno działanie wyjściowe jest aktywowane zawsze przez pojedyncze działanie wejściowe,
- zasady warunkowe – co najmniej jedno działanie wyjściowe jest aktywowane przez pojedyncze działanie wejściowe, jeżeli są spełnione określone warunki,
- zasady warunkowe/inne – działanie wyjściowe jest aktywowane pojedynczym działaniem wejściowym, jeśli spełniony jest określony warunek, inne (w przeciwnym razie) alternatywne działanie jest aktywowane, jeżeli ten sam określony warunek nie jest spełniony.

Korzyść warunkowego wejścia/wyjścia jest podwójna. Po pierwsze, jedno działanie wejściowe może teraz aktywować wiele działań wyjściowych. Po drugie, kontrolne działania wejściowe mogą być przeciążone. Przeciążenie następuje tam, gdzie jedno działanie wejściowe może mieć wiele zastosowań, a każde z nich zależy od określonych warunków.

Oznacza to, że działanie wejściowe może zostać użyte do aktywacji jednego działania wyjściowego, kiedy system znajduje się w jednym stanie lub funkcji, a następnie do aktywacji innego działania wyjściowego, kiedy system znajduje się w innym stanie lub funkcji. Na przykład przycisk pomocniczy używany do zatrzymywania wózka inwalidzkiego podczas jazdy może być używany do wydłużenia regulacji siedziska, kiedy używana jest funkcja regulacji siedziska.

3.2 Okablowanie

W celu zagwarantowania bezpiecznego i niezawodnego działania montaż przewodów i ich wiązek należy przeprowadzić z uwzględnieniem podstawowych zasad montażu instalacji elektrycznych.

Odcinki przewodów pomiędzy złączami a miejscami zgięcia należy zabezpieczyć tak, aby siły powodujące zginanie przewodów nie były przenoszone na złącza.

**PRZESTROGA!****Niebezpieczeństwo obrażeń ciała i uszkodzenia pulpitu sterowniczego**

Uszkodzenia przewodów powodują wzrost impedancji. Uszkodzony przewód może być przyczyną miejscowego wzrostu temperatury lub iskrzenia i w rezultacie prowadzić do zapłonu znajdujących się w pobliżu materiałów palnych.

- Podczas montażu wszystkie przewody zasilające (w tym przewód magistrali) należy zabezpieczyć przed uszkodzeniem i potencjalnym kontaktem z materiałami palnymi.

**NOTYFIKACJA!**

Jeżeli nie właściwie ułożone, przewody i moduły zdalne mogą zostać uszkodzone.

- Przewody i moduły sterownicze należy umieścić i poprowadzić tak, aby nie były narażone na naprężenia czy uszkodzenia wynikające z zaczepienia, zgniecenia, uderzenia przez inne obiekty, ściśnięcia czy przetarcia.

Wszystkie przewody należy odpowiednio zabezpieczyć przed naprężeniem. Nie należy przekraczać limitów mechanicznych przewidzianych dla przewodów i ich wiązek.

Złącza i gniazda należy zabezpieczyć przed rozpryskami i wnikaniem wody. Przewody wyposażone w złącza żeńskie powinny być ułożone poziomo lub skierowane w dół. Należy upewnić się, że wszystkie złącza są prawidłowo podłączone.

**PRZESTROGA!****Niebezpieczeństwo obrażeń ciała i uszkodzenia pulpitu sterowniczego**

Styki złączy przewodów podłączonych do modułu zasilania mogą znajdować się pod napięciem nawet po wyłączeniu systemu.

- Przewody, na stykach których występuje napięcie, powinny być podłączone, zabezpieczone lub zakryte, aby nie były narażone na kontakt z ludźmi lub materiałami mogącymi powodować zwarcia elektryczne.

Należy upewnić się, że przewody nie wystają poza obrys wózka, aby nie zostały zahaczone lub uszkodzone przez inne obiekty. Dotyczy to w szczególności wózków inwalidzkich wyposażonych w ruchome elementy (np. podnośnik siedziska).

**OSTRZEŻENIE!****Niebezpieczeństwo obrażeń ciała i uszkodzenia urządzenia z powodu zwarć elektrycznych**

Ciągły kontakt użytkownika z przewodem może spowodować postrzępienie osłony przewodu. Zwiększa to ryzyko zwarć elektrycznych.

- Należy unikać prowadzenia przewodów w miejscach, w których mogłyby mieć stały kontakt z ciałem użytkownika.

Podczas montażu przewodu magistrali należy unikać nadmiernego naprężenia przewodu i miejsc połączeń. W miarę możliwości należy minimalizować ryzyko zginania się przewodu, pozwoli to wydłużyć okres eksploatacji i wyeliminuje niebezpieczeństwo przypadkowego uszkodzenia.

! NOTYFIKACJA!

Regularne zginanie może spowodować uszkodzenie przewodu magistrali

- Zaleca się wzmocnienie przewodu magistrali osłoną w miejscach, w których narażony jest on na częste zginanie. Maksymalny zakres rozciągnięcia osłony powinien być mniejszy niż długość przewodu magistrali. Siła zginająca przewód nigdy nie powinna przekraczać 10 N.



W celu określenia/potwierdzenia przewidywanego okresu eksploatacji oraz harmonogramu inspekcji i konserwacji należy przeprowadzić odpowiednie testy użytkowe.

3.3 Podłączanie pilota



PRZESTROGA!

Ryzyko niezamierzonych zatrzymań

Jeżeli wtyczka przewodu pilota zostanie uszkodzona, przewód pilota może poluzować się podczas jazdy. Pilot może utracić zasilanie, nagle się wyłączyć i wymusić niezamierzone zatrzymanie.

- Należy zawsze sprawdzać wtyczkę pilota pod kątem uszkodzeń. W razie uszkodzenia należy niezwłocznie skontaktować się z dostawcą.



NOTYFIKACJA!

Wtyczka pilota i gniazdo pasują do siebie tylko w jeden sposób.

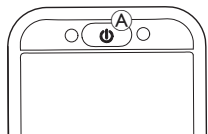
- Nie należy ich łączyć z użyciem siły.

1. Delikatnie popchnąć, aby podłączyć wtyczkę przewodu pilota i gniazdo, aż rozlegnie się kliknięcie.

4 Użytkowanie

4.1 Włączanie/wyłączanie pulpitu sterowniczego

Włączanie pulpitu sterowniczego



1. Nacisnąć klawisz WŁ./WYŁ. Ⓐ.



2. Włączyć światła ekranu.

Jeśli nie wystąpi żadna usterka podczas włączania, wskaźnik LED stanu wewnątrz klawisza WŁ./WYŁ. zaświeci się na zielono. Po kilku sekundach wyświetlacz jest gotowy do użycia.

Jeśli w systemie występuje usterka podczas włączania, wskaźnik LED stanu sygnalizuje usterkę serią mignięć na czerwono, jak również w pasku stanu wyświetlana jest ikona usterki. Więcej informacji na temat wskazania usterki znajduje się w rozdziale 6.1.1 *Kody usterek i kody diagnostyczne, strona 103.*

Wyłączanie pulpitu sterowniczego

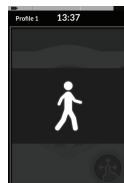


1. Nacisnąć klawisz WŁ./WYŁ. Ⓐ.
Wyświetlony zostanie ekran wyłączania.
Po kilku sekundach pulpit sterowniczy zostanie wyłączony.

Opiekun mający kontrolę

Jeśli wózek jest wyposażony w moduł sterowniczy osoby towarzyszącej (DLX-ACU200) i moduł ten sprawuje kontrolę, wyświetlana jest nakładka opiekuna mającego kontrolę.

Również wskaźnik LED stanu wewnątrz klawisza WŁ./WYŁ. głównego pulpitu sterowniczego jest wyłączony.



1. Nacisnąć klawisz WŁ./WYŁ. Ⓐ głównego pulpitu sterowniczego, aby przejąć kontrolę.

Moduł sterowniczy osoby towarzyszącej zostanie wyłączony automatycznie.



Więcej informacji na temat korzystania z modułu sterowniczego osoby towarzyszącej znajduje się w instrukcji dotyczącej modułu.

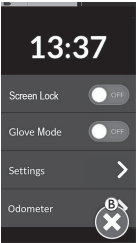
4.2 Ekran menu

Otwieranie ekranu menu



1. Dotknąć i przytrzymać przycisk nawigacyjny **A**, aż pojawi się ekran menu.

Zamykanie ekranu menu



1. Dotknąć przycisku **B**, aby zamknąć ekran menu.

Konfigurowanie ekranu menu

Pulpit sterowniczy można konfigurować na ekranie menu. Na ekranie menu dostępne są różne parametry.

	Element	Funkcja
	A	Clock (Zegar)
	B	Screen Lock (Blokada ekranu)
	C	Glove Mode (Tryb rękawiczek)
	D	Settings (Ustawienia)
	E	Odometer (Drogomierz)
		Wyświetlanie i konfigurowanie godziny, patrz 4.2.2 Konfigurowanie godziny, strona 23.
		Włączanie blokady ekranu, patrz 4.2.3 Blokowanie ekranu w celu uniknięcia niezamierzonej odpowiedzi, strona 23.
		Włączanie Trybu rękawiczek. Po włączeniu tego trybu ekran dotykowy jest bardziej czuły, co umożliwia użytkownikowi w rękawiczkach jego obsługę.
		Otwieranie menu ustawień Konfigurowanie ustawień, patrz 4.2.4 Konfigurowanie ustawień, strona 24.
		Wyświetlanie całkowitej drogi, resetowanie drogomierza, wybieranie jednostek – patrz 4.2.5 Konfigurowanie drogomierza, strona 27.

4.2.1 Elementy sterujące na ekranie menu

Przyciski

Przyciski służą do wykonywania działań, np. , aby zamknąć ekran.

Przykład przycisku



- 1. Dotknąć przycisku , aby wykonać działanie.

Obecnie na zdalnym wyświetlaczu wykorzystywane są następujące przyciski:

Symbol	Działanie	Symbol	Działanie
	Zamknięcie ekranu.		Otwarcie następnego ekranu/poziomu. Jest wyświetlany tylko, jeśli wpis w menu umożliwia dodatkowe ustawienia.
	Powrót do poprzedniego ekranu.		Zwiększanie lub zmniejszanie wartości godziny lub minuty na zegarze.

Przełączniki

Przełączniki służą do zmiany pomiędzy dwoma różnymi stanami, takimi jak **WŁ.** i **WYŁ.** Aktualny stan jest widoczny na ekranie.

Przykład przełącznika

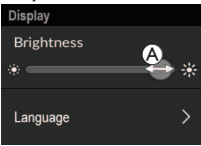


- 1. Dotknąć przełącznika , aby zmienić stan.

Suwaki

Suwaki służą do zmiany wartości ustawienia w sposób ciągły.

Przykład suwaka

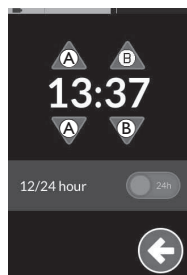


- 1. Dotknąć i przytrzymać okrąg  wewnątrz suwaka.
- 2. Przeciągnąć okrąg w prawo, aby zwiększyć wartość. Przeciągnąć okrąg w lewo, aby zmniejszyć wartość.

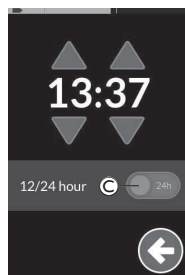
4.2.2 Konfigurowanie godziny

1. Dotknąć zegara, aby edytować godzinę. W trybie edycji godziny na zegarze wyświetlony jest selektor godziny, gdzie wartości godziny i minuty można zmieniać niezależnie.

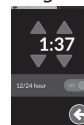
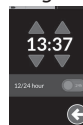
2. Dotknąć strzałek **A**, aby wyregulować wartość godziny, lub **B**, aby wyregulować wartość minuty.



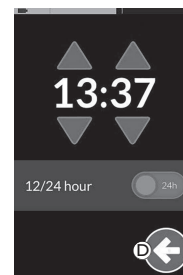
3. W razie potrzeby dotknąć przełącznika **C**, aby przełączyć pomiędzy zegarem 12- a 24-godzinnym.



Zegar 24-godzinny *Zegar 12-godzinny*



4. Dotknąć przycisku **D**, aby powrócić do ekranu menu.



4.2.3 Blokowanie ekranu w celu uniknięcia niezamierzonej odpowiedzi

Blokada ekranu jest funkcją bezpieczeństwa, którą użytkownik może aktywować, aby zapobiec przypadkowej lub zamierzonej interakcji innych osób z ekranem dotykowym. Zapobiega ona także niezamierzonej odpowiedzi spowodowanej deszczem lub innymi płynami, które mogą spaść na ekran dotykowy.

Gdy blokada ekranu jest włączona, ekran nadal wyświetla w normalny sposób, jednak nie odpowiada na czynności przeciągania ani dotykania.

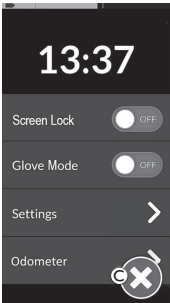
1.



Dotknąć i przytrzymać przycisk nawigacyjny **A**, aby otworzyć ekran menu.
2.



Dotknąć przełącznika Screen Lock (Blokada ekranu) **B**, aby zablokować ekran.
3.



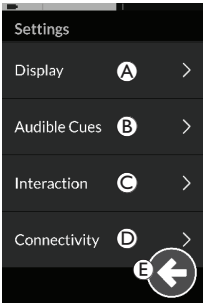
Dotknąć przycisku **C**, aby zamknąć ekran menu. Blokada ekranu została aktywowana.



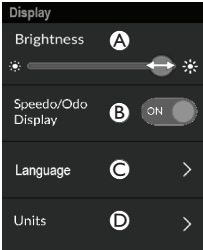
Wyłączenie i włączenie (cykl zasilania) spowoduje dezaktywację blokady ekranu. Ekran dotykowy należy chronić przed wilgocią, aby zapewnić jego prawidłowe odpowiedzi podczas używania.

4.2.4 Konfigurowanie ustawień

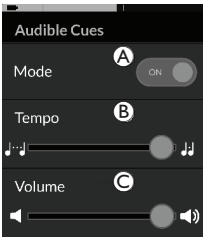
Menu **Settings (Ustawienia)** umożliwia zmianę ustawień w różnych kategoriach:

		Element	Funkcja
	A	Display (Wyświetlacz)	Otwieranie ustawień wyświetlacza.
	B	Audible Cues (Wskazówki dźwiękowe)	Otwieranie ustawień wskazówek dźwiękowych.
	C	Interaction (Interakcja)	Otwieranie ustawień interakcji.
	D	Connectivity (Łączność)	Otwieranie ustawień łączności.
	E	Back (Wstecz)	Powracanie do poprzedniego poziomu.

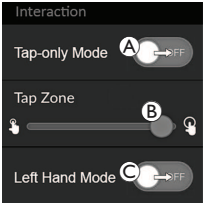
Display (Wyświetlacz)

		Element	Funkcja
	(A)	Brightness (Jasność)	Zmniejszanie lub zwiększanie jasności ekranu.
	(B)	Speedo/Odo Display (Wskazanie prędkościomierza/drogomierza)	Włączanie wskazań prędkościomierza/drogomierza na kartach jazdy.
	(C)	Language (Język)	Przełączanie interfejsu użytkownika ekranu menu na wybrany język.
	(D)	Units (Jednostki)	Wybieranie jednostek.

Audible Cues (Wskazówki dźwiękowe) (dalsze informacje na temat wskazówek dźwiękowych, patrz 4.20 Wskazówki dźwiękowe, strona 79.)

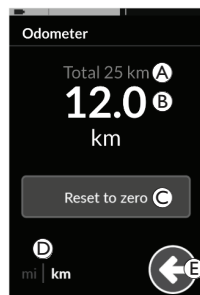
		Element	Funkcja
	(A)	Mode (Tryb)	Wybieranie Wł., aby włączyć wskazówki dźwiękowe i Wył., aby je wyłączyć.
	(B)	Tempo (element opcjonalny)	Regulacja prędkości odtwarzania wskazówek dźwiękowych. W lewo ustawia się najmniejszą prędkość, a w prawo największą.
	(C)	Volume (Głośność)	Ustawianie poziomu głośności wskazówek dźwiękowych. Na ekranie DLX-REM500 wyświetlane są dwa ustawienia poziomu głośności, jedno dotyczy przedniego głośnika, a jedno tylnego.

Interaction (Interakcja)

		Element	Funkcja
	Ⓐ	Tap-Only Mode (Tryb dotykania)	Przełączanie pomiędzy trybem dotykania a trybem przeciągania i dotykania.
	Ⓑ	Tap Zone (Strefa dotykania)	Określanie obszaru wykrywania dotyku na ekranie dotykowym. Służy do określenia obszaru wokół punktu pierwotnego dotknięcia, w obrębie którego będzie identyfikowany dotyk. Ciągłe dotykanie poza tym obszarem będzie traktowane jako przeciąganie. Zalecenie: - Dobra zręczność → niska wartość (mała strefa dotykania) - Mała zręczność → wysoka wartość (duża strefa dotykania)  Ustawienie tego parametru nie powoduje zmiany obszaru wokół stałych wejść (przycisków, łączny itp.). Dotyczy wyłącznie obszaru wokół pierwszego dotknięcia w trybie dotykania i przeciągania.
	Ⓒ	Left Hand Mode (Tryb lewej ręki)	Przełączanie pomiędzy prawostronnym a lewostronnym korzystaniem z pulpitu sterowniczego. Ustawienie tego przełącznika w pozycji WŁ. powoduje, że wszystkie elementy sterujące użytkownika (przycisk nawigacyjny, suwak prędkości, elementy sterujące światłami itp.) znajdują się po lewej stronie ekranu.

Connectivity (Łączność) Więcej informacji na temat ustawień kursora znajduje się w rozdziale 4.17 *Konfigurowanie kart łączności, strona 64.*

4.2.5 Konfigurowanie drogomierza



- Ⓐ Całkowita przebyta droga
- Ⓑ Przebyta trasa
- Ⓒ Przycisk resetowania
- Ⓓ Wybór jednostki
- Ⓔ Wstecz

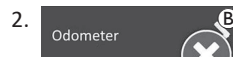
Całkowita przebyta droga stanowi sumę wszystkich przebytych tras. Na tym ekranie nie można usunąć całkowitej przebytej drogi. Aby zresetować ten licznik, należy się skontaktować z dostawcą.

Wartość przebytej trasy dotyczy bieżącej trasy. Jest to wartość wyświetlana na kartach jazdy.

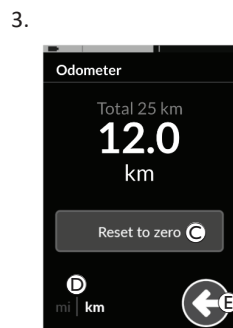
Resetowanie drogomierza



Dotknąć i przytrzymać przycisk nawigacyjny Ⓐ, aby otworzyć ekran menu.



Dotknąć przycisku **Odometer (Drogomierz)**.

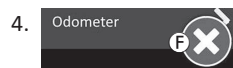


Dotknąć przycisku **Reset to zero (Resetuj do zera)** Ⓒ, aby zresetować wartość przebytej trasy.

Zmienianie jednostki

Dotknąć obszaru Ⓓ, w którym wybiera się jednostki, aby zmienić jednostkę. Symbol **mi** oznacza mile, a **km** oznacza kilometry. Dotknąć przycisku Ⓔ, aby powrócić do ekranu menu.

Jednostkę można też ustalić w ustawieniach konfiguracji wyświetlacza, patrz 4.2.4 *Konfigurowanie ustawień, strona 24*.



Dotknąć przycisku Ⓕ, aby zamknąć ekran menu.

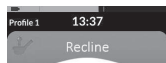
4.3 Wybieranie funkcji

Nawigując między zaprogramowanymi profilami i funkcjami, można wyszukiwać i wybierać karty funkcji. Można używać różnych sposobów nawigacji w zależności od potrzeb i możliwości. Sposoby te dzielą się na dwie grupy:

- nawigacja bezpośrednia i
- nawigacja pośrednia.

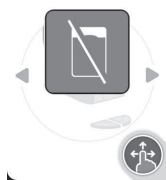
Sposób nawigowania za pomocą systemu LiNX zależy od konfiguracji przycisku nawigacyjnego. Więcej informacji na temat możliwych konfiguracji zawiera rozdział 2.4 *Przycisk nawigacyjny, strona 13*.

4.3.1 Ograniczniki zmiany funkcji



Zablokowanie zmiany funkcji zabezpiecza przed przypadkowymi ruchami napędu lub siedziska w następujących sytuacjach:

- zmianę funkcji trzeba przeprowadzić, podczas gdy użytkownik wykonuje działanie na aktywnej funkcji.



Użytkownik musi zakończyć swoje bieżące działanie, aby zmienić funkcję. W przeciwnym razie wyświetlana jest nakładka zablokowania zmiany funkcji.

4.4 Korzystanie z bezpośredniej nawigacji

Bezpośrednia nawigacja umożliwia wybranie funkcji poprzez przesuwanie profili i funkcji systemu, korzystając z ekranu dotykowego lub innych zaprogramowanych przełączników podłączonych do sterujących urządzeń wejścia. Dostępne różne metody bezpośredniej nawigacji to:

- tryb przeciągania i dotykania,
- tryb dotykania,
- sterujące urządzenia wejścia.

Każda z tych metod umożliwia nawigowanie między profilami i funkcjami poprzez przechodzenie z aktywnej karty funkcji do sąsiedniej karty funkcji.



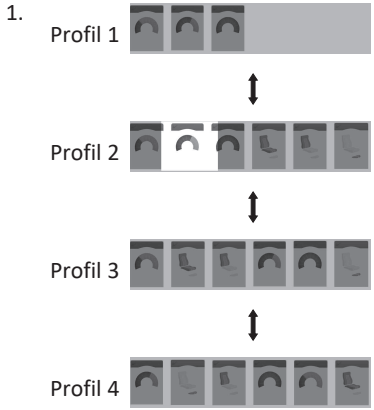
Bezpośredniej nawigacji nie obsługuje się za pomocą urządzenia wejścia obsługiwanego przez aktywnego użytkownika (np. za pomocą pulpitu sterowniczego), ponieważ takie urządzenia wejścia służą wyłącznie do obsługi aktywnej karty funkcji (np. przełączania pulpitu sterowniczego do trybu jazdy). Użytkownik nawiguje między profilami i funkcjami za pomocą ekranu dotykowego lub innych sterujących urządzeń wejścia.

4.4.1 Tryb przeciągania i dotykania

Zmiana kart funkcji

1.  Przeciągnąć po ekranie lub dotknąć przycisku nawigacyjnego, aby otworzyć widok podglądu kart.
2.  Przeciągnąć w lewo lub w prawo, aby zmienić karty funkcji.
3. Dotknąć wybranej karty funkcji, dotknąć przycisku nawigacyjnego lub poczekać kilka sekund, aby aktywować wybraną kartę funkcji.

Zmiana profilu

- 

Przeciągnąć w górę lub w dół, aby aktywować kolejny profil. Widok ekranu koncentruje się na pierwszej karcie funkcji lub ostatnio używanej karcie funkcji w profilu, w zależności od konfiguracji programowania.
- Przeciągnąć w lewo lub w prawo, aby zmienić karty funkcji.
- Dotknąć wybranej karty funkcji, dotknąć przycisku nawigacyjnego lub poczekać kilka sekund, aby aktywować wybraną kartę funkcji.

4.4.2 Tryb dotykania

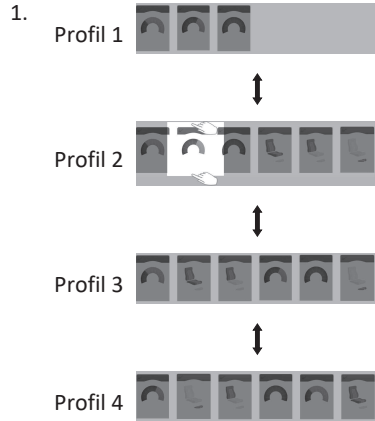
Zmiana kart funkcji

- 

Dotknąć przycisku nawigacyjnego (krótkie naciśnięcie), aby otworzyć widok podglądu kart.
- 

Dotknąć po lewej lub prawej stronie karty znajdującej się pośrodku widoku, aby zmienić karty funkcji.
- Dotknąć wybranej karty funkcji, dotknąć przycisku nawigacyjnego lub poczekać kilka sekund, aby aktywować wybraną kartę funkcji.

Zmiana profilu

- 

Dotknąć powyżej lub poniżej karty funkcji znajdującej się pośrodku widoku, aby aktywować kolejny profil. Widok ekranu koncentruje się na pierwszej karcie funkcji lub ostatnio używanej karcie funkcji w profilu, w zależności od konfiguracji programowania.
- Dotknąć przycisku nawigacyjnego lub poczekać kilka sekund, aby aktywować wybraną kartę funkcji.

4.4.3 Sterujące urządzenie wejścia

Sterującym urządzeniem wejścia może być dowolny przełącznik zewnętrzny, na przykład przełącznik najkowsy lub przełącznik ustny w układzie ciśnienia i podciśnienia.

- Nacisnąć krótko, aby zmienić kartę funkcji.
- Nacisnąć dłużej, aby zmienić profil.

Podgląd kart nie jest wyświetlany. Karty funkcji zmieniają się i stają się aktywne natychmiast.

4.5 Korzystanie z nawigacji pośredniej

Nawigacja pośrednia zapewnia możliwość nawigowania w obrębie różnych profili i kart funkcji niezależnie od ekranu dotykowego, z pomocą urządzenia wejścia obsługiwane przez aktywnego użytkownika (np. zagłówka z układem sterowania).

Nawigacja pośrednia jest domyślnie wyłączona. Jeśli wymagane jest włączenie nawigacji pośredniej, należy skontaktować się z dostawcą.

Dostępne różne metody pośredniej nawigacji to:

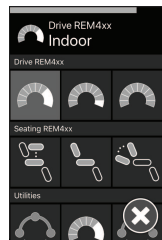
- menu wyboru (korzystanie z widoku listy lub siatki),
- skanowanie menu (korzystanie z widoku listy lub siatki).

Widok listy



W widoku listy elementy menu są wyświetlane na jednej lub dwóch pionowych listach do wyboru, przy czym na jednej liście przedstawiane są profile, a na drugiej wybrane funkcje profili. Pozycję menu można wybrać, gdy jej tło jest podświetlone na niebiesko.

Widok siatki



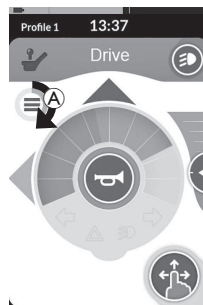
W widoku siatki elementy menu są przedstawiane w postaci jednej siatki, na której jednocześnie wyświetlane są zarówno profile (w rzędach), jak i funkcje (w kolumnach). W przeciwieństwie do widoku listy, po której można się było poruszać tylko w pionie, widok siatki umożliwia poruszanie się zarówno w kierunku pionowym, jak i poziomym, co upraszcza przechodzenie między profilami i funkcjami. Pozycję menu można wybrać, gdy jej tło jest podświetlone na niebiesko.



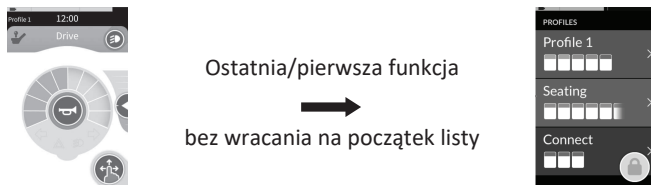
Widok siatki pozwala na jednoczesne wyświetlenie ograniczonej liczby profili i funkcji. Ewentualne kolejne funkcje i profile można odstąpić, poruszając się w dół w przypadku profili i w prawo w przypadku funkcji.

Uruchamianie nawigacji

Domyślnie nawigację pośrednią uruchamia się za pomocą sterującego urządzenia wejścia, na przykład przełącznika jaskowego.



Jeśli dostawca włączył opcję **Nawigation Timeout (Limit czasu nawigacji)**, nawigacja pośrednia jest uruchamiana automatycznie po pewnym okresie nieaktywności użytkownika. Ten okres może być ustawiony przez dostawcę i jest wyświetlany wraz ze wskaźnikiem upływu czasu (A).



Istnieje możliwość skonfigurowania nawigacji za pomocą kart funkcji tak, aby na końcu profilu wchodzić do menu nawigacji zamiast wracać na początek listy kart funkcji. Tę funkcjonalność musi ustawić dostawca.



W takiej sytuacji wybranie następnej karty funkcji, będąc na ostatniej karcie funkcji w profilu, lub wybranie poprzedniej karty funkcji, będąc na pierwszej karcie funkcji profilu, powoduje przejście do menu nawigacji, a nie automatyczne przejście do poprzedniej/następnej funkcji.

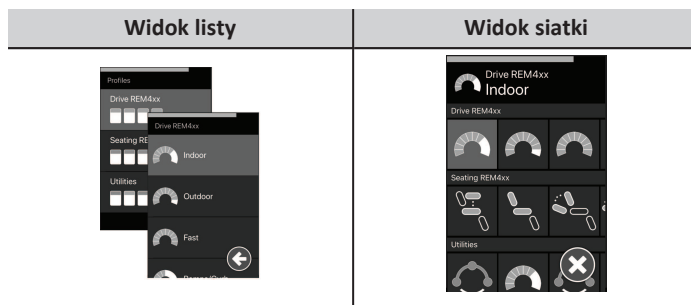
4.5.1 Mapowanie kwadrantów

Podobnie jak w przypadku funkcji jazdy, występuje różnica między obsługą trzykwadrantową (3Q) i czterokwadrantową (4Q).

	4Q: Joystick, ciśnienie i podciśnienie, zagłówek z układem sterowania z użyciem ciśnienia i podciśnienia	3Q: Zagłówek z układem sterowania z użyciem ciśnienia i podciśnienia (bez polecenia do przodu), czteroprzełącznikowy układ zbliżeniowy
Wybór menu: Widok listy	• w lewo: powrót do poprzedniego menu • prawy: wybierz • do tyłu: pozycja menu poniżej • do przodu: pozycja menu powyżej	• lewy: wybierz • prawy: pozycja menu poniżej • do tyłu: wyłączone • do przodu: włączone
Wybór menu: Widok siatki	• krótko lewy: funkcja w lewo • krótko lewy: zamknij menu • krótko prawy: funkcja w prawo • krótko prawy: wybierz • do tyłu: profil poniżej • do tyłu: profil poniżej	• krótko lewy: wybierz • krótko lewy: zamknij menu • krótko prawy: funkcja w prawo • długi prawy: profil poniżej • do tyłu: wyłączone • do przodu: włączone
Skanowanie menu: Widok listy	• lewy: wybierz • prawy: wybierz • do tyłu: wybierz • do przodu: wybierz	• lewy: wybierz • prawy: wybierz • do tyłu: wyłączone • do przodu: włączone
Skanowanie menu: Widok siatki	• lewy: wybierz • prawy: wybierz • do tyłu: wybierz • do przodu: wybierz	• lewy: wybierz • prawy: wybierz • do tyłu: wyłączone • do przodu: włączone

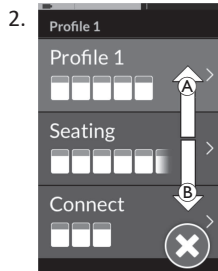
4.5.2 Wybór menu

Funkcja wyboru menu umożliwia zarówno nawigację, jak i wybór kart funkcji.

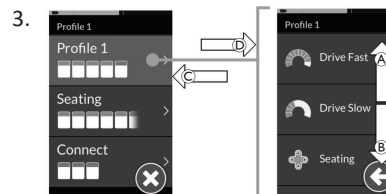


Obsługa trybu 4Q w widoku listy

1. Uruchomić nawigację.



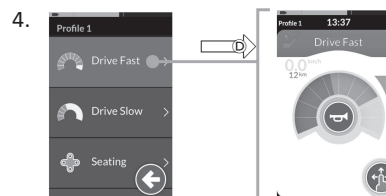
Aby przechodzić między profilami, użyć polecenia do przodu **A** lub polecenia wstecz **B**.



Aby wybrać profil, użyć polecenia w prawo **D**. Zostanie otwarte menu kart funkcji.

Aby przechodzić między kartami funkcji, użyć polecenia do przodu **A** lub polecenia wstecz **B**.

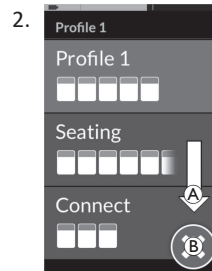
Aby powrócić do poprzedniego menu, użyć polecenia w lewo **C**.



Aby wybrać kartę funkcji, użyć polecenia w prawo **D**.

Obsługa trybu 3Q w widoku listy

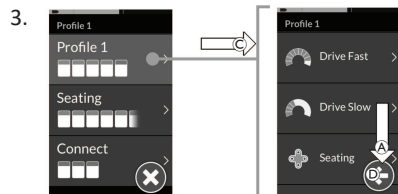
1. Uruchomić nawigację.



Aby zmienić profil, użyć polecenia w prawo **A**.

Aby zamknąć menu profili, używać polecenia w prawo, aż wybrany zostanie przycisk zamknięcia **B**.

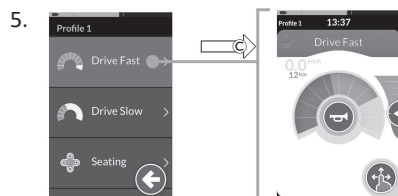
Aby zamknąć menu profili, użyć polecenia w lewo.



Aby wybrać profil, użyć polecenia w lewo ©.

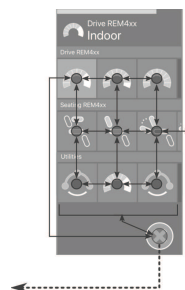
Aby zmienić kartę funkcji, użyć polecenia w prawo Ⓐ.

4. Aby powrócić do menu profili, używać polecenia w prawo, aż wybrany zostanie przycisk przejścia wstecz Ⓓ.
- Aby wrócić do menu profili, użyć polecenia w lewo.



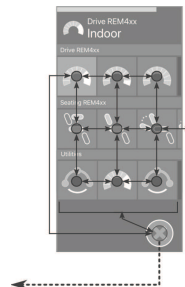
Aby wybrać kartę funkcji, użyć polecenia w lewo ©.

Obsługa trybu 4Q w widoku siatki



1. Uruchomić nawigację.
2. Użyć polecenia poruszania się po menu profili i funkcji.
 - a. Aby poruszać się po menu w poziomie, wydać krótkie polecenie w lewo lub krótkie polecenie w prawo.
 - b. Aby poruszać się po menu w pionie, użyć polecenia do przodu lub do tyłu.
3. Aby wybrać funkcję, wydać długie polecenie w prawo D.
4. Aby wyjść z nawigacji, wydać długie polecenie w lewo D.

Obsługa trybu 3Q w widoku siatki



1. Uruchomić nawigację.
2. Użyć polecenia poruszania się po menu profili i funkcji. W trybie 3Q można poruszać się po menu w jednym kierunku w poziomie i w jednym kierunku w pionie.
 - a. Aby przejść poziomo do kolejnej funkcji, wydać krótkie polecenie w prawo.
 - b. Aby przejść pionowo do profilu poniżej, wydać długie polecenie w prawo.
3. Aby wybrać funkcję, wydać krótkie polecenie w lewo.
4. Aby wyjść z nawigacji, wydać długie polecenie w lewo D.

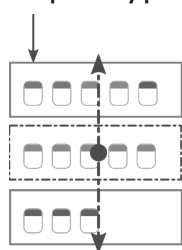
4.5.3 Punkty uruchomienia nawigacji w trybie wyboru menu

Widok listy

NEP = punkt uruchomienia nawigacji

FC = karta funkcji

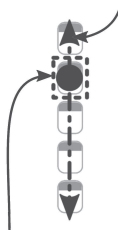
NEP: pierwszy profil



wybór profilu

wstecz

NEP: pierwsza funkcja w aktywnym profilu



NEP: funkcja aktywnego użytkownika

Wybrana FC

wybór FC

Limit czasu/sterujące urządzenie wejścia



Dostępne różne punkty uruchomienia nawigacji to:

- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **First Profile (Pierwszy profil)**, wybór menu zaczyna się od pierwszego profilu w menu profili. Użytkownik wybiera profil przed przejściem do menu kart funkcji wybranego profilu. Następnie można wybrać kartę funkcji z menu kart funkcji lub powrócić do menu profili, aby wybrać inny profil.
- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **Active User Function (Funkcja aktywnego użytkownika)**, wybór menu zaczyna się od aktualnie wybranej karty funkcji w menu kart funkcji. Z tego miejsca można nawigować po menu kart funkcji, wybrać kartę funkcji lub powrócić do menu profili i wybrać inny profil.
- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **First Function in Active Profile (Pierwsza funkcja w aktywnym profilu)**, wybór menu zaczyna się od aktualnie wybranej karty funkcji w menu kart funkcji. Z tego miejsca można nawigować po menu kart funkcji, wybrać kartę funkcji lub powrócić do menu profili i wybrać inny profil.

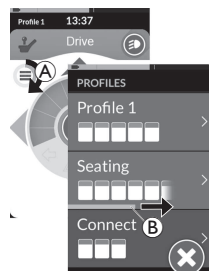
Widok siatki

First Profile (Pierwszy profil)	Active User Function (Funkcja aktywnego użytkownika)	First Function in Active Profile (Pierwsza funkcja w aktywnym profilu)
		

Dostępne różne punkty uruchomienia nawigacji to:

- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **First Profile (Pierwszy profil)**, wybór menu zaczyna się od pierwszej funkcji w pierwszym profilu. W tym miejscu można poruszać się między funkcjami i profilami przed wybraniem funkcji.
- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **Active User Function (Funkcja aktywnego użytkownika)**, wybór menu zaczyna się od aktualnie wybranej funkcji. W tym miejscu można poruszać się między funkcjami i profilami przed wybraniem funkcji.
- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **First Function in Active Profile (Pierwsza funkcja w aktywnym profilu)**, wybór menu zaczyna się od aktualnie wybranej karty funkcji w menu kart funkcji. W tym miejscu można poruszać się między funkcjami i profilami przed wybraniem funkcji.

4.5.4 Skanowanie menu



Funkcja skanowania menu polega na tym, że nawigację obsługuje system, a użytkownik wybiera kartę funkcji. Skanowanie menu zapewnia półautomatyczny proces nawigowania w obrębie menu profili i kart funkcji poprzez wyświetlanie w danym momencie jednej pozycji menu (lub elementu sterowania nawigacją). Można wybrać lub pominąć każdą z wyświetlanych pozycji menu. W przypadku pominięcia po krótkim okresie na ekranie dotykowym wyświetlona zostanie następna pozycja menu. Okres ten ustawia dostawca.

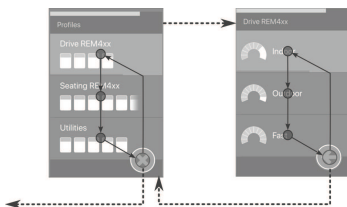
Okres do wyświetlenia następnej pozycji wskazuje kółko wskaźnika ① lub pasek wskaźnika ②.



Każde menu jest powtarzane określoną liczbę razy. Liczbę tę ustawia dostawca. Jeśli użytkownik nie dokona wyboru do upłynięcia ustawionej liczby powtórzeń, system przejdzie w stan beczynności, co wskazuje przedstawiona powyżej nakładka.

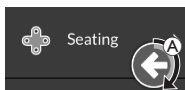
System może przejść w stan beczynności z menu profili lub menu kart funkcji. Aby wyjść ze stanu beczynności, należy wybrać polecenie. Podczas wychodzenia ze stanu beczynności system wraca do menu profili lub funkcji w zależności od ustawienia uruchomienia nawigacji. Więcej informacji na temat uruchamiania nawigacji można znaleźć w rozdziale 4.5.5 *Punkty uruchomienia nawigacji w trybie skanowania menu*, strona 38.

Obsługa w widoku listy



W trybie skanowania menu w widoku listy pozycje menu są wyświetlane na jednej lub dwóch listach: profile lub funkcje. Podczas przeglądania jednej z list system automatycznie przechodzi od jednej pozycji menu do drugiej w kierunku od góry do dołu, podświetlając na krótki czas jedną pozycję menu na raz. Czas między podświetlaniem pozycji menu jest ustalany przez dostawcę.

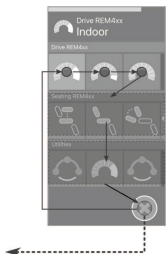
Po podświetleniu pozycję menu można wybrać lub pominąć. W przypadku zignorowania po krótkim czasie podświetlona zostanie następna pozycja menu. Aby przejść z listy profili do listy funkcji, należy wybrać podświetlony profil.



Przycisk do tyłu na liście profili jest podświetlany po podświetleniu ostatniego profilu na liście. Przycisk wstecz na liście funkcji jest podświetlany po podświetleniu ostatniej funkcji na liście.

1. Użyć polecenia wyboru, gdy wyświetlany jest element sterujący nawigacją .

Obsługa w widoku siatki



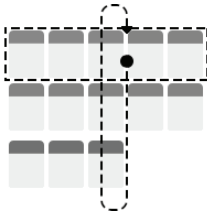
W trybie skanowania menu w widoku siatki elementy menu są przedstawiane w postaci jednej siatki, na której jednocześnie wyświetlane są profile i funkcje. System automatycznie przechodzi pomiędzy pozycjami menu, poruszając się od lewej do prawej strony w przypadku profilu i od góry do dołu po profilach, gdy nie jest wybrany żaden profil.

Po podświetleniu pozycję menu (profil lub funkcja) można wybrać lub pominąć. W przypadku zignorowania podświetlonego profilu podświetlony zostanie następny profil. W przypadku zignorowania podświetlonej funkcji po krótkim czasie podświetlona zostanie następna funkcja po prawej. Czas między podświetlaniem pozycji menu jest ustalany przez dostawcę.

Jeśli zignorowane zostaną wszystkie funkcje w profilu, system powróci do podświetlania samych profili. Po podświetleniu ostatniego profilu podświetlany jest przycisk wyjścia.

4.5.5 Punkty uruchomienia nawigacji w trybie skanowania menu

Punkt uruchomienia nawigacji = NEP

Profile		karta funkcji (FC)		Wybrana FC	
NEP: pierwszy profil 		brak wyboru ←	NEP: funkcja aktywnego użytkownika	wybór FC →	 Limit czasu/sterujące urządzenie wejścia; NEP ←
			NEP: pierwsza funkcja w aktywnym profilu	wybór FC →	
		wybór profilu →	wybór FC →		
brak wyboru: Stan beczynności ↓	wybierz: NEP ↑	brak wyboru: Stan beczynności ↓	wybierz: NEP ↑		
Zegar →					

Punkty uruchomienia nawigacji

Dostępne różne punkty uruchomienia nawigacji to:

- Jeśli do uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **First Profile (Pierwszy profil)**, na ekranie dotykowym wyświetlana jest pierwsza pozycja menu profilu. Jeśli ta pozycja nie zostanie wybrana, system będzie powtarzać wyświetlanie pozycji menu profilu, dopóki nie zostanie wybrany profil lub dopóki nie zostanie osiągnięta określona liczba powtórzeń – wówczas w systemie wyświetlony zostanie stan bezczynności. Jeśli profil zostanie wybrany, zanim system przejdzie do stanu bezczynności, wyświetlona zostanie pierwsza pozycja menu kart funkcji. Jeśli ta pozycja nie zostanie wybrana, system będzie powtarzać wyświetlanie pozycji menu kart funkcji, dopóki nie zostanie wybrana karta funkcji lub dopóki nie zostanie osiągnięta określona liczba powtórzeń – wówczas w systemie wyświetlony zostanie stan bezczynności.
- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **Active User Function (Funkcja aktywnego użytkownika)**, na ekranie dotykowym wyświetlana jest aktualnie wybrana karta funkcji. Jeśli ta karta funkcji nie zostanie wybrana, system wyświetli jednokrotnie pozostałe karty funkcji w profilu, przechodząc w razie potrzeby od ostatniej pozycji menu do pierwszej. Podczas tego jednokrotnego wyświetlania należy wybrać kartę funkcji. W przeciwnym razie nastąpi powrót systemu do menu profilu. Jeśli nastąpi powrót do menu profilu, na ekranie dotykowym wyświetlana będzie pierwsza pozycja tego menu. Jeśli ta pozycja nie zostanie wybrana, system będzie powtarzać wyświetlanie pozycji menu profilu, dopóki nie zostanie wybrany profil lub dopóki nie zostanie osiągnięta określona liczba powtórzeń. Wówczas w systemie wyświetlony zostanie stan bezczynności. Jeśli profil zostanie wybrany, zanim system przejdzie do stanu bezczynności, wyświetlona zostanie pierwsza pozycja menu kart funkcji. Jeśli ta pozycja nie zostanie wybrana, system będzie powtarzać wyświetlanie pozycji menu kart funkcji, dopóki nie zostanie wybrana karta funkcji lub dopóki nie zostanie osiągnięta określona liczba powtórzeń. Wówczas w systemie wyświetlony zostanie stan bezczynności.
- Jeśli dla uruchamiania nawigacji ustawiono opcję **First Function in Active Profile (Pierwsza funkcja w aktywnym profilu)**, na ekranie dotykowym wyświetlana jest pierwsza pozycja karty funkcji w aktualnie wybranym profilu. Jeśli ta karta funkcji nie zostanie wybrana, wówczas system wyświetli jednokrotnie pozostałe karty funkcji w profilu. Podczas tego jednokrotnego wyświetlania należy wybrać kartę funkcji. W przeciwnym wypadku nastąpi powrót systemu do menu profilu. Jeśli nastąpi powrót do menu profilu, na ekranie dotykowym wyświetlana będzie pierwsza pozycja tego menu. Jeśli ta pozycja nie zostanie wybrana, system będzie powtarzać wyświetlanie pozycji menu profilu, dopóki nie zostanie wybrany profil lub dopóki nie zostanie osiągnięta określona liczba powtórzeń. Wówczas w systemie wyświetlony zostanie stan bezczynności. Jeśli profil zostanie wybrany, zanim system przejdzie do stanu bezczynności, wyświetlona zostanie pierwsza pozycja menu kart funkcji. Jeśli ta pozycja nie zostanie wybrana, system będzie powtarzać wyświetlanie pozycji menu kart funkcji, dopóki nie zostanie wybrana karta funkcji lub dopóki nie zostanie osiągnięta określona liczba powtórzeń. Wówczas w systemie wyświetlony zostanie stan bezczynności.

4.6 Używanie przycisków wielofunkcyjnych

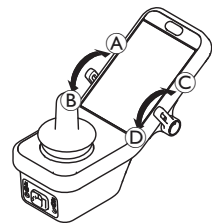


Domyślnie można zmieniać profile i karty funkcyjne za pomocą przycisków wielofunkcyjnych.

- 1. Nacisnąć lewy przycisk A, aby przełączyć na następny profil.
- 2. Nacisnąć prawy przycisk B, aby przełączyć na następną kartę funkcji.

4.7 Korzystanie z przełączników dwustabilnych (opcjonalne)

Przełączniki dwustabilne zapewniają alternatywną metodę przełączania często używanych elementów sterujących. Metoda ta która może okazać się potrzebna w przypadku użytkowników niedosięgających przycisku WŁ./WYŁ., klawiszy wielofunkcyjnych lub określonych obszarów ekranu dotykowego.



Odgięcie przełącznika do przodu lub do tyłu od pozycji neutralnej powoduje wykonanie zaprogramowanego działania. Zwolnienie przełącznika powoduje jego powrót do pozycji neutralnej.

Domyślnie zaprogramowane są następujące działania:

Lewy przełącznik w lewo	A	Odgięcie do przodu	Przycisk zasilania (wł./wył.)
	B	Odgięcie do tyłu (krótki nacisk)	Przełączenie do kolejnej karty funkcji
Prawy przełącznik dwustabilny	B	Odgięcie do tyłu (długi nacisk)	Przełączenie do kolejnego profilu
	C	Odgięcie do przodu	Zwiększenie prędkości o 10%
	D	Odgięcie do tyłu	Zmniejszenie prędkości o 10%

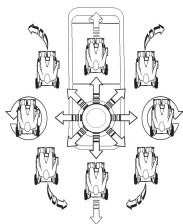
4.8 Tryb jazdy proporcjonalnej/nieciągłej

4.8.1 Korzystanie z joysticka

Pulpit sterowniczy DLX-REM500 jest jedynie ekranem dotykowym i nie zawiera joysticka. Ruchy związane z jazdą są wykonywane za pomocą zewnętrznych urządzeń wejścia.

 Poniższe objaśnienie dotyczy tylko zewnętrznych urządzeń wejścia zawierających joystick. Informacje na temat używania zewnętrznych urządzeń wejścia bez joysticka, takich jak zagłówki z układem sterowania, można znaleźć w rozdziale 4.21 *Użycie wejść dodatkowych, strona 83*.

Joystick służy do sterowania kierunkiem jazdy i prędkością wózka inwalidzkiego.



Po odchyleniu joysticka z położenia neutralnego (pozycji środkowej) wózek inwalidzki zaczyna poruszać się w stronę wskazaną przez odchylenie joysticka.

Zwolnienie joysticka z pozycji innej niż neutralna powoduje powrót joysticka do pozycji neutralnej oraz zmniejszenie tempa jazdy i zatrzymanie się wózka inwalidzkiego. Joysticka można także użyć do wybudzenia systemu z trybu uśpienia, o ile ta funkcja została aktywowana przez dostawcę, patrz 4.15 *Tryb uśpienia, strona 57*.

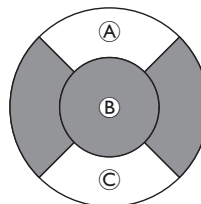
Tryb jazdy proporcjonalnej



Prędkość jazdy wózka inwalidzkiego jest proporcjonalna do stopnia odchylenia joysticka: im bardziej joystick jest odchylony od pozycji neutralnej, tym szybciej wózek się porusza. Przywrócenie joysticka do pozycji neutralnej powoduje stopniowe zmniejszanie tempa jazdy, aż do zatrzymania się wózka inwalidzkiego. Jeśli wychylenie joysticka we wszystkich kierunkach sprawia zbyt dużą trudność, dostawca może zmienić jego kształt. Odpowiedni kształt joysticka umożliwia zmniejszenie zakresu jego wychylenia w celu wykonania całego polecenia w jednym lub więcej kwadrantach. Przy zmianie kształtu joysticka można skonfigurować każdy kwadrant osobno.

Tryb jazdy nieciągłej

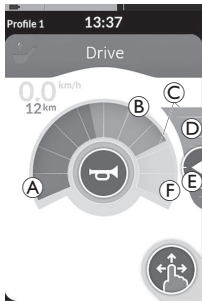
Prędkość wózka inwalidzkiego jest wstępnie ustawiana poprzez kontrolowanie prędkości maksymalnej. Więcej informacji można znaleźć w rozdziale 4.8.2 *Sterowanie prędkością maksymalną, strona 42*.



Prędkość aktywowana jest w momencie Przechylenia joysticka poza możliwą do skonfigurowania wartość progową B do kwadrantu do przodu A lub do tyłu C i gdy osiągnie on wstępnie ustawioną wartość maksymalną bez konieczności dalszego odchylania. Wartość progowa przełącznika joysticka może być ustawiona przez dostawcę. Przywrócenie joysticka do pozycji neutralnej powoduje stopniowe zmniejszanie tempa jazdy, aż do zatrzymania się wózka inwalidzkiego.

4.8.2 Sterowanie prędkością maksymalną

Pokrętko regulacji prędkości jest podzielone na dziesięć segmentów odpowiadających zakresowi prędkości wózka. Każdy segment może być wyświetlany w jednym z trzech kolorów.



- Zielony wycinek ① przedstawia zakres prędkości zależny od punktu ustawiania ⑤ na suwaku prędkości ④.
- Żółty wycinek ② przedstawia wstępnie ustawiony zakres maksymalnej prędkości ③ zależny od zaprogramowanej karty jazdy.
- Szary wycinek ⑥ wskazuje, że w zależnej funkcji jazdy nie został osiągnięty pełen zakres maksymalnej prędkości wózka.

Wstępnie ustawioną prędkością maksymalną można sterować na każdej karcie jazdy w zależności od potrzeb.

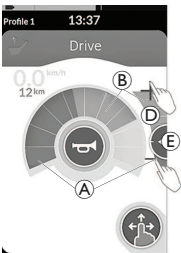


Wskazanie prędkościomierza/drogomierza jest nową funkcją wprowadzoną w module LiNX MR6.0, która zastępuje dotychczasowy wskaźnik prędkości w postaci obwódki wokół pokrętki regulacji prędkości, zmieniającej swą długość w zależności od wyniku pomiaru.

- Jeśli zarówno wersja oprogramowania układowego, jak i wersja pliku konfiguracji jest późniejsza niż 5.1.10, po włączeniu prędkościomierza wyświetlane jest wskazanie prędkościomierza/drogomierza w nowej formie.

- Jeśli zarówno wersja oprogramowania układowego, jak i wersja pliku konfiguracji jest wcześniejsza niż lub równa 5.1.10, po włączeniu prędkościomierza wyświetlany jest dotychczasowy wskaźnik prędkości.
- Jeśli wersja oprogramowania układowego jest późniejsza niż 5.1.10, a wersja pliku konfiguracji jest wcześniejsza niż lub równa 5.1.10, nie jest wyświetlany żaden wynik pomiaru prędkości ani drogi.

1.



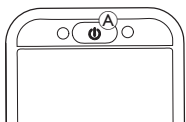
Tryb przeciągania i dotykania	Tryb dotykania
W trybie przeciągania i dotykania przesunąć punkt ustawiania ⑤ w górę lub w dół.	W trybie dotykania dotknąć górnej lub dolnej części suwaka prędkości ④. Symbole plus i minus wskazują, gdzie dotknąć.

Proporcja zielonych segmentów ① do żółtych segmentów ② na pokrętle regulacji prędkości i na suwaku prędkości zależy od pozycji punktu ustawiania ⑤.



Natychmiast po rozpoczęciu jazdy suwak prędkości i przycisk nawigacyjny znikają z wyświetlacza. Aktualna prędkość jest wyświetlana na prędkościomierzu, o ile jest on włączony.

4.9 Zatrzymanie awaryjne



1. Naciśnięcie przycisku WŁ./WYŁ. (A) podczas jazdy powoduje awaryjne zatrzymanie wózka inwalidzkiego. Następnie wyłączy się pulpit sterowniczy.

4.10 Tryb blokowania jazdy

Tryby blokowania jazdy umożliwiają blokowanie (lub utrzymywanie) prędkości jazdy do przodu lub do tyłu, dzięki czemu można jechać bez ciągłego wydawania poleceń jazdy.



NOTYFIKACJA!

Gdy wydawane jest polecenie jazdy do przodu lub do tyłu, wózek inwalidzki jedzie do przodu lub do tyłu ze stałą prędkością i kontynuuje jazdę z tą stałą prędkością do czasu wystąpienia jednego z następujących zdarzeń:

- naciśnięcie zewnętrznego przełącznika zatrzymywania (patrz rozdział 4.10.1 *Zewnętrzny przełącznik zatrzymywania*, strona 44);
- wykonanie zatrzymania awaryjnego (patrz rozdział 4.9 *Zatrzymanie awaryjne*, strona 43);
- wydanie polecenia jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub
- upływanie limitu czasu blokowania jazdy.



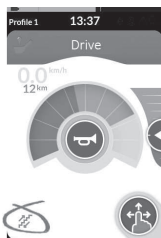
Aby uniknąć potencjalnie niebezpiecznych sytuacji, firma Invacare zaleca zapoznanie się z trybem blokowania jazdy, szczególnie z poleceniami zatrzymywania wózka inwalidzkiego.



Jako „polecenie” w niniejszej instrukcji rozumie się wprowadzane dane zależne od rodzaju sterowania, np.: ruchów joystickiem lub żądań ciśnienie i podciśnienie, patrz 4.21.6 *Korzystanie z przycisków do sterowania za pomocą ciśnienia i podciśnienia (Sip-N-Puff)*, strona 89, aby uzyskać więcej informacji na temat układu sterowania z użyciem ciśnienia i podciśnienia.



Domyślnie tryb blokowania jazdy jest ustawiony wstępnie w połączeniu z samym sterowaniem za pomocą technologii Sip and Puff oraz z przyciskiem z układem sterowania za pomocą technologii Sip and Puff. W przypadku wszystkich pozostałych rodzajów sterowania tryb blokowania jazdy nie jest ustawiony domyślnie, jednak może go włączyć dostawca.



Dostawca może przypisać tryb blokowania jazdy do każdej funkcji jazdy. Dostępnych jest sześć trybów blokowania jazdy, wskazywanych w dolnej, lewej części karty jazdy za pomocą symboli przedstawionych w poniższej tabeli.

	1 stopień w górę		3 stopnie w górę/w dół
	3 stopień w górę		5 stopnie w górę/w dół
	5 stopień w górę		Element sterujący jazdy ze stałą prędkością
	Odliczanie limitu czasu blokowania jazdy jest zawsze uruchamiane ponownie, gdy wydawane jest kolejne polecenie jazdy.		
	Limit czasu blokowania jazdy ustawia dostawca. Aby zmienić ten parametr, należy skontaktować się z dostawcą.		

Polecenia skrętów

W trybie blokowania jazdy można sterować wózkiem inwalidzkim. Po wydaniu polecenia skrętu wózek inwalidzki pozostaje w trybie blokowania jazdy i reaguje na polecenie skrętu przez czas trwania polecenia skrętu. Odliczanie limitu czasu blokowania jazdy jest zawsze uruchamiane ponownie, gdy wydawane jest polecenie skrętu. Gdy upłynie limit czasu blokowania jazdy, wózek inwalidzki się zatrzyma.

4.10.1 Zewnętrzny przełącznik zatrzymywania

Aby skonfigurować wózek do blokowania jazdy, zewnętrzny przełącznik zatrzymywania trzeba zamontować do wózka. Najlepiej, żeby zewnętrzny przełącznik zatrzymywania był wyraźnie widoczny i łatwo dostępny, aby zapewnić użytkownikowi dodatkowy poziom bezpieczeństwa.

Test zewnętrznego przełącznika zatrzymywania

Test zewnętrznego przełącznika zatrzymywania służy do sprawdzenia, czy przełącznik działa prawidłowo. Test jest przeprowadzany raz na cykl zasilania, gdy:

- wózek jest włączony w funkcji trybu blokowania jazdy lub
- funkcja trybu blokowania jazdy zostaje wybrana po funkcji trybu bez blokowania.



Test zewnętrznego przełącznika zatrzymywania jest wskazywany przez nakładkę ekranu.

- Nacisnąć zewnętrzny przełącznik zatrzymywania, aby zakończyć test.

- Wózek nie pojedzie, dopóki test zewnętrznego przełącznika zatrzymywania nie zostanie pomyślnie zakończony.

4.10.2 1 stopień w górę



W tym trybie jedno polecenie jazdy (do przodu lub do tyłu) powoduje zwiększenie prędkości wózka inwalidzkiego do maksymalnej prędkości **A** wybranej karty jazdy, a następnie pozostawia tę prędkość przez zaprogramowany limit czasu blokowania jazdy, dopóki nie zostanie wydane kolejne polecenie.



Przyspieszanie

1. Wydać polecenie jazdy w wymaganym kierunku (do przodu lub do tyłu).
2. Zwolnić żądanie jazdy. Prędkość wózka inwalidzkiego zostanie zwiększona do maksymalnej prędkości wybranej karty jazdy.

Zwalnianie

Podczas zatrzymywania prędkość spada do zera w jednym z dwóch temp (normalnym lub łagodnym), w zależności od sposobu uruchomienia zwalniania (długie lub krótkie polecenie) i jeśli dostawca skonfigurował opcjonalne wolniejsze tempo.

Normalne tempo

1. Wydać długie (powyżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub nacisnąć zewnętrzny przełącznik zatrzymywania.

Łagodniejsze tempo

1. Wydać krótkie (poniżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub poczekać, aż upłynie limit czasu blokowania jazdy.

Zwalnianie przerywane

Podczas zatrzymywania się (z wyjątkiem zatrzymania awaryjnego lub gdy sterujące urządzenie wejścia zostało skonfigurowane do zatrzymania) istnieje możliwość przerywania zwalniania w celu wznowienia jazdy.

1. Wydać polecenie przyspieszenia zanim prędkość spadnie do zera, aby przyspieszyć i osiągnąć maksymalną prędkość jazdy wybranej karty jazdy.

4.10.3 3 stopień w górę



W tym trybie można wybrać stopniowo jedną z trzech ustalonych prędkości. Dostępne prędkości to 33%, 67% i 100% maksymalnej ustawionej wstępnie prędkości jazdy do przodu lub do tyłu (A) wybranej karty jazdy. Następnie można utrzymać tę prędkość przez zaprogramowany limit czasu blokowania jazdy, dopóki nie zostanie wydane kolejne polecenie.



Przyspieszanie

1. Wydać polecenie jazdy w wymaganym kierunku (do przodu lub do tyłu).
2. Zwolnić żądanie jazdy. Prędkość wózka inwalidzkiego zostanie zwiększona do 33% maksymalnej prędkości jazdy.
3. Wydać polecenie jazdy do przodu w przypadku jazdy do przodu lub polecenie jazdy do tyłu w przypadku jazdy do tyłu, aby przyspieszyć do następnej ustalonej prędkości.
4. Zwolnić żądanie jazdy. Nowa prędkość pozostaje stała.

Zwalnianie

Podczas zatrzymywania prędkość spada do zera w jednym z dwóch temp (normalnym lub łagodnym), w zależności od sposobu uruchomienia zwalniania (długie lub krótkie polecenie) i jeśli dostawca skonfigurował opcjonalne wolniejsze tempo.

Normalne tempo

1. Wydać długie (powyżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub nacisnąć zewnętrzny przełącznik zatrzymywania.

Łagodniejsze tempo

1. Wydać krótkie (poniżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub poczekać, aż upłynie limit czasu blokowania jazdy.

Zwalnianie przerywane

Podczas zatrzymywania się (z wyjątkiem zatrzymania awaryjnego lub gdy sterujące urządzenie wejścia zostało skonfigurowane do zatrzymania) istnieje możliwość przerwania zwalniania w celu wznowienia jazdy.

1. Wydać polecenie przyspieszenia zanim prędkość spadnie do zera, aby przyspieszyć do najbliższej, wyższej ustalonej prędkości.

4.10.4 5 stopień w górę



W tym trybie można wybrać kolejno jedną z pięciu ustalonych prędkości. Dostępne prędkości to 20%, 40%, 60%, 80% i 100% maksymalnej ustawionej wstępnie prędkości jazdy do przodu lub do tyłu (A) wybranej karty jazdy. Następnie można utrzymać tę prędkość przez zaprogramowany limit czasu blokowania jazdy, dopóki nie zostanie wydane kolejne polecenie.



Przyspieszanie

1. Wydać polecenie jazdy w wymaganym kierunku (do przodu lub do tyłu).
2. Zwolnić żądanie jazdy. Prędkość wózka inwalidzkiego zostanie zwiększona do 20% maksymalnej prędkości jazdy.
3. Wydać polecenie jazdy do przodu w przypadku jazdy do przodu lub polecenie jazdy do tyłu w przypadku jazdy do tyłu, aby przyspieszyć do następnej ustalonej prędkości.
4. Zwolnić żądanie jazdy. Nowa prędkość pozostaje stała.

Zwalnianie

Podczas zatrzymywania prędkość spada do zera w jednym z dwóch temp (normalnym lub łagodnym), w zależności od sposobu uruchomienia zwalniania (długie lub krótkie polecenie) i jeśli dostawca skonfigurował opcjonalne wolniejsze tempo.

Normalne tempo

1. Wydać długie (powyżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub nacisnąć zewnętrzny przełącznik zatrzymywania.

Łagodniejsze tempo

1. Wydać krótkie (poniżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub poczekać, aż upłynie limit czasu blokowania jazdy.

Zwalnianie przerywane

Podczas zatrzymywania się (z wyjątkiem zatrzymania awaryjnego lub gdy sterujące urządzenie wejścia zostało skonfigurowane do zatrzymania) istnieje możliwość przerwania zwalniania w celu wznowienia jazdy.

1. Wydać polecenie przyspieszenia zanim prędkość spadnie do zera, aby przyspieszyć do najbliższej, wyższej ustalonej prędkości.

4.10.5 3 stopnie w górę/w dół



W tym trybie można stopniowo zwiększać lub zmniejszać prędkość, aby wybrać jedną z trzech ustalonych prędkości. Dostępne prędkości to 33%, 67% i 100% maksymalnej ustawionej wstępnie prędkości jazdy do przodu lub do tyłu (A) wybranej karty jazdy. Następnie można utrzymać tę prędkość przez zaprogramowany limit czasu blokowania jazdy, dopóki nie zostanie wydane kolejne polecenie.

Przyspieszanie

1. Wydać polecenie jazdy w wymaganym kierunku (do przodu lub do tyłu).
2. Zwolnić żądanie jazdy. Prędkość wózka inwalidzkiego zostanie zwiększona do 33% maksymalnej prędkości jazdy.



3. Wydać polecenie jazdy do przodu w przypadku jazdy do przodu lub polecenie jazdy do tyłu w przypadku jazdy do tyłu, aby przyspieszyć do następnej ustalonej wyższej prędkości. Wydać polecenie jazdy do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub polecenie jazdy do przodu w przypadku jazdy do tyłu, aby zwolnić do następnej ustalonej niższej prędkości.



Polecenia jazdy w przeciwnym kierunku muszą być wydawane szybko, w czasie poniżej jednej sekundy; w przeciwnym wypadku wózek inwalidzki się zatrzyma.

4. Zwolnić żądanie jazdy. Nowa prędkość pozostaje stała.

Zwalnianie

Podczas zatrzymywania prędkość spada do zera w jednym z dwóch temp (normalnym lub łagodnym), w zależności od sposobu uruchomienia zwalniania (długie lub krótkie polecenie) i jeśli dostawca skonfigurował opcjonalne wolniejsze tempo.

Normalne tempo

1. Wydać długie (powyżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub nacisnąć zewnętrzny przełącznik zatrzymywania.

Łagodniejsze tempo

1. Wydać krótkie (poniżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub poczekać, aż upłynie limit czasu blokowania jazdy.

Zwalnianie przerwane

Podczas zatrzymywania się (z wyjątkiem zatrzymania awaryjnego lub gdy sterujące urządzenie wejścia zostało skonfigurowane do zatrzymania) istnieje możliwość przerwania zwalniania w celu wznowienia jazdy.

1. Wydać polecenie przyspieszenia zanim prędkość spadnie do zera, aby przyspieszyć do najbliższej, wyższej ustalonej prędkości.

4.10.6 5 stopnie w górę/w dół



W tym trybie można stopniowo zwiększać lub zmniejszać prędkość, aby wybrać jedną z pięciu ustalonych prędkości. Dostępne prędkości to 20%, 40%, 60%, 80% i 100% maksymalnej ustawionej wstępnie prędkości jazdy do przodu lub do tyłu ^A wybranej karty jazdy. Następnie można utrzymać tę prędkość przez zaprogramowany limit czasu blokowania jazdy, dopóki nie zostanie wydane kolejne polecenie.

Przyspieszanie

1. Wydać polecenie jazdy w wymaganym kierunku (do przodu lub do tyłu).
2. Zwolnić żądanie jazdy. Prędkość wózka inwalidzkiego zostanie zwiększona do 20% maksymalnej prędkości jazdy.



3. Wydać polecenie jazdy do przodu w przypadku jazdy do przodu lub polecenie jazdy do tyłu w przypadku jazdy do tyłu, aby przyspieszyć do następnej ustalonej wyższej prędkości. Wydać polecenie jazdy do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub polecenie jazdy do przodu w przypadku jazdy do tyłu, aby zwolnić do następnej ustalonej niższej prędkości.



Polecenia jazdy w przeciwnym kierunku muszą być wydawane szybko, w czasie poniżej jednej sekundy; w przeciwnym wypadku wózek inwalidzki się zatrzyma.

4. Zwolnić żądanie jazdy. Nowa prędkość pozostaje stała.

Zwalnianie

Podczas zatrzymywania prędkość spada do zera w jednym z dwóch temp (normalnym lub łagodnym), w zależności od sposobu uruchomienia zwalniania (długie lub krótkie polecenie) i jeśli dostawca skonfigurował opcjonalne wolniejsze tempo.

Normalne tempo

1. Wydać długie (powyżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub nacisnąć zewnętrzny przełącznik zatrzymywania.

Łagodniejsze tempo

1. Wydać krótkie (poniżej jednej sekundy) polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) lub poczekać, aż upłynie limit czasu blokowania jazdy.

Zwalnianie przerwane

Podczas zatrzymywania się (z wyjątkiem zatrzymania awaryjnego lub gdy sterujące urządzenie wejścia zostało skonfigurowane do zatrzymania) istnieje możliwość przerwania zwalniania w celu wznowienia jazdy.

1. Wydać polecenie przyspieszenia zanim prędkość spadnie do zera, aby przyspieszyć do najbliższej, wyższej ustalonej prędkości.

4.10.7 Element sterujący jazdy ze stałą prędkością



W tym trybie nie ma stałych czynności i można samodzielnie wybrać zablokowaną prędkość, a następnie pozostać przy tej prędkości przez zaprogramowany limit czasu blokowania jazdy, dopóki nie zostanie wydane kolejne żądanie.

Przyspieszanie/zwalnianie

1. Wydać i podtrzymać żądanie jazdy w kierunku (do przodu lub do tyłu), aż wózek przyspieszy do żądanej prędkości.
2. Zwolnić żądanie jazdy. Prędkość wózka pozostaje stała.



3. Jeśli maksymalna prędkość jazdy Ⓐ nie zostanie osiągnięta, ponownie wydać i podtrzymać polecenie jazdy w tym samym kierunku.
4. Zwolnić żądanie jazdy. Nowa prędkość pozostaje stała.
5. Wydać żądanie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu), aby zmniejszyć prędkość.
6. Zwolnić żądanie jazdy. Nowa prędkość pozostaje stała.

Zatrzymywanie

Poza korzystaniem z zatrzymania awaryjnego czy sterującego urządzenia wejścia skonfigurowanego do zatrzymania, można korzystać z różnych innych sposobów zatrzymania elektrycznego wózka inwalidzkiego.

1. Wydać dwa krótkie polecenia jazdy (w mniej niż jedną sekundę) w tym samym kierunku w celu zatrzymania w normalnym tempie zwalniania.
2. Wydać i przytrzymać polecenie jazdy w przeciwnym kierunku (do tyłu w przypadku jazdy do przodu lub do przodu w przypadku jazdy do tyłu) do czasu aż elektryczny wózek inwalidzki się zatrzyma. Podczas zwalniania w tym trybie prędkość zmniejsza się w tempie określonym przez dostawcę.

Zwalnianie przerywane

Podczas zatrzymywania się (z wyjątkiem zatrzymania awaryjnego lub gdy sterujące urządzenie wejścia zostało skonfigurowane do zatrzymania) istnieje możliwość przerwania zwalniania w celu wznowienia jazdy.

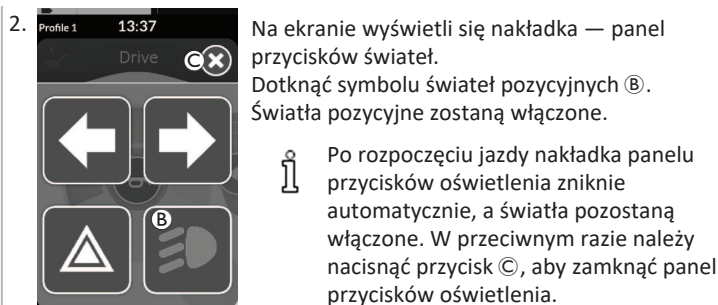
1. Wydać polecenie przyspieszenia zanim prędkość spadnie do zera, aby przyspieszyć do wybranego punktu zgodnie z poleceniem.

4.11 Obsługiwanie funkcji oświetlenia i klaksonu

4.11.1 Korzystanie ze świateł pozycyjnych

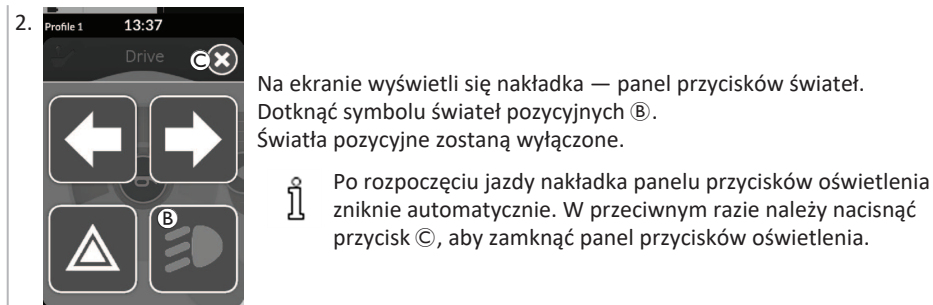
-  W przypadku jazdy na zewnątrz światła pozycyjne należy włączać w warunkach słabej widoczności lub ciemności. Aby obsługiwać światła pozycyjne, należy zatrzymać elektryczny wózek inwalidzki.

Włączanie świateł pozycyjnych



Na tablicy świateł zostanie podświetlona kontrolka świateł pozycyjnych.

Wyłączanie świateł pozycyjnych.

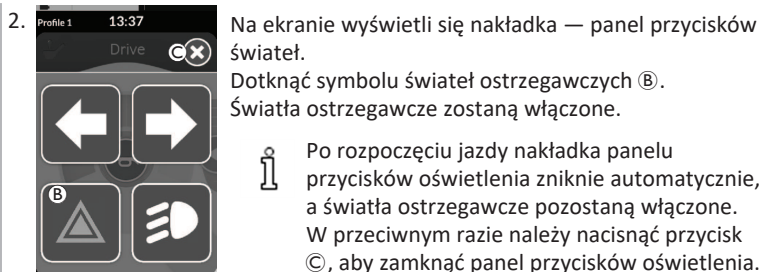


4.11.2 Korzystanie ze świateł ostrzegawczych



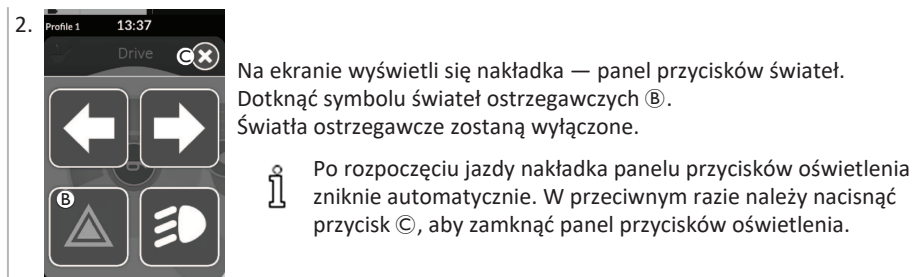
Aby móc używać świateł ostrzegawczych, należy zatrzymać elektryczny wózek inwalidzki.

Włączanie świateł ostrzegawczych



Po rozpoczęciu jazdy nakładka panelu przycisków oświetlenia zniknie automatycznie, a światła ostrzegawcze pozostają włączone. W przeciwnym razie należy nacisnąć przycisk **C**, aby zamknąć panel przycisków oświetlenia.

Wyłączanie świateł ostrzegawczych



4.11.3 Korzystanie z kierunkowskazów



Aby obsługiwać kierunkowskazy, należy zatrzymać elektryczny wózek inwalidzki.

Włączanie kierunkowskazów

1.



Dotknąć przycisku sterowania światłami **A**.

2.



Na ekranie wyświetlił się nakładka — panel przycisków świateł.

Dotknąć symbolu lewego kierunkowskazu **B** lub prawego kierunkowskazu **C**.

Zostanie włączony lewy lub prawy kierunkowskaz.



Po rozpoczęciu jazdy nakładka panelu przycisków oświetlenia zniknie automatycznie. W przeciwnym razie należy nacisnąć przycisk **C**, aby zamknąć panel przycisków oświetlenia. Po upływie dziesięciu sekund kierunkowskazy wyłączają się automatycznie.



Na tablicy świateł zostanie podświetlona kontrolka prawego lub lewego kierunkowskazu.

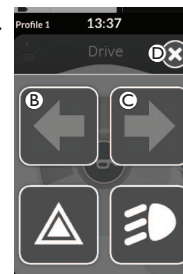
Wyłączanie kierunkowskazów

1.



Dotknąć przycisku sterowania światłami **A**.

2.



Na ekranie wyświetlił się nakładka — panel przycisków świateł.

Dotknąć symbolu lewego kierunkowskazu **B** lub prawego kierunkowskazu **C**.

Zostanie wyłączony lewy lub prawy kierunkowskaz.



Po rozpoczęciu jazdy nakładka panelu przycisków oświetlenia zniknie automatycznie. W przeciwnym razie należy nacisnąć przycisk **D**, aby zamknąć panel przycisków oświetlenia.

4.11.4 Korzystanie z klaksonu



1. Dotknąć przycisku klaksonu (A), aby uruchomić klakson. Klakson rozbrzmiewa, dopóki przycisk jest dotykany.

4.12 Obsługiwanie funkcji oświetlenia i klaksonu za pośrednictwem karty funkcji użytkowej

Za pośrednictwem karty funkcji użytkowej można obsługiwać funkcje oświetlenia i klakson za pomocą zewnętrznego urządzenia wejścia. Karta funkcji użytkowej stanowi część co najmniej jednego profilu. Można ją aktywować tak samo, jak kartę funkcji jazdy lub regulacji siedziska.



1. Aktywować kartę funkcji użytkowej.
2. Wydać polecenie według poniższej listy.

- Wydać polecenie do przodu (A), aby uruchomić klakson.
- Wydać krótkie polecenie w prawo (B), aby włączyć/wyłączyć światła pozycyjne.
- Wydać krótkie polecenie w lewo (C), aby włączyć/wyłączyć światła ostrzegawcze.
- Wydać dłuższe polecenie w lewo lub w prawo (D), aby włączyć lewy lub prawy kierunkowskaz. Można użyć krótkiego polecenia, aby je wyłączyć.



Kierunkowskazy wyłączają się automatycznie po upływie dziesięciu sekund. Aktywacja karty funkcji jazdy umożliwia zwykłą jazdę, gdy światła pozycyjne i ostrzegawcze pozostają włączone.

4.13 Blokowanie/odblokowywanie pulpitu sterowniczego

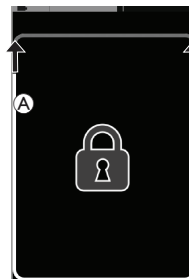
Funkcja blokowania jest domyślnie nieaktywna. Aby zmienić tę konfigurację, należy się skontaktować z dostawcą. Jeśli funkcja jest nieaktywna, system można zablokować/odblokować, wykonując sekwencję czynności opisaną poniżej.

Blokowanie pulpitu sterowniczego



1. Naciskać klawisz WŁ./WYŁ. dłużej niż przez trzy sekundy, dopóki nie wyświetli się nakładka blokowania.
2. Wyłączony pulpit sterowniczy. Podczas włączania pulpitu sterowniczego wyświetlana jest nakładka blokowania.

Odblokowywanie pulpitu sterowniczego



1. Nacisnąć przycisk WŁ./WYŁ.
2. Stukać w zablokowany wyświetlacz, dopóki biała ramka wokół ekranu blokowania Ⓐ nie wypełni się.
3. Ekran dotykowy jest odblokowany i można go ponownie użyć.



Jeśli nie została wprowadzona sekwencja odblokowania lub klawisz WŁ./WYŁ. został ponownie naciśnięty przed zakończeniem sekwencji odblokowania, system powraca do stanu zablokowania i wyłącza się.

4.14 Tryb spoczynkowy

Tryb spoczynkowy zapewnia środowisko (lub stan), w którym podstawowe urządzenie wejścia jest wyłączone, ale sterujące urządzenia wejścia nadal mogą być obsługiwane. W tym trybie można wykonywać inne czynności, mając pewność, że kolejne polecenia, celowe lub przypadkowe, wydawane z podstawowego urządzenia wejścia, nie spowodują, że pojazd zacznie jechać lub wystąpi inne działanie siedziska.



Tryb spoczynkowy jest wskazywany na ekranie spoczynkowym. Do trybu spoczynkowego można wejść automatycznie po okresie braku aktywności użytkownika (po upływie limitu czasu) lub ręcznie, korzystając ze sterującego urządzenia wejścia. Aby wznowić normalne działania, należy wyjść z trybu spoczynkowego za pomocą sterującego urządzenia wejścia. Sterującym urządzeniem wejścia może być urządzenie skonfigurowane do powrotu do funkcji lub menu przed wejściem do trybu spoczynkowego lub skonfigurowane do przełączania funkcji użytkownika, poruszania się po menu lub menu ustawień.

Funkcje użytkownika	Wejście do trybu Spoczynek z funkcji jazdy lub siedziska po upływie limitu czasu. →	Spoczynek		Uśpienie
	Wejście do trybu Spoczynek z dowolnej funkcji użytkownika za pomocą sterującego urządzenia wejścia. →			
	Wyjście z trybu Spoczynek za pomocą sterującego urządzenia wejścia skonfigurowanego do wchodzenia do funkcji użytkownika . ←			
	Wyjście z trybu Spoczynek za pomocą sterującego urządzenia wejścia skonfigurowanego do wychodzenia z trybu Spoczynek oraz powrót do położenia przed wejściem do trybu Spoczynek . ↶		Wejście do trybu Uśpienie z trybu Spoczynek po upływie limitu czasu. →	
Nawigacja pośrednia	Wejście do trybu Spoczynek z nawigacji pośredniej po upływie limitu czasu. →			
	Wejście do trybu Spoczynek z nawigacji pośredniej za pomocą sterującego urządzenia wejścia. →			
	Wyjście z trybu Spoczynek za pomocą sterującego urządzenia wejścia skonfigurowanego do wchodzenia do nawigacji pośredniej . ←		Wyjście z trybu Spoczynek następuje, gdy system jest wyłączany i ponownie włączany. ↓	
Menu Settings	Wyjście z trybu Spoczynek za pomocą sterującego urządzenia wejścia skonfigurowanego do wchodzenia do ustawień . ←			

4.15 Tryb uśpienia

Tryb uśpienia nie jest ustawieniem fabrycznym, ale może być włączony przez dostawcę. Jeżeli ustawienie to jest włączone, system przechodzi do trybu uśpienia po upływie określonego czasu braku aktywności użytkownika. Okres ten może zostać ustawiony przez dostawcę. Zanim system przejdzie do trybu uśpienia, system wchodzi w okres przejściowy. Podczas okresu przejściowego ekran dotykowy i wszystkie wskaźniki powoli ciemnieją, aż zostaną wyłączone. W tym okresie przejściowym tryb uśpienia można zakłócić, wykonując dowolne wejście przez przemieszczenie joysticka, naciśnięcie klawisza WŁ./WYŁ. lub dotknięcie ekranu dotykowego. Aby wybudzić system z trybu uśpienia, należy poruszyć joystick lub nacisnąć klawisz WŁ./WYŁ., jeżeli ten parametr został włączony przez dostawcę.

4.16 Korzystanie z funkcji elektrycznej regulacji siedziska

Z funkcji elektrycznej regulacji siedziska, takich jak elektryczne podnoszenie podparć nóg lub elektryczne odchylanie, korzysta się w sposób opisany poniżej.

4.16.1 Przez karty siedziska



Domyślnie każda karta siedziska służy do wyświetlania pojedynczej funkcji elektrycznej regulacji siedziska. Poniżej podano listę różnych konfiguracji. Aby zmienić tę konfigurację, należy się skontaktować z dostawcą. Należy wybrać kartę siedziska z funkcją regulacji siedziska, która ma zostać użyta, patrz 4.3 *Wybieranie funkcji*, strona 28.



1. Wydać żądanie „do przodu” lub „do tyłu”, aby skorzystać z funkcji regulacji siedziska. Gdy ruch zostaje włączony, znika przycisk nawigacyjny (A), zostaje wyświetlony kierunek ruchu (B), drugi kierunek zostaje wyłączony (C) a w pasku stanu jest wyświetlana ikona zatrzymania jazdy/blokady (D). Ruch zostaje wyłączony od razu po zwolnieniu żądania lub po dotarciu do celu.

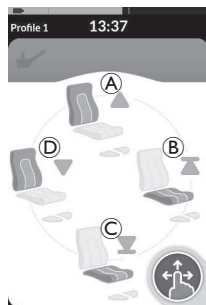
Wyświetlane symbole i ich znaczenie



Inne konfiguracje

 Przedstawione karty funkcji to tylko przykłady konfiguracji.

• Konfiguracja czterokwadrantowa



- Ⓐ Zmniejszenie pochylenia oparcia
- Ⓑ Podnośnik w górę
- Ⓒ Podnośnik w dół
- Ⓓ Zwiększenie pochylenia oparcia

Wszystkie cztery kwadranty służą do sterowania funkcjami elektrycznej regulacji siedziska.

1. Aby skorzystać z funkcji regulacji siedziska, należy wydać i podtrzymać polecenie „do przodu” Ⓐ, „do tyłu” Ⓒ, „w lewo” Ⓓ lub „w prawo” Ⓑ. Ruch zostaje wyłączony od razu po zwolnieniu żądania lub po dotarciu do celu.

• Konfiguracja blokowania

Konfiguracja blokowania umożliwia sterowanie ruchem bez ciągłego dostarczania żądania. Konfiguracja blokowania to może być pojedyncza funkcja elektrycznej regulacji siedziska lub konfiguracja czterokwadrantowa.



1. Wydać żądanie „do przodu” lub „do tyłu”, aby skorzystać z funkcji regulacji siedziska.
2. Zwolnić żądanie. Ruch zostaje wyłączony od razu po odchyleniu joysticka z powrotem lub po dotarciu do celu.



W konfiguracji czterokwadrantowej możliwe jest mieszanie operacji ruchu w sposób przedstawiony w przykładzie.

4.16.2 Przez przełączniki zewnętrzne



Nie wszystkie konfiguracje i kombinacje funkcji elektrycznej regulacji siedziska przez przełączniki zewnętrzne są dostępne na wszystkich produktach.

Przełącznikiem zewnętrznym funkcje regulacji siedziska można obsługiwać podczas jazdy i bez używania kart siedziska.

Gdy funkcja regulacji siedziska zostanie włączona bez karty siedziska, na ekranie dotykowym jest wyświetlana mała nakładka w celu poinformowania użytkownika, że siedzisko jest sterowane zewnętrznym. Nakładka pozostaje na ekranie dotykowym przez cały czas korzystania z siedziska.



Pochylenie oparcia



Lewy lub środkowy
podnózek



Oba podnóżki



Funkcja stania



Podnóżnik siedziska



Prawy podnózek



Przechylenie siedziska



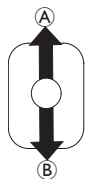
Oparcie i podnóżki

Przełączniki stereo

Przełącznik dwustabilny/przyciskowy stereo służy do przełączania między funkcjami elektrycznej regulacji siedziska poniższych pojedynczych konfiguracji zasilania:

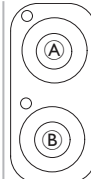
- Tylko odchylenie
- Tylko odchylenie siedziska
- Tylko środkowy podnózek (LNX)

Przełącznik dwustabilny stereo



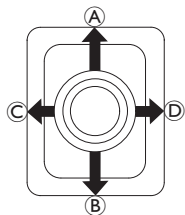
1. Upewnić się, że elektryczny wózek inwalidzki znajduje się na płaskiej powierzchni i jest włączony.
2. Przechylić przełącznik dwustabilny w górę ① lub w dół ② i przytrzymać, aby użyć danej funkcji regulacji siedziska. Funkcja regulacji siedziska działa do momentu odchylenia przełącznika dwustabilnego.

Przełącznik przyciskowy stereo



1. Upewnić się, że elektryczny wózek inwalidzki znajduje się na płaskiej powierzchni i jest włączony.
2. Nacisnąć i przytrzymać przyciski stereo ① lub ②, aby użyć danej funkcji regulacji siedziska. Funkcja regulacji siedziska działa do momentu zwolnienia przycisku.

4-kierunkowy przełącznik dwustabilny



- 1. Upewnić się, że elektryczny wózek inwalidzki znajduje się na płaskiej powierzchni i jest włączony.
- 2. Przechylić przełącznik dwustabilny w kierunku użycia danej funkcji regulacji siedziska i przytrzymać. Funkcja regulacji siedziska działa do momentu odchylenia przełącznika dwustabilnego.

W tabelach poniżej znajdują się kombinacje kierunków i funkcji elektrycznej regulacji siedziska.

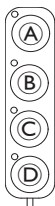


W tabelach przedstawiono ustawienia fabryczne. W celu przeprogramowania skontaktować się z dostawcą.

Przechylenie i odchylenie siedziska		Przechylenie siedziska i podnózek LNX		Wychylenie i podnózek LNX	
Ⓐ (do przodu)	Przechylenie siedziska do góry	Ⓐ (do przodu)	Przechylenie siedziska do góry	Ⓐ (do przodu)	Wychylenie i podnózek LNX do góry
Ⓑ (Do tyłu)	Przechylenie siedziska w dół	Ⓑ (Do tyłu)	Przechylenie siedziska w dół	Ⓑ (Do tyłu)	Wychylenie i podnózek LNX w dół
Ⓒ (w lewo)	Zmniejszenie pochylenia oparcia	Ⓒ (w lewo)	LNX w górę	Ⓒ (w lewo)	LNX w górę
Ⓓ (w prawo)	Zwiększenie pochylenia oparcia	Ⓓ (w prawo)	LNX w dół	Ⓓ (w prawo)	LNX w dół

Wychylenie siedziska i podnośnik siedziska		Oba podnóżki		Funkcja stania i podnośnik siedziska	
Ⓐ (do przodu)	Przechylenie siedziska do góry	Ⓐ (do przodu)	Podnózek w górę	Ⓐ (do przodu)	Funkcja stania w górę
Ⓑ (Do tyłu)	Przechylenie siedziska w dół	Ⓑ (Do tyłu)	Podnózek w dół	Ⓑ (Do tyłu)	Funkcja stania w dół
Ⓒ (w lewo)	Podnośnik w górę	Ⓒ (w lewo)	Podnózek w górę	Ⓒ (w lewo)	Podnośnik w górę
Ⓓ (w prawo)	Podnośnik w dół	Ⓓ (w prawo)	Podnózek w dół	Ⓓ (w prawo)	Podnośnik w dół

4-kierunkowy przełącznik przyciskowy



1. Upewnić się, że elektryczny wózek inwalidzki znajduje się na płaskiej powierzchni i jest włączony.
2. Nacisnąć i przytrzymać przycisk, aby użyć danej funkcji regulacji siedziska.

Funkcja regulacji siedziska działa do momentu zwolnienia przycisku.

W tabelach poniżej znajdują się kombinacje przycisków i funkcji elektrycznej regulacji siedziska.

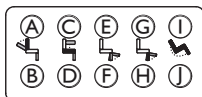


W tabelach przedstawiono ustawienia fabryczne. W celu przeprogramowania skontaktować się z dostawcą.

Przechylenie i odchylenie siedziska		Przechylenie siedziska i podnózek LNX		Wychylenie i podnózek LNX	
Ⓐ	Przechylenie siedziska do góry	Ⓐ	Przechylenie siedziska do góry	Ⓐ	Wychylenie i podnózek LNX do góry
Ⓑ	Przechylenie siedziska w dół	Ⓑ	Przechylenie siedziska w dół	Ⓑ	Wychylenie i podnózek LNX w dół
Ⓒ	Zmniejszenie pochylenia oparcia	Ⓒ	LNX w górę	Ⓒ	LNX w górę
Ⓓ	Zwiększenie pochylenia oparcia	Ⓓ	LNX w dół	Ⓓ	LNX w dół

Wychylenie siedziska i podnośnik siedziska		Oba podnóżki		Funkcja stania i podnośnik siedziska	
Ⓐ	Przechylenie siedziska do góry	Ⓐ	Podnózek w górę	Ⓐ	Funkcja stania w górę
Ⓑ	Przechylenie siedziska w dół	Ⓑ	Podnózek w dół	Ⓑ	Funkcja stania w dół
Ⓒ	Podnośnik w górę	Ⓒ	Podnózek w górę	Ⓒ	Podnośnik w górę
Ⓓ	Podnośnik w dół	Ⓓ	Podnózek w dół	Ⓓ	Podnośnik w dół

Przełącznik 10-przyciskowy



1. Upewnić się, że elektryczny wózek inwalidzki znajduje się na płaskiej powierzchni i jest włączony.
2. Nacisnąć i przytrzymać przycisk, aby użyć danej funkcji regulacji siedziska.

Funkcja regulacji siedziska działa do momentu zwolnienia przycisku.



Jeśli w posiadanym elektrycznym wózku inwalidzkim jest dostępna funkcja stania, przyciski G i H są używane do obsługi funkcji stania.

- | | | | | |
|-----------------------------------|--------------------|-------------------------------------|---|----------------------------------|
| Ⓐ Zwiększenie pochylenia oparcia | Ⓒ Podnośnik w górę | Ⓔ Lewy lub środkowy podnóżek w górę | Ⓖ Podnóżek w górę / Funkcja stania w górę | Ⓘ Przechylenie siedziska do góry |
| Ⓑ Zmniejszenie pochylenia oparcia | Ⓓ Podnośnik w dół | Ⓕ Lewy lub środkowy podnóżek w dół | Ⓗ Podnóżek w dół / Funkcja stania w dół | Ⓣ Przechylenie siedziska w dół |

4.16.3 Funkcja zmniejszania prędkości i ograniczniki funkcji siedziska



Opisana funkcja zmniejszania prędkości i ograniczniki funkcji siedziska nie występują w niektórych modelach wózków inwalidzkich firmy Invacare.

Ograniczniki funkcji jazdy

- **Blokada jazdy**

Blokada jazdy (DLO, drive lockout) jest funkcją uniemożliwiającą wózkowi inwalidzkiemu jazdę, gdy siedzisko jest przechylone lub odchylone poza wstępnie określony bezpieczny kąt całkowity. Ten całkowity kąt może być dowolną kombinacją kątów odchylenia i przechylenia siedziska, i/lub kąta między siedziskiem a powierzchnią. W większości modeli wózków marki Invacare blokada jazdy działa tylko wtedy, gdy w trakcie regulowania kątów wózek jest unieruchomiony. W przypadku AVIVA RX istnieje wyjątek: blokada jazdy działa również podczas jazdy.



Wskutek działania tej funkcji na pasku stanu wyświetlana jest ta ikona. Pozostaje ona aktywna, dopóki blokada jazdy nie zostanie wyłączona przez wyregulowanie kąta nachylenia siedziska i kąta nachylenia oparcia pleców.

- **Funkcja zmniejszania prędkości**

Jeśli podnośnik lub kąt nachylenia siedziska zostanie ustawiony powyżej określonego punktu, elektronika napędu znacząco zmniejszy prędkość wózka inwalidzkiego. Po włączeniu funkcji zmniejszania prędkości trybu jazdy można używać jedynie do wykonywania ruchów o zmniejszonej prędkości, a nie do normalnej jazdy. Aby znów jeździć normalnie, należy regulować podnośnik lub kąt nachylenia siedziska aż do momentu wyłączenia funkcji zmniejszania prędkości.



Ograniczenie prędkości jest przedstawiane na wyświetlaczu. Jeśli podnośnik lub kąt nachylenia siedziska znajduje się powyżej określonego punktu, na pasku stanu widoczna jest powyższa ikona. Ikona ta pozostaje aktywna aż do wyłączenia funkcji zmniejszania prędkości przez opuszczenie podnośnika.

Ograniczniki funkcji siedziska

• Maksymalne przechylenie



Przełącznik krańcowego (maksymalnego) przechylenia to funkcja zapobiegająca przechyleniu lub odchyleniu siedziska poza maksymalny, wstępnie ustawiony kąt, gdy podnośnik jest uniesiony powyżej określonego punktu. Elektronika jazdy jest wtedy automatycznie zatrzymywana, na karcie siedziska zostaje wyświetlony szary wykrzyknik, a przechylanie lub odchylanie do tyłu staje się niemożliwe (A).

• Blokada podnośnika siedziska



Elektronika napędu jest wyposażona w czujnik zapobiegający uniesieniu podnośnika powyżej określonego punktu, gdy siedzisko jest przechylone lub odchylone powyżej określonego kąta. Elektronika jazdy jest wtedy automatycznie zatrzymywana, na karcie siedziska zostaje wyświetlony szary wykrzyknik, a podnoszenie siedziska staje się niemożliwe (A).



Wskutek działania tej funkcji na pasku stanu jest wyświetlana ikona z siedziskiem i wykrzyknikiem. Pozostaje ona aktywna aż do wyłączenia funkcji maksymalnego przechylenia przez opuszczenie podnośnika.



Wskutek działania tej funkcji na pasku stanu jest wyświetlana ikona z siedziskiem i wykrzyknikiem. Pozostaje ona aktywna aż do wyłączenia funkcji blokady podnośnika przez zmniejszenie kąta przechylenia lub odchylecia siedziska.

4.17 Konfigurowanie kart łączności

Karty łączności umożliwiają komunikację z urządzeniami zewnętrznymi. Funkcje łączności obsługiwane przez pulpit sterowniczy to funkcja przesuwania myszy i funkcja sterowania przełącznikiem. Funkcje te są domyślnie nieaktywne. Aby aktywować karty łączności, należy skontaktować się z dostawcą.

Funkcja przesuwania myszy umożliwia sterowanie kursorem na ekranie komputera PC lub laptopa za pomocą narzędzia do obsługi przez użytkownika na wózku inwalidzkim, takiego jak joystick na module sterowniczym lub joysticki zewnętrzne. Obecnie do korzystania z funkcji przesuwania myszy potrzebna jest operacja czterokwadrantowa.

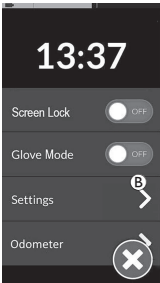
Funkcja sterowania przełącznikiem to funkcja dostępności umożliwiająca nawigację i wybór pozycji w urządzeniu mobilnym (z systemem Android i iOS) przy użyciu joysticka na pulpicie sterowniczym lub ekranu dotykowego.

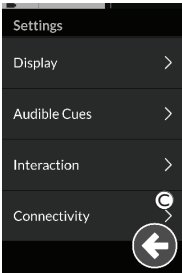
4.17.1 Parowanie systemu LiNX

Parowanie z systemem użytkownika

Aby sparować system LiNX z urządzeniem użytkownika (komputerem PC, laptopem lub urządzeniem mobilnym), należy otworzyć menu ustawień łączności.

- 

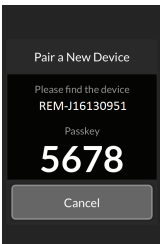
Dłużej naciskać przycisk nawigacyjny (A).
- 

Zostaje otwarty wskaźnik stanu. Otworzyć menu Ustawienia (B).
- 

Zostaje otwarte menu Ustawienia. Otworzyć ustawienia łączności (C).
- 

Zostanie otwarte menu ustawień łączności. Menu to jest podzielone na dwie sekcje:

 - (D) Funkcje (E) Sparowane urządzenia

Dotknąć przycisku **Sparuj nowe urządzenie** (F) u dołu menu.
- 

Klucz dostępu parowania jest wyświetlany na ekranie dotykowym wraz z nazwą urządzenia LiNX do sparowania, w tym przykładzie jest to REM-J16130951.

Parowanie urządzenia mobilnego z systemem LiNX



Tę operację należy wykonać szybko, używając procesu parowania z pulpitu sterowniczego. W przeciwnym wypadku upłynie limit czasu.

Informacje na temat sposobu ustanawiania połączenia Bluetooth za pomocą pulpitu sterowniczego zawiera instrukcja obsługi urządzenia mobilnego.

Parowanie komputera PC lub laptopa z systemem LiNX

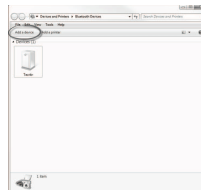


Tę operację należy wykonać szybko, używając procesu parowania z pulpitu sterowniczego. W przeciwnym wypadku upłynie limit czasu.

1. Otworzyć okno dialogowe **Urządzenia i drukarki** na komputerze PC lub laptopie z systemem Windows.

Istnieją różne sposoby, aby to zrobić:

- Start → Urządzenia i drukarki,
- Start → Panel sterowania → Urządzenia i drukarki,
- Ikona tacki systemowej → kliknąć ikonę Urządzenie Bluetooth



W oknie dialogowym **Urządzenia i drukarki** kliknąć przycisk **Dodaj urządzenie**.

3.



Wyświetlone zostaną wszystkie dostępne urządzenia. Wyszukać nazwę urządzenia LiNX wyświetlaną na ekranie dotykowym (REM-J16130951) i ją zaznaczyć.
Kliknąć przycisk **Dalej**.

4.



Poczekać na połączenie z urządzeniem.

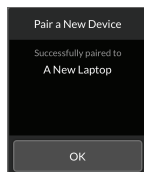
Gdy tylko połączenie z urządzeniem zostanie nawiązane, kliknąć przycisk **Dalej**.

5.

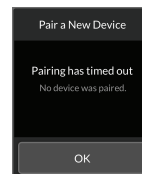


Kliknąć przycisk **Zamknij**, aby zakończyć działanie **Dodawanie urządzenia**.

6.



Jeśli urządzenie zostało pomyślnie sparowane, na module sterowniczym wyświetlony zostanie ekran potwierdzenia. Dotknąć przycisku **OK**, aby kontynuować.



Jeśli urządzenie nie zostanie sparowane w ustawionym limicie czasu, zostanie wyświetlony komunikat „No device was paired” (Nie sparowano urządzenia). Dotknąć przycisku **OK**, aby kontynuować.

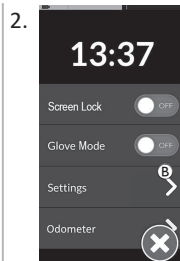
 System LiNX umożliwia sparowanie do dziesięciu urządzeń w dowolnym czasie. Po osiągnięciu tego limitu, jeśli potrzebne jest dodanie kolejnych urządzeń, należy rozważyć usunięcie urządzeń, które już zostały sparowane, patrz 4.18.2 Korzystanie z funkcji przesuwania myszy, strona 74.

4.17.2 Powiązanie karty łączności z urządzeniem użytkownika

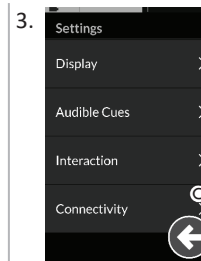
Karty łączności muszą być powiązane ze sparowanym urządzeniem. Aby powiązać kartę łączności z urządzeniem, należy otworzyć menu ustawień łączności.



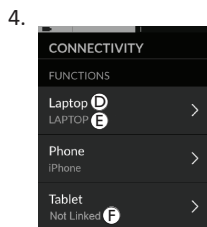
Dłużej naciskać przycisk nawigacyjny **A**.



Zostaje otwarty wskaźnik stanu. Otworzyć menu Ustawienia **B**.

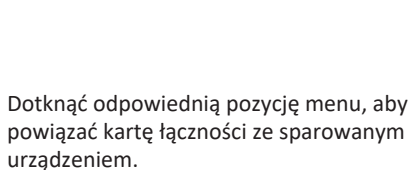


Zostaje otwarte menu Ustawienia. Otworzyć ustawienia łączności **C**.



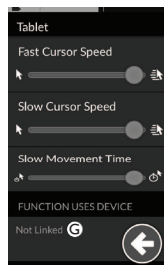
Nazwy kart łączności są wyświetlane w sekcji **Funkcje**.

- D** Nazwa funkcji
- E** Powiązane urządzenie
- F** Niepowiązane urządzenie

5.  Dotknąć odpowiednią pozycję menu, aby powiązać kartę łączności ze sparowanym urządzeniem.

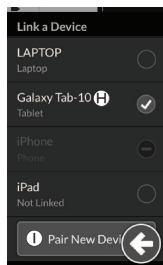
6. W przypadku używania karty funkcji przemieszczania myszy ustawienia szybkości kursora są wyświetlane u góry. Przewinąć w dół do sekcji **Urządzenie używane przez funkcję**.

7.



Dotknąć przycisku
Niepowiązane .

8.



Wybrać jedno ze sparowanych urządzeń z listy  lub dotknąć przycisku **Sparuj nowe urządzenie** , aby sparować system z nowym urządzeniem. Urządzenie aktywne w danym momencie jest wskazane zielonym znaczkiem wyboru za nazwą urządzenia.

4.17.3 Łączenie urządzeń z systemem LiNX

Aby nawiązać połączenie z urządzeniem, należy wybrać odpowiednią kartę łączności z profilu. Jeśli funkcja łączności została sparowana z urządzeniem oraz urządzenie zostało powiązane z funkcją, następuje próba nawiązania połączenia z urządzeniem za pośrednictwem komunikacji Bluetooth.

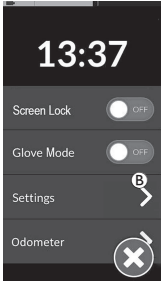
Wskaźnik stanu komunikacji Bluetooth przedstawia stan połączenia Bluetooth systemu LiNX z urządzeniem użytkownika:

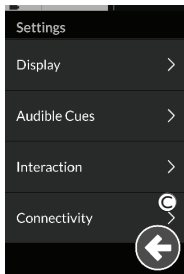
- rozłączone, 
- trwa łączenie, 
- lub połączone. 

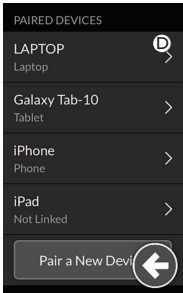
Jeśli połączenie Bluetooth się nie powiedzie, przywrócony zostanie stan „rozłączone”.

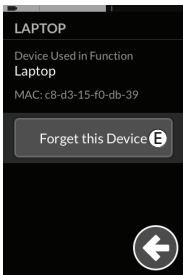
4.17.4 Usuwanie sparowanych urządzeń

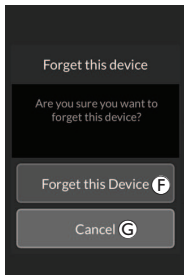
1. 

Dłużej naciskać przycisk nawigacyjny **A**.
2. 

Zostaje otwarty wskaźnik stanu. Otworzyć menu Ustawienia **B**.
3. 

Zostaje otwarte menu Ustawienia. Otworzyć ustawienia łączności **C**.
4. 

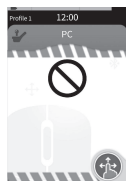
Wybrać sparowane urządzenie w sekcji **Sparowane urządzenia** np. laptop **D**.
5. 

Sprawdzić szczegóły wyświetlane na kolejnym ekranie i dotknąć przycisku **Zapomnij to urządzenie** **E**.
6. 

Dotknąć ponownie przycisku **Zapomnij to urządzenie** **F** lub przycisku **Anuluj** **G**, aby anulować usuwanie.

4.17.5 Wybranie karty łączności

Więcej informacji na temat kart funkcji użytkownika zawierają części 4.4 *Korzystanie z bezpośredniej nawigacji, strona 28* i 4.5 *Korzystanie z nawigacji pośredniej, strona 30*.



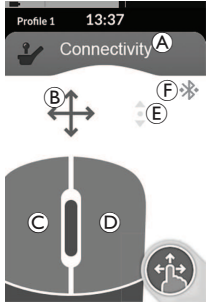
Jeśli karta łączności w profilu nie została całkowicie skonfigurowana lub wystąpił błąd dotyczący tej karty, zostanie ona sklasyfikowana jako niedziałająca.

Możliwe są różne przyczyny nieczynności karty łączności. Są one następujące:

- brak podstawowego urządzenia wejścia funkcji,
- wystąpiły błędy sprzętowe modułu Bluetooth,
- nie powiązano urządzenia lub
- nie włączono komunikacji Bluetooth.

W przypadku dwóch ostatnich przyczyn kartę można wybrać, ponieważ problem można skorygować później.

4.18 Funkcja przesuwania myszy

	Ⓐ	Nazwa karty łączności	Nazwy można użyć, aby zidentyfikować w unikalny sposób przeznaczenie karty.	
	Ⓑ	Wskaźnik przesuwania myszy		Wskaźnik przesuwania myszy zmienia kolor z szarego na niebieski, gdy jest aktywny. Ma to miejsce, gdy kursor podłączonego urządzenia jest kontrolowany przez urządzenie wejścia obsługiwane przez użytkownika.
	Ⓒ	Lewy przycisk myszy	Aby kliknąć lewym lub prawym przyciskiem myszy, należy dotknąć lewego lub prawego przycisku myszy na ekranie dotykowym.	
	Ⓓ	Prawy przycisk myszy		
	Ⓔ	Wskaźnik przewijania		Wskaźnik przewijania zmienia kolor z szarego na niebieski, gdy jest aktywny. Ma to miejsce, gdy przewijanie podłączonego urządzenia jest kontrolowane przez urządzenie wejścia obsługiwane przez użytkownika.
	Ⓕ	Stan połączenia Bluetooth		Wskaźnik stanu komunikacji Bluetooth przedstawia stan połączenia Bluetooth systemu LiNX z urządzeniem użytkownika: • rozłączone • trwa łączenie • połączone

4.18.1 Konfigurowanie funkcji przesuwania myszy

W poniższej procedurze konfiguracji założono, że karty łączności są dostępne i możliwe do wyboru w jednym lub większej liczbie profili, i że karty łączności zapewniają funkcje przesuwania myszy. Założono również, że komputer PC lub laptop, do którego zostanie podłączony system LiNX, ma aktywne połączenie Bluetooth.

Aby korzystać z funkcji przesuwania myszy:

1. system LiNX musi być sparowany (przez Bluetooth) z urządzeniem użytkownika oraz
2. ze sparowanym urządzeniem musi być powiązana karta łączności.

Procedurę konfiguracji można wykonać w dowolnej kolejności, ale polega ona na następujących czynnościach:

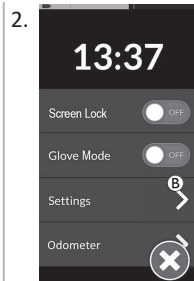
- Wybranie karty łączności,
- parowanie systemu LiNX z urządzeniem użytkownika,
- karty łączności powiązanie z urządzeniem użytkownika oraz
- konfigurowanie funkcji przesuwania myszy (prędkość kursora).

Konfigurowanie funkcji przesuwania myszy (prędkość kursora)

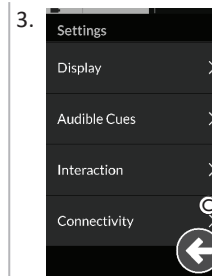
Ustawienia prędkości kursora można znaleźć w menu funkcji łączności.



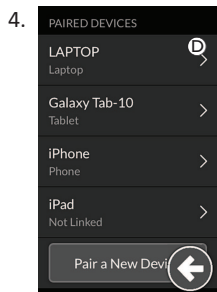
Dłużej naciskać przycisk nawigacyjny **A**.



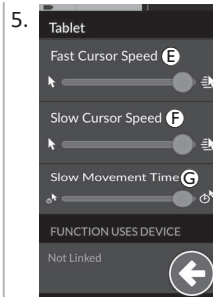
Zostaje otwarty wskaźnik stanu. Otworzyć menu Ustawienia **B**.



Zostaje otwarte menu Ustawienia. Otworzyć ustawienia łączności **C**.

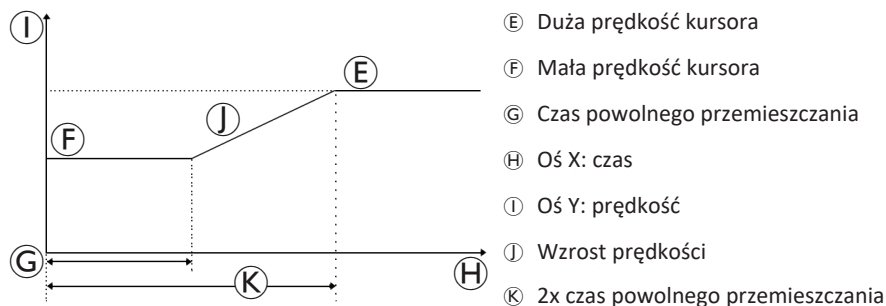


Otworzyć funkcję łączności, np. **D**, aby skonfigurować ustawienia kursora.



Dla każdej funkcji przesuwania myszy można skonfigurować następujące ustawienia kursora:

- Duża prędkość kursora **E**
- Mała prędkość kursora **F**
- Czas powolnego przemieszczania **G**



Duża prędkość kursora ⑤: służy do ustawiania prędkości, do której kursor myszy wzrasta ⑩ po upływie czasu powolnego przesuwania ⑦. Jednak w trakcie czasu powolnego przesuwania kursor myszy przesuwa się z prędkością skonfigurowaną w ustawieniu Mała prędkość kursora ⑥. Duża prędkość kursora jest skonfigurowana tak, że można przesuwać kursor szybko na duże odległości. Dużą prędkość kursora należy skonfigurować jako równą lub większą niż mała prędkość kursora.

Mała prędkość kursora ⑥: służy do ustawiania prędkości, z którą przemieszcza się kursor myszy, gdy początkowo jest odchylony. Pozostaje przy tej prędkości przez cały czas skonfigurowany za pomocą ustawienia Czas powolnego przesuwania ⑦. Ustawienie Mała prędkość kursora jest skonfigurowane tak, że można przesuwać kursor myszy powoli na małe odległości, co jest użyteczne w przypadku niewielkich poprawek, zwłaszcza podczas przemieszczania się pomiędzy ikonami ekranu, które są blisko siebie. Małą prędkość kursora należy skonfigurować jako równą lub mniejszą niż duża prędkość kursora ⑤.

Krótki czas ruchu ⑧: służy do ustawiania długości czasu, przez którą mysz przesuwa się z małą prędkością kursora ⑥ przed wzrostem do dużej prędkości kursora ⑤. Czas wzrostu prędkości, pomiędzy końcem małej prędkości kursora a początkiem dużej prędkości kursora, jest równy czasowi skonfigurowanemu w tym ustawieniu ⑪.

4.18.2 Korzystanie z funkcji przesuwania myszy

W poniższym opisie obsługi założono, że kartę łączności z funkcją przemieszczania myszy skonfigurowano w sposób opisany w części 4.18.1 *Konfigurowanie funkcji przesuwania myszy, strona 71*.

Przemieszczanie kursora

Kursor przemieszcza się na urządzeniu użytkownika w kierunku zmapowanym do danych wejściowych. Początkowo prędkość kursora jest mała, co jest idealne do bliskich lub drobnych przemieszczeń, a następnie zwiększa się po krótkim okresie (określonym przez czas powolnego przemieszczania), aby umożliwić kursorowi przemieszczanie na większą odległość w krótszych ramach czasowych. Więcej informacji na temat ustawień kursora znajduje się w rozdziale 4.18.1 *Konfigurowanie funkcji przesuwania myszy, strona 71*.

Kliknięcie prawym lub lewym przyciskiem myszy



1. Aby kliknąć prawym lub lewym przyciskiem, należy dotknąć odpowiednich przycisków (A lub B) na ekranie dotykowym. Po dotknięciu przycisku jego kolor zmienia się z szarego na niebieski.

Przewijanie

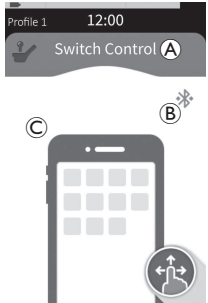
Przycisk trybu przewijania to przycisk zewnętrzny, taki jak przełącznik jaskowy lub przycisk pomocniczy.

1. Nacisnąć i przytrzymać przycisk trybu przewijania.
2. Użyć danych wejściowych przypisanego użytkownika lub zaprogramowanych wejść sterujących, aby wykonywać przewijanie w górę i w dół.
3. Aby zatrzymać przewijanie, zwolnić przycisk trybu przewijania.

Odłączanie

Aby zaprzestać korzystania z funkcji przemieszczania myszy, wybrać inną kartę funkcji z profilu. Po usunięciu wyboru karty łączności połączenie Bluetooth zostaje odłączone.

4.19 Sterowanie przełącznikiem

	(A)	Nazwa karty łączności	Nazwy można użyć, aby zidentyfikować w unikalny sposób przeznaczenie karty.	
	(B)	Stan połączenia Bluetooth		Wskaźnik stanu komunikacji Bluetooth przedstawia stan połączenia Bluetooth systemu LiNX z urządzeniem użytkownika: • rozłączone • trwa łączenie • połączone
	(C)	Wskazanie sterowania przełącznikiem		Wskazanie sterowania przełącznikiem różni się w zależności od tego, czy urządzenie jest połączone za pośrednictwem komunikacji Bluetooth oraz czy aktywne jest urządzenie wejścia sterujące przełącznikiem: • rozłączone • połączone • aktywne

4.19.1 Konfigurowanie sterowania przełącznikiem

W poniższej procedurze konfiguracji założono, że karta łączności sterowania przełącznikiem jest dostępna i możliwa do wyboru w jednym lub większej liczbie profili. Założono również, że urządzenie użytkownika (iOS lub Android), z którym łączy się system LiNX, ma aktywne połączenie Bluetooth.

Używanie funkcji sterowania przełącznikiem:

1. system LiNX musi być sparowany (poprzez funkcję Bluetooth) z urządzeniem użytkownika oraz
2. karta łączności sterowania przełącznikiem musi być powiązana ze sparowanym urządzeniem.

Proces konfiguracji można przeprowadzić w dowolnej kolejności, przy czym obejmuje on następujące czynności:

- wybranie karty łączności sterowania przełącznikiem,
- sparowanie systemu LiNX z urządzeniem użytkownika,
- powiązanie karty łączności sterowania przełącznikiem z urządzeniem użytkownika oraz
- skonfigurowanie sterowania przełącznikiem.

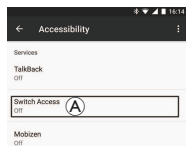
Konfigurowanie sterowania przełącznikiem

Aby można było używać sterowania przełącznikiem, należy zidentyfikować przełączniki, które będą używane i przypisać czynność do każdego przełącznika. Przykładowo, aby przywracać ekran główny w telefonie komórkowym poprzez dotknięcie ekranu dotykowego pulpitu sterowniczego, należy zidentyfikować ekran dotykowy jako urządzenie wejścia przełącznika, a następnie przypisać czynność tego przełącznika do przycisku ekranu głównego.

4.19.2 Konfigurowanie sterowania przełącznikiem (Android)

Opisy urządzenia mobilnego mogą się różnić w zależności od różnych wersji systemu Android dostępnych na rynku. Więcej informacji można znaleźć w instrukcji obsługi lub na stronach **Pomocy dotyczącej ułatwień dostępu systemu Android**.

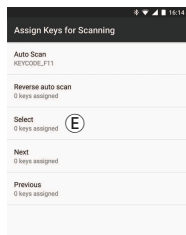
1.



Ustawienia
> Ułatwienia dostępu
> Przełącz dostęp

Otworzyć menu sterowania przełącznikiem **A** na urządzeniu mobilnym.

4.

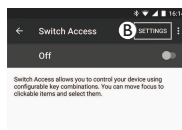


Wybrać z listy funkcję do sterowania, np. **Wybierz**. Pojawi się monit o aktywację przełącznika zewnętrznego.

7.

W razie potrzeby powtórzyć te czynności, aby dodać kolejne przełączniki.

2.



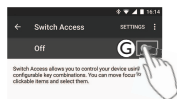
Otworzyć menu **Ustawienia B**.

5.



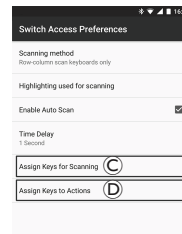
Aktywować przełącznik zewnętrzny, na przykład dotknąć ekranu dotykowego lub wychylić joystick w lewo.

8.



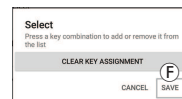
Aktywować sterowanie przełącznikiem **G**.

3.



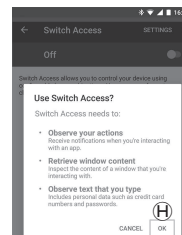
Otworzyć menu **Przypisz klawisze do skanowania C** lub **Przypisz klawisze do działań D**. System Android umieści funkcje w dwóch różnych menu.

6.



Kliknąć przycisk **Zapisz F**.

9.



Kliknąć przycisk **OK H**, aby aktywować sterowanie przełącznikiem.

4.19.3 Konfigurowanie sterowania przełącznikiem (iOS)

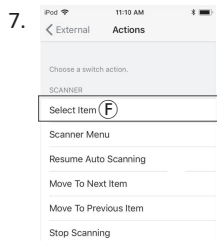


Ustawienia > Ogólne > Ułatwienia dostępu

Otworzyć menu sterowania przełącznikiem (A) na urządzeniu mobilnym.

4. 

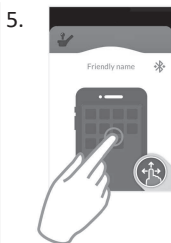
Dotknąć przycisku **Zewnętrzny** (D). Pojawi się monit o aktywację przełącznika zewnętrznego.



Przypisać czynność do przełącznika. Z menu **Czynności** wybrać czynność przełącznika, taką jak **Wybór pozycji**, (F).



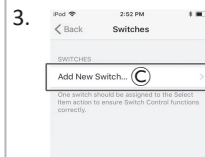
Otworzyć menu **Przełącznik** (B).



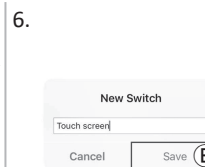
Aktywować przełącznik zewnętrzny, na przykład dotknąć ekranu dotykowego lub wychylić joystick w lewo.

8. 

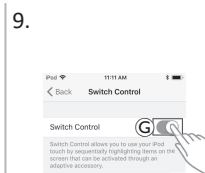
W razie potrzeby powtórzyć te czynności, aby dodać kolejne przełączniki.



Dotknąć pozycji menu **Dodaj nowy przełącznik** (C).



Nadać zewnętrznemu urządzeniu wejścia unikatową nazwę, taką jak **Ekran dotykowy** lub **W prawo**. Następnie kliknąć przycisk **Zapisz**, (E).



Aktywować sterowanie przełącznikiem (G).

4.19.4 Obsługiwanie sterowania przełącznikiem

W poniższym opisie obsługi założono, że kartę łączności z funkcją sterowania przełącznikiem skonfigurowano w sposób opisany w części 4.19.1 *Konfigurowanie sterowania przełącznikiem, strona 76*.

Sterowanie pojazdem akumulatorowym

1. Naciśnąć przypisany wstępnie przełącznik na pulpicie sterowniczym. Pojazd akumulatorowy wykona przypisaną czynność.

Odlączenie

Aby zaprzestać korzystania z funkcji sterowania przełącznikiem, wybrać inną kartę funkcji z profilu. Po usunięciu wyboru karty łączności sterowania przełącznikiem nastąpi rozłączenie komunikacji Bluetooth.

4.20 Wskazówki dźwiękowe

Wskazówki dźwiękowe to dźwięki odtwarzane za pośrednictwem głośnika w pilocie w odpowiedzi na konkretne zdarzenia systemu lub czynności nawigacyjne. Sygnały dźwiękowe zostały opracowane, aby pomóc użytkownikowi w zrozumieniu, kiedy korzysta z systemu LiNX i są wyjątkowo korzystne dla:

- użytkowników z zaburzeniami wzroku,
- użytkowników, którzy nie widzą wyświetlacza lub
- użytkowników, którzy chcą uzyskać dodatkowe informacje zwrotne na temat swoich działań, więc nie mają potrzeby ciągłego monitorowania wyświetlacza.

Więcej informacji na temat wskazówek dźwiękowych generowanych z pilota można znaleźć w rozdziale 4.2.4 *Konfigurowanie ustawień, strona 24*.

Dostępne są dwa rodzaje wskazówek dźwiękowych.

- Wskazówki związane ze zdarzeniami: są odtwarzane w odpowiedzi na zdarzenia systemu.
- Wskazówki związane z nawigacją: są odtwarzane w odpowiedzi na działania nawigacji menu.

Wskazówki związane ze zdarzeniami



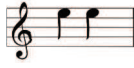
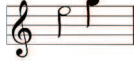
Nie wszystkim zdarzeniom systemu towarzyszą wskazówki dźwiękowe. Na przykład wskazówki dźwiękowe nie są odtwarzane, gdy system przechodzi w tryb uśpienia.

Wskazówki związane ze zdarzeniami składają się z dwóch lub trzech dźwięków i są odtwarzane po wejściu w określony stan.

Rodzaj zdarzenia	Dźwięk	Warunki wystąpienia wskazówki związanej ze zdarzeniem
(Ustawienia)		Odtwarzane w momencie wejścia do menu nawigacyjnego.
Spoczynek		Odtwarzane w momencie wejścia w tryb spoczynku.
Wyłączenie/wejście w tryb uśpienia		Odtwarzane przed wyłączeniem zasilania lub wejściem w tryb uśpienia.

Wskazówki związane z nawigacją

Wskazówki związane z nawigacją są odtwarzane podczas poruszania się po menu w momencie podświetlenia pozycji menu funkcji i ponownie w trakcie wchodzenia do karty funkcji.

Rodzaje nawigacji	Dźwięk	Warunki wystąpienia wskazówki związanej z nawigacją
Funkcja jazdy		Odtwarzane w momencie podświetlenia pozycji menu jazdy i ponownie w trakcie wchodzenia do karty funkcji.
Funkcja regulacji siedziska		Odtwarzane w momencie podświetlenia pozycji menu siedziska i ponownie w trakcie wchodzenia do karty funkcji.
Funkcja użytkowa		Odtwarzane w momencie podświetlenia pozycji menu funkcji użytkowej i ponownie w trakcie wchodzenia do karty funkcji.
Funkcja przemieszczania myszy/przełącznika		Odtwarzane w momencie podświetlenia pozycji menu przemieszczania myszy lub przełącznika i ponownie w trakcie wchodzenia do karty funkcji.

Identyfikator funkcji

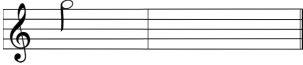
Identyfikator funkcji to opcjonalna wskazówka dźwiękowa odtwarzana bezpośrednio po wskazówce związanej z nawigacją. Zapewnia zliczanie poprzez powtórzenie tego samego dźwięku i jest przydatna, na przykład do identyfikacji funkcji tego samego typu w tym samym profilu. Identyfikator funkcji może być ustawiony przez dostawcę. Dźwięk może być powtarzany od **1** do **6** razy. Ten parametr może być również ustawiony jako **Brak** lub **Odwrócony**. Przy ustawieniu funkcji **Brak** identyfikator funkcji nie jest odtwarzany po wskazówce związanej z nawigacją. Przy ustawieniu funkcji **Odwrócony** pojedynczy dźwięk jest odtwarzany przez dłuższy czas i z wyższą częstotliwością niż dźwięk używany do powtarzania identyfikatora funkcji.

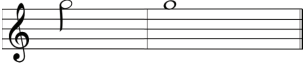
Funkcja =
Napęd 1
Identyfikator = brak

Funkcja =
Napęd 2
Identyfikator = 1

Funkcja =
Napęd 3
Identyfikator = 2

Funkcja =
Napęd 4
Identyfikator = do tyłu



In this example four drive functions of the same profile are shown. Identyfikator funkcji został ustawiony w każdej funkcji jazdy z poniższymi wartościami: **Brak**, **1**, **2** i **Wstecz**.

Indeks profilu



Indeks profilu jest odtwarzany podczas poruszania się między profilami — jeden dźwięk dla pierwszego profilu, dwa dźwięki dla drugiego, trzy dźwięki dla trzeciego i tak dalej.

Podczas poruszania się w trybie wyboru menu w widoku listy, skanowania menu w widoku listy lub skanowania menu w widoku siatki indeks profilu jest odtwarzany oddzielnie. Oznacza to, że odtwarzany jest indeks profilu i nie towarzyszy mu żadna wskazówka dźwiękowa.

Podczas poruszania się za pomocą bezpośredniej nawigacji lub menu wyboru w widoku siatki można przejść od funkcji w jednym profilu do funkcji w sąsiednim profilu, a po indeksie profilu odtwarzana jest następnie wskazówka dźwiękowa w celu zidentyfikowania nowo podświetlonej funkcji.



Na przykład podczas poruszania się w dół od funkcji w drugim profilu do drugiej funkcji w trzecim profilu, po indeksie profilu odtwarzana jest następnie wskazówka dźwiękowa w celu zidentyfikowania danej funkcji.

Przykład



Podczas stosowania identyfikatorów funkcji odtwarzane są trzy elementy dźwiękowe:

1. indeks profilu (np. trzy nuty do wskazania trzeciego profilu),
2. wskazówka związana z nawigacją (np. funkcja jazdy)
3. identyfikator funkcji (np. identyfikator funkcji ustawiony na **2**)

4.21 Użycie wejść dodatkowych



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała

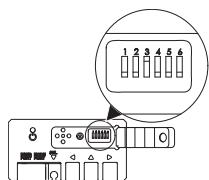
W przypadku użycia wejść dodatkowych niechciane funkcje lub ustawienia prędkości mogą prowadzić do niespodziewanych działań.
— Aby uniknąć niespodziewanych działań, należy sprawdzić, która funkcja jest obsługiwana i jaka prędkość funkcji jest ustawiona.

Jeśli użytkownik nie może używać typowego joysticka, można sterować systemem za pomocą wejścia zewnętrznego. Wszystkie opisane niżej wejścia mogą służyć do sterowania funkcją napędu. Za pomocą niektórych z opisanych niżej wejść można także przełączać karty funkcji, aby sterować funkcją siedziska lub oświetlenia, jeśli są dostępne.

W przypadku odpowiedniego joysticka lub zagłówka z układem sterowania za pomocą ciśnienia i podciśnienia można jechać wózkiem do przodu, do tyłu, w prawo lub w lewo z obsługą typu 4Q (w układzie czterokwadrantowym) bez dodatkowych przełączników. Jest to sposób inny niż obsługa typu 3Q (w układzie trzykwadrantowym), jak np. w przypadku zagłówka z układem sterowania lub czteroprzełącznikowego układu zbliżeniowego. Tu użytkownik może poruszać się do przodu, w prawo lub w lewo za pomocą czujników zbliżeniowych. Konieczne jest użycie dodatkowego przełącznika lub sensora, aby umożliwić jazdę wózka inwalidzkiego do tyłu lub zmianę kart funkcji.

Zagłówek z układem sterowania lub czteroprzełącznikowy układ zbliżeniowy dostarczane są z systemem Atom Box, więc dostawca może dopasować układy do indywidualnych potrzeb użytkownika za pomocą przełączników typu „dip switch”.

Domyślna konfiguracja przełączników „dip switch”:



1 Przełącznik Reset/Reverse wyłączony.

4 W tej chwili nieużywany.

2 W tej chwili nieużywany.

5 W tej chwili nieużywany.

3 Włączony, aby włączyć zasilanie wózka.

6 Dźwiękowy sygnalizator wejścia wyłączony



Wszystkie wymienione niżej elementy opisują sposób użycia konfiguracji domyślnej. Aby indywidualnie skonfigurować przełączniki, należy skontaktować się z dostawcą.

4.21.1 Korzystanie z odchylanego systemu Chin Control



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub zgonu

Niewielkie części mogą powodować ryzyko zadławienia prowadzące do obrażeń ciała lub zgonu.

- Nie wyjmować żadnych niewielkich części.
- Należy ściśle monitorować dzieci, zwierzęta lub osoby z niepełnosprawnością fizyczną/umysłową.



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzenia

Pozostałe odłamki i brakujące zaślepki końcowe po modyfikacjach prętów, takich jak skrócenie pręta, mogą prowadzić do obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzenia.

- Po skróceniu nadmiernej długości należy usunąć odłamki z nacięcia.
- Po usunięciu odłamków należy ponownie założyć zaślepkę końcową.
- Sprawdzić dopasowanie zaślepki końcowej.



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

Ubranie lub akcesoria osobiste mogą ograniczać lub uniemożliwiać prawidłowe działanie systemu Chin Control.

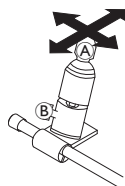
- Przed pierwszym użyciem należy sprawdzić, czy przewody są podłączone prawidłowo.
- Należy się upewnić, że w zasięgu użytkowania ani przez chwilę nie ma żadnych ubrań ani akcesoriów.



NOTYFIKACJA!

Dodatkowe elementy nienależące do systemu Chin Control mogą spowodować jego uszkodzenie.

- Nie wolno wieszać obiektów, takich jak ubrania lub akcesoria, na żadnej z części systemu Chin Control.



Jazda

Do odchylenia proporcjonalnego joysticka potrzeba mniejszej siły niż do odchylenia joysticka standardowego.

1. Odchylić joystick **(A)** z położenia neutralnego w żądanym kierunku.



Joystick można wyregulować odpowiednio do potrzeb śrubą motylkową **(B)**. Więcej informacji dotyczących jazdy znajduje się w rozdziale 4.8 *Tryb jazdy proporcjonalnej/nieciągłej*, strona 41.

Ręczny system Chin Control

Zmiana kart funkcji

Domyślnie przełącznik jaskowy służący do zmian funkcji lub profilu jest zamontowany do zagłówka.

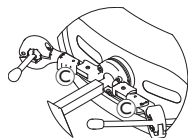
1. Nacisnąć krótko przełącznik jaskowy, aby zmienić kartę funkcji.
2. Dłużej naciskać przełącznik jaskowy, aby zmienić profil.



Różnicę między kartą funkcji a profilem opisano w rozdziale 2.3.3 *Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika*, strona 9.

Obsługę funkcji elektrycznej regulacji siedziska opisano w rozdziale 4.16.1 *Przez karty siedziska*, strona 57.

Przesuwanie elementów sterujących do wewnątrz/na zewnątrz



1. Nacisnąć urządzenie blokujące **(C)** (za zagłówkiem) i odchylić joystick lub przełącznik jaskowy do wewnątrz lub na zewnątrz, aż kliknie na właściwym miejscu.

Elektryczny system Chin Control

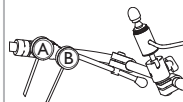
Zmiana kart funkcji

Domyślnie na drążku do sterowania podbródkiem są dwa przyciski Piko.

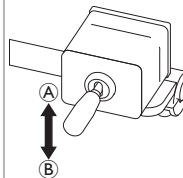
1. Nacisnąć krótko czarny przycisk Piko **(B)**, aby zmienić kartę funkcji.
2. Dłużej naciskać czarny przycisk Piko **(B)**, aby zmienić profil.

Włączanie/wyłączanie elektrycznego wózka inwalidzkiego

1. Nacisnąć czerwony przycisk Piko **(A)**, aby wyłączyć/włączyć elektryczny wózek inwalidzki.



Przesuwanie elementów sterujących do wewnątrz/na zewnątrz



Joystick na łączniku służy do sterowania ruchem systemu Chin Control.

1. Przesuwać joystick na łączniku w żądanym kierunku, aż system Chin Control osiągnie żądane położenie.

w górę **(A)**--> przenosi do góry i na zewnątrz
w dół **(B)**--> przenosi w dół i do środka

4.21.2 Korzystanie z kompaktowego joysticka dla dzieci

4.21.3 Korzystanie z mikrojoysticka sterowanego kończyną



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub zgonu

Pozostawione luzem niewielkie części mogą powodować ryzyko zadławienia prowadzące do obrażeń ciała lub zgonu.

- Nie wyjmować żadnych niewielkich części z wyjątkiem wymiany pokrętła joysticka.
- Nie pozostawiać wyjętego pokrętła joysticka bez nadzoru.
- Należy ściśle monitorować dzieci, zwierzęta lub osoby z niepełnosprawnością fizyczną/umysłową.

Jazda



1. Odchylić joystick z położenia neutralnego w żądanym kierunku.



Więcej informacji dotyczących jazdy znajduje się w rozdziale 4.8 *Tryb jazdy proporcjonalnej/nieciągłej*, strona 41.

Zmiana kart funkcji



Więcej informacji na temat zmiany kart funkcji znajduje się w rozdziale 4.3 *Wybieranie funkcji*, strona 28.



Różnicę między kartą funkcji a profilem opisano w rozdziale 2.3.3 *Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika*, strona 9. Obsługę funkcji elektrycznej regulacji siedziska opisano w rozdziale 4.16.1 *Przez karty siedziska*, strona 57.

Jazda



Zmiana położenia tego odpowiedniego joysticka wymaga użycia niewielkiej siły.

1. Odchylić joystick z położenia neutralnego w żądanym kierunku.

Zmiana kart funkcji



1. Nacisnąć krótko joystick (A), aby zmienić kartę funkcji.
2. Nacisnąć długo joystick (A), aby zmienić profil.

4.21.4 Korzystanie z kompaktowego jednoprzelącznikowego joysticka

Jazda



1. Odchylić joystick z położenia neutralnego w żądanym kierunku.



Więcej informacji dotyczących jazdy znajduje się w rozdziale 4.8 *Tryb jazdy proporcjonalnej/nieciągłej*, strona 41.

Zmiana kart funkcji



1. Nacisnąć krótko przycisk joysticka Ⓐ, aby zmienić kartę funkcji.
2. Naciskać długo przycisk joysticka Ⓐ, aby zmienić profil.



Różnicę między kartą funkcji a profilem opisano w rozdziale 2.3.3 *Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika*, strona 9. Obsługę funkcji elektrycznej regulacji siedziska opisano w rozdziale 4.16.1 *Przez karty siedziska*, strona 57.

4.21.5 Korzystanie z technologii Sip-N-Puff



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

Nieprawidłowy montaż lub konserwacja sterowania Sip-N-Puff, w tym także ustnika i rurki oddechowej, może spowodować ich uszkodzenie lub obrażenia u użytkownika. Woda wewnątrz elementów modułu interfejsu Sip-N-Puff może spowodować uszkodzenie zespołu. Nadmierna ilość resztek śliny w ustniku może pogorszyć działanie modułu. Zablockowanie lub zatkanie się kolektora śliny lub przecieki powietrza w systemie mogą zakłócić prawidłowe działanie modułu Sip-N-Puff.

- Należy upewnić się, że ruchome elementy wózka, w tym elektryczna regulacja siedziska, NIE przycięły ani nie uszkodziły przewodów modułu Sip-N-Puff.
- Kolektor śliny MUSI być zamontowany, aby ograniczyć ryzyko przedostania się wody lub śliny do elementów modułu interfejsu Sip-N-Puff.
- Co najmniej dwa razy w tygodniu przepłukać ustnik i rurkę oddechową ciepłą bieżącą wodą. Po oczyszczeniu zdezynfekować płynem do płukania jamy ustnej.
- Przed zamontowaniem ustnik MUSI być zupełnie suchy.
- Jeśli moduł Sip-N-Puff nie działa prawidłowo, sprawdzić czy system nie jest zablokowany, czy nie zatkał się kolektor śliny lub czy nie ma przecieków powietrza. W razie potrzeby wymienić ustnik, rurkę oddechową i kolektor śliny.



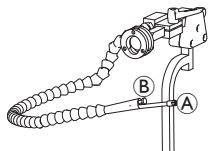
Dodatkowe instrukcje konserwacji i czyszczenia, patrz *5 Konserwacja, strona 102*.



System Sip-N-Puff nie jest najbardziej sterowalną ani intuicyjną metodą sterowania, dlatego wymaga długotrwałego treningu. Na początku najlepiej jest robić to na zewnątrz, w otwartym, ale bezpiecznym terenie. Zalecana jest także obecność osoby towarzyszącej.

Jazda

Karty funkcji jazdy do technologii Sip-N-Puff są wstępnie ustawione w trybie blokowania jazdy. Dalsze informacje, patrz *4.10 Tryb blokowania jazdy, strona 43*.



1. Mocno dmuchać w ustnik **A**, aby jechać do przodu.
2. Mocno wdychać powietrze z ustnika, aby jechać do tyłu.
3. W trybie blokowania jazdy delikatnie dmuchać w ustnik, aby skrócić w prawo.
4. W trybie blokowania jazdy delikatnie wdychać powietrze z ustnika, aby skrócić w lewo.



Więcej informacji dotyczących kalibracji ustawień mocnego i delikatnego wydechu/wdechu znajduje się w instrukcji serwisowania systemu LiNX.

Zatrzymywanie

Przełącznik ustny **B** jest zamocowany do ustnika. Ten przełącznik może być używany jako przełącznik zatrzymywania w trybie blokowania jazdy. W trybie blokowania jazdy nie trzeba przez cały czas wydawać poleceń jazdy, ale ustnik musi pozostawać w ustach. Kiedy tylko w czasie jazdy wciśnięty zostanie przełącznik ustny, wózek inwalidzki zatrzyma się.

Zmiana kart funkcji

Przełącznik ustny może być również używany jako przełącznik funkcji trybu.



Różnicę między kartą funkcji a profilem opisano w rozdziale 2.3.3 *Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika, strona 9*.

1. Zatrzymać wózek.
2. Nacisnąć krótko przełącznik ustny, aby zmienić kartę funkcji.
3. Naciskać długo przełącznik ustny, aby zmienić profil.

4.21.6 Korzystanie zagłówka z układem sterowania za pomocą ciśnienia i podciśnienia (Sip-N-Puff)



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo poważnych obrażenia ciała

Czujniki zbliżeniowe są wrażliwe na wodę. Jeśli w pobliżu czujników znajduje się dostateczna ilość wody, mogą one zostać aktywowane i elektryczny wózek inwalidzki może zacząć się poruszać w sposób niezamierzony.

- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania z mokrymi włosami.
- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania w czasie deszczu.
- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania w warunkach, w których istnieje możliwość przedostania się wody w pobliże czujników.



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo poważnych obrażenia ciała

Poduszki z czujnikami wykonane są z wodoodpornego winylu, dzięki czemu woda szybko spływa z poduszki zanim uaktywni czujnik. Jeśli poduszki z czujnikami są uszkodzone, woda może dostać się do środka i elektryczny wózek inwalidzki może zacząć się poruszać w sposób niezamierzony. Jeśli poduszki z czujnikami są pokryte materiałem wchłaniającym wodę, elektryczny wózek inwalidzki może zacząć się poruszać w sposób niezamierzony.

- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania, jeśli poduszki na czujnikach są uszkodzone. Należy natychmiast zmienić poduszki na czujnikach.
- Nie należy przykrywać poduszek z czujnikami żadnym materiałem.



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

Nieprawidłowy montaż lub konserwacja sterowania Sip-N-Puff, w tym także ustnika i rurki oddechowej, może spowodować ich uszkodzenie lub obrażenia u użytkownika. Woda wewnątrz elementów modułu interfejsu Sip-N-Puff może spowodować uszkodzenie zespołu. Nadmierna ilość resztek śliny w ustniku może pogorszyć działanie modułu. Zablockowanie lub zatkanie się kolektora śliny lub przecieki powietrza w systemie mogą zakłócić prawidłowe działanie modułu Sip-N-Puff.

- Należy upewnić się, że ruchome elementy wózka, w tym elektryczna regulacja siedziska, NIE przycięły ani nie uszkodziły przewodów modułu Sip-N-Puff.
- Kolektor śliny MUSI być zamontowany, aby ograniczyć ryzyko przedostania się wody lub śliny do elementów modułu interfejsu Sip-N-Puff.



- Co najmniej dwa razy w tygodniu przepłukać ustnik i rurkę oddechową ciepłą bieżącą wodą. Po oczyszczeniu zdezynfekować płynem do płukania jamy ustnej.
- Przed zamontowaniem ustnik MUSI być zupełnie suchy.
- Jeśli moduł Sip-N-Puff nie działa prawidłowo, sprawdzić czy system nie jest zablokowany, czy nie zatkał się kolektor śliny lub czy nie ma przecieków powietrza. W razie potrzeby wymienić ustnik, rurkę oddechową i kolektor śliny.



Dodatkowe instrukcje konserwacji i czyszczenia, patrz *5 Konserwacja, strona 102*.



System Sip-N-Puff nie jest najbardziej sterowalną ani intuicyjną metodą sterowania, dlatego wymaga długotrwałego treningu. Na początku najlepiej jest robić to na zewnątrz, w otwartym, ale bezpiecznym terenie. Zalecana jest także obecność osoby towarzyszącej.

We wnętrzu poduszek zagłówka z układem sterowania znajdują się czujniki zbliżeniowe, które umożliwiają sterowanie wózkiem inwalidzkim w pożądanym kierunku za pomocą ruchów głowy. To znaczy, że nie trzeba głową dotykać poduszek ani naciskać przełącznika, aby włączyć napęd. Jeśli głowa znajdzie się w odległości 6 mm od czujnika, następuje aktywacja czujnika i wózek inwalidzki zaczyna jechać.

Domyślnie zagłówek z układem sterowania włącza się, gdy tylko zasilanie wózka inwalidzkiego zostanie włączone, a wyłącza się, gdy tylko zasilanie wózka inwalidzki zostanie wyłączone.

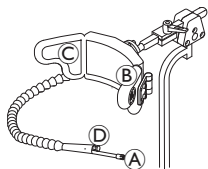


Należy pamiętać, że podczas automatycznego włączania z poziomu wózka inwalidzkiego głowa musi znajdować się nie dalej niż 6 mm od czujników zbliżeniowych. W przeciwnym razie wyświetlane jest ostrzeżenie OON napędu i wózek nie może jechać. Więcej informacji dotyczących OON znajduje się w rozdziale *6.2 OON („Out Of Neutral”), strona 104*.

Jazda

Element ten umożliwia jednoczesne sterowanie z użyciem ciśnienia i podciśnienia oraz ruchami głowy. Skrętami w prawo i w lewo sterują czujniki umieszczone w poduszkach zagłówka z układem sterowania.

Karty funkcji jazdy do technologii Sip-N-Puff są wstępnie ustawione w trybie blokowania jazdy. Dalsze informacje, patrz *4.10 Tryb blokowania jazdy, strona 43*.



1. Dmuchać w ustnik **A**, aby jechać do przodu.
2. Wciągać powietrze przez ustnik **A**, aby jechać do tyłu.
3. W trybie blokowania jazdy aktywować lewą poduszkę **B**, aby skrócić w lewo.
4. W trybie blokowania jazdy aktywować prawą poduszkę **C**, aby skrócić w prawo.



Aby się obrócić, należy tylko aktywować lewą lub prawą poduszkę.

Zatrzymywanie

Przełącznik ustny  jest przymocowany do ustnika. Ten przełącznik może być używany jako przełącznik zatrzymywania w trybie blokowania jazdy. W trybie blokowania jazdy nie trzeba przez cały czas wydawać poleceń jazdy, ale ustnik musi pozostawać w ustach. Kiedy tylko w czasie jazdy wciśnięty zostanie przełącznik ustny, wózek inwalidzki zatrzyma się.

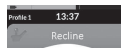
Zmiana kart funkcji

Przełącznik ustny może być również używany jako przełącznik funkcji trybu.



Różnicę między kartą funkcji a profilem opisano w rozdziale 2.3.3 *Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika, strona 9*.

1. Zatrzymać wózek.
2. Nacisnąć krótko przełącznik ustny, aby zmienić kartę funkcji.
3. Naciskać długo przełącznik ustny, aby zmienić profil.



Funkcje siedziska mogą być obsługiwane jedynie za pomocą prawej lub lewej poduszki zagłówka z układem sterowania.

4.21.7 Sposób korzystania z zagłówka z układem sterowania



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo poważnych obrażenia ciała

Czujniki zbliżeniowe są wrażliwe na wodę. Jeśli w pobliżu czujników znajduje się dostateczna ilość wody, mogą one zostać aktywowane i elektryczny wózek inwalidzki może zacząć się poruszać w sposób niezamierzony.

- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania z mokrymi włosami.
- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania w czasie deszczu.
- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania w warunkach, w których istnieje możliwość przedostania się wody w pobliże czujników.



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo poważnych obrażenia ciała

Poduszki z czujnikami wykonane są z wodoodpornego winylu, dzięki czemu woda szybko spływa z poduszki zanim uaktywni czujnik. Jeśli poduszki z czujnikami są uszkodzone, woda może dostać się do środka i elektryczny wózek inwalidzki może zacząć się poruszać w sposób niezamierzony. Jeśli poduszki z czujnikami są pokryte materiałem wchłaniającym wodę, elektryczny wózek inwalidzki może zacząć się poruszać w sposób niezamierzony.

- Nie należy obsługiwać zagłówka z układem sterowania, jeśli poduszki na czujnikach są uszkodzone. Należy natychmiast zmienić poduszki na czujnikach.
- Nie należy przykrywać poduszek z czujnikami żadnym materiałem.

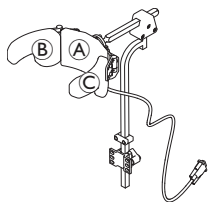
Zagłówek z układem sterowania jest trzypozycyjny. We wnętrzu poduszek zagłówka z układem sterowania znajdują się czujniki zbliżeniowe, które umożliwiają sterowanie wózkiem inwalidzkim w pożądanym kierunku za pomocą ruchów głowy. To znaczy, że nie trzeba głową dotykać poduszek ani naciskać przełącznika, aby włączyć napęd. Jeśli głowa znajdzie się w odległości 6 mm od czujnika, następuje aktywacja czujnika i wózek inwalidzki zaczyna jechać.

Domyślnie zagłówek z układem sterowania włącza się, gdy tylko zasilanie wózka inwalidzkiego zostanie włączone, a wyłącza się, gdy tylko zasilanie wózka inwalidzki zostanie wyłączone.



Należy pamiętać, że podczas automatycznego włączania z poziomu wózka inwalidzkiego głowa musi znajdować się nie dalej niż 6 mm od czujników zbliżeniowych. W przeciwnym razie wyświetlane jest ostrzeżenie OON napędu i wózek nie może jechać. Więcej informacji dotyczących OON znajduje się w rozdziale 6.2 OON („Out Of Neutral”), strona 104.

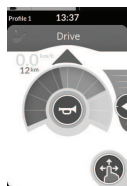
Jazda



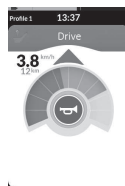
1. Aktywować kartę funkcji jazdy do przodu.
Aktywować środkową poduszkę **A**, aby jechać do przodu.
2. Zmienić na kartę funkcji jazdy do tyłu.
Aktywować środkową poduszkę **A**, aby jechać do tyłu.
3. Zmienić z powrotem na kartę funkcji jazdy do przodu.
Aktywować jednocześnie środkową poduszkę **A** i prawą poduszkę **B**, aby skrócić w prawo.
4. Aktywować jednocześnie środkową poduszkę **A** i lewą poduszkę **C**, aby skrócić w lewo.

Na wyświetlaczu pokazują się wskaźniki jazdy do przodu i do tyłu.

Karta funkcji jazdy do przodu



Jazda do przodu włączona



Karta funkcji jazdy do tyłu



Jazda do tyłu wyłączona



 Aby się obrócić, należy tylko aktywować lewą lub prawą poduszkę.

Zmiana kart funkcji

 Różnicę między kartą funkcji a profilem opisano w rozdziale 2.3.3 *Ogólne informacje na temat kart funkcji użytkownika, strona 9.*

1. Nacisnąć krótko przełącznik trybu, aby zmienić kartę funkcji.
2. Naciskać długo przełącznik trybu, aby zmienić profil.



Funkcje siedziska mogą być obsługiwane jedynie za pomocą prawej lub lewej poduszki zagłówka z układem sterowania.

4.21.8 Korzystanie z czteroprzełącznikowego układu zbliżeniowego



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo poważnych obrażenia ciała

Czujniki zbliżeniowe są wrażliwe na wodę. Jeśli w pobliżu czujników znajduje się dostateczna ilość wody, mogą one zostać aktywowane i elektryczny wózek inwalidzki może niechcący zacząć się poruszać.

- Nie używać czteroprzełącznikowego układu zbliżeniowego podczas deszczowej pogody.
- Nie używać czteroprzełącznikowego układu zbliżeniowego w żadnych okolicznościach, w których woda może dostać się w pobliże czujników.

Czteroprzełącznikowy układ zbliżeniowy to operacja trzykwadrantowa. Czteroprzełącznikowy układ zbliżeniowy oferuje cztery czujniki zbliżeniowe, które umożliwiają sterowanie elektrycznym wózkiem inwalidzkim lub zmianę kart funkcji. Czujniki zostają włączone, gdy tylko sygnał wejściowy znajdzie się nie dalej niż 6 mm od czujników.

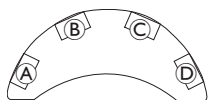
Domyślnie czujniki zostają włączone, gdy tylko wózek inwalidzki zostanie włączony, a zostają wyłączone, gdy tylko wózek inwalidzki zostanie wyłączony.



Należy pamiętać, że podczas automatycznego włączania za pomocą wózka inwalidzkiego nie wolno zakrywać czujników zbliżeniowych, w przeciwnym razie wyświetlane jest ostrzeżenie OON napędu i uniemożliwiona zostaje jazda wózka. Więcej informacji dotyczących OON znajduje się w rozdziale 6.2 OON („Out Of Neutral”), strona 104.



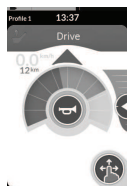
Poniższy rysunek przedstawia przykład konfiguracji w połączeniu z Eclipse Tray. W celu indywidualnego wyregulowania skontaktować się z dostawcą.



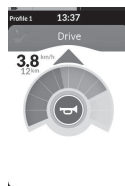
1. Zakryć czujnik B, aby jechać do przodu.
2. Aby jechać do tyłu, zakryć czujnik D, aby zmienić kierunek.
Zakryć czujnik B, aby jechać do tyłu.
3. Zakryć czujniki A i B, aby skręcić w lewo.
4. Zakryć czujniki C i B, aby skręcić w prawo.
5. Zakryć czujnik D, aby zmienić kartę funkcji.

Na wyświetlaczu pokazują się wskaźniki jazdy do przodu i do tyłu.

Karta funkcji jazdy do przodu



Jazda do przodu włączona



Karta funkcji jazdy do tyłu



Jazda do tyłu wyłączona



 Aby się obrócić, trzeba tylko zakryć czujniki Ⓐ lub Ⓒ.

4.21.9 Używanie przełącznika zatrzymywania pulpitu sterowniczego

Przełącznik zatrzymywania pulpitu sterowniczego umożliwi zatrzymanie wózka inwalidzkiego w zakresie około sześciu metrów (20 stóp).



1. Nacisnąć przycisk STOP Ⓐ, aby zatrzymać wózek inwalidzki.
2. Nacisnąć przycisk GO Ⓑ, aby umożliwić ponowne przemieszczanie wózka inwalidzkiego.

 W przypadku zgubienia pulpitu sterowniczego, gdy nie można obsługiwać wózka inwalidzkiego, należy odłączyć wtyczkę jack skrzynki przełącznika zatrzymywania pulpitu sterowniczego od modułu zasilania.

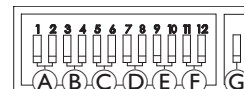
4.21.10 Korzystanie z emulatora myszy bezprzewodowej

1. Włączyć Bluetooth na skrzynce interfejsu, naciskając przełącznik zewnętrzny aż do usłyszenia długiego sygnału.
2. Podłączyć z komputerem emulator myszy bezprzewodowej poprzez port USB.
3. Emulator myszy i układ głowy zostają połączone automatycznie.
4. Domyślne ustawienie:

- Podkładka tylna:
Mysz porusza się w górę i w dół

- Podkładka prawa:
Mysz porusza się w lewo i w prawo

- Podkładka lewa:
wybór

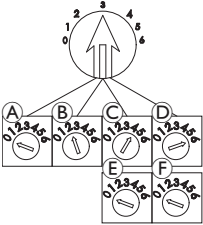


Przesuwanie i zachowanie myszy można zmienić poprzez przełączniki znajdujące się z tyłu emulatora myszy bezprzewodowej.

A	Przełączniki „dip switch” 1 i 2: początkowy ruch myszą			
	 powoli	 średnio powoli	 średnio szybko	 szybko
Jest to mniejsza prędkość, na początku, w celu precyzyjnego namierzania. Ustawia się ją i używa w połączeniu z opóźnieniem kursora, aby dać użytkownikowi możliwość przemieszczania myszy najpierw powoli, a następnie przyspieszenia po ustawionej ilości czasu, w celu wydajnego przemieszczania się na ekranie.				
B	Przełączniki „dip switch” 3 i 4: maksymalna prędkość kursora lub myszy			
	 wyłączony	 2x prędkość podstawowa	 4x prędkość podstawowa	 8x prędkość podstawowa
To ustawienie służy do sterowania maksymalną prędkością kursora i jest to prędkość, którą mysz uzyska po prędkości początkowej. Uwaga: prędkość podstawowa jest ustawiona w panelu sterowania ustawień myszy komputera.				
C	Przełączniki „dip switch” 5 i 6: opóźnienie kursora			
	 wyłączony	 1,0 s	 2,0 s	 4,0 s

Jest to początkowa ilość czasu, przez którą trzeba nacisnąć i przytrzymać przełącznik, zanim mysz przyspieszy. Tego ustawienia używa się w połączeniu z ustawieniami początkowego przemieszczania myszy i maksymalnej prędkości kursora.				
Ⓓ	Przełączniki „dip switch” 7 i 8: opóźnienie przełącznika			
	 wyłączony	 0,5 s	 1,0 s	 2,0 s
To ustawienie służy do sterowania ilością czasu, przez którą przełączniki kierunkowe muszą być włączone, zanim kursor się przemieści. Służy to uwzględnieniu niezamierzonych zamknięć przełącznika. Uwaga: dotyczy to wyłącznie przełączników kierunkowych.				
Ⓔ	Przełączniki „dip switch” 9 i 10: opóźnienie blokowania			
	 wyłączony	 1,0 s	 2,0 s	 4,0 s
To ustawienie służy do sterowania ilością czasu, przez którą trzeba przytrzymać przełącznik lewego i prawego przycisku myszy, zanim zostanie zablokowany. Gdy blokada nie jest już wymagana, naciskać przełącznik prawego lub lewego przycisku myszy przez tę samą długość czasu, aby wyłączyć blokadę.				
Ⓕ	Przełączniki „dip switch” 11 i 12: opcje ruchu kursora			
	 3-przełącznikowa	 4-przełącznikowa	 4-przełącznikowa	 5-przełącznikowa
Przełącznik 11 i 12 powinien być w pozycji W DÓŁ podczas używania z układem głowy, do 3-przełącznikowej emulacji myszy.				
Ⓖ	 WYŁ.	 ON (Wł.)		
	WYŁ.: pierwotna prędkość myszy, lepsza w przypadku komputera PC. Wł.: powoduje zwiększenie prędkości myszy o 1/3, lepsze w przypadku komputera MAC.			

Liczby od 0 do 6 oznaczają działania, które ma wykonać mysz.
Litera od A do F oznaczają kierunek danych wejściowych, który prowadzi do działania myszy.

	Liczba	Działanie myszy		Kierunek danych wejściowych	Działanie myszy
	0	Brak zmian	A	Do tyłu	Brak zmian
	1	W dół	B	W lewo	Kierunek myszy w lewo i w prawo
	2	W lewo	C	Dobrze	Kierunek myszy w górę i w dół
	3	Dobrze	D	Do przodu	Kliknięcie lewym przyciskiem
	4	W górę	E	Kliknięcie lewym przyciskiem	Brak zmian
	5	Kliknięcie prawym przyciskiem	F	Kliknięcie prawym przyciskiem	Brak zmian
	6	Kliknięcie lewym przyciskiem			

Poniższe regulacje to tylko przykłady; regulacji zgodnych z potrzebami użytkownika może dokonać dostawca.

 Kierunku danych wejściowych/działań myszy (0–6) nie można duplikować w dowolnych dwóch przełącznikach, wyjątek stanowi zero.

4.22 Wyłączanie funkcji Bluetooth

Wbudowaną funkcję Bluetooth można wyłączyć podczas włączania systemu.



1. Naciśnąć klawisz WŁ./WYŁ. i przytrzymać go przez ponad trzy sekundy.

Wyłączenie funkcji Bluetooth jest wskazywane przez ikonę na pasku stanu oraz wskaźnik LED stanu wewnątrz klawisza WŁ./WYŁ., który miga przez sześć sekund. Funkcja Bluetooth zostanie wznowiona przy następnym włączeniu systemu.

4.23 Ładowanie akumulatorów



OSTRZEŻENIE!

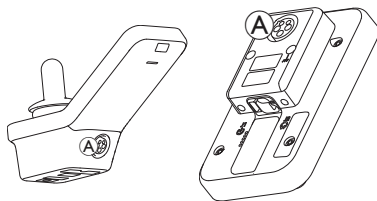
Ryzyko obrażeń ciała, uszkodzenia produktu lub zgonu

Nieprawidłowe poprowadzenie przewodów ładowarki może spowodować niebezpieczeństwo potknięcia się, zaplątania się lub uduszenia, a w następstwie obrażenia ciała, uszkodzenie produktu lub zgon.

- Należy się upewnić, że wszystkie przewody ładowarki są prawidłowo poprowadzone i przymocowane.
- Ładowanie wózka inwalidzkiego w obecności dzieci, zwierząt lub osób z niepełnosprawnością fizyczną lub intelektualną wymaga uwagi i ścisłego nadzoru.



Jeśli wózek inwalidzki nie był używany w ciągu ostatnich 24 godzin, przed ładowaniem należy włączyć zasilanie. Dzięki temu ulepszony wskaźnik poziomu naładowania akumulatorów zarejestruje proces ładowania, aby potem zapewnić rzetelne odczyty poziomu naładowania w trakcie używania wózka.



1. Podłączyć ładowarkę akumulatora do gniazda ładowarki pulpitu sterowniczego (A).

Jeżeli pulpit sterowniczy jest włączony, wskaźnik poziomu naładowania akumulatora sygnalizuje, że system jest podłączony do ładowarki, wyświetlając sekwencję ładowania, a następnie przybliżony poziom naładowania akumulatora na koniec sekwencji ładowania.



Pasek stanu akumulatora jest czerwony, gdy poziom naładowania wynosi < 20%



Pasek stanu akumulatora jest pomarańczowy, gdy poziom naładowania wynosi od 20% do 60%.



Pasek stanu akumulatora jest zielony, gdy poziom naładowania wynosi od 60% do 100%.

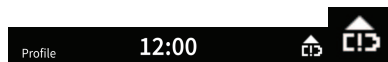
Synchronizacja akumulatora



Tylko NOWE akumulatory — podczas ładowania zasilanie wózka inwalidzkiego musi być włączone, aby zapewnić wyświetlanie dokładnych wartości naładowania na pulpicie sterowniczym. Nowe akumulatory należy naładować do pełna. Procedura synchronizacji akumulatora MUSI być przeprowadzana w ciągu 24 godzin po włączeniu zasilania wózka inwalidzkiego. Procedurę synchronizacji akumulatora można znaleźć w instrukcji serwisowania LiNX. Procedurę musi przeprowadzić dostawca lub wykwalifikowany technik serwisu.

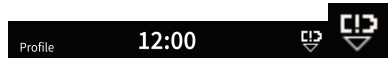
4.23.1 Alarmy dotyczące stanu akumulatora

Po prawej stronie paska stanu wyświetlane są trzy alarmy dotyczące stanu akumulatora:



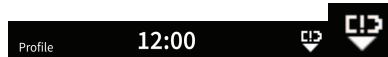
Nadmierne napięcie

Ten alarm jest wyświetlany, gdy akumulatory są przeładowane. Należy niezwłocznie odłączyć ładowarkę akumulatorów.



Niskie napięcie

Ten alarm jest wyświetlany, gdy akumulatory są rozładowane. Wyłączyć zasilanie wózka inwalidzkiego i niezwłocznie naładować akumulatory.



Głębokie rozładowanie

Ten alarm jest wyświetlany, gdy napięcie akumulatora spadnie poniżej ustalonego napięcia odciążenia. Oznacza to, że akumulator jest rozładowany i dojdzie do jego uszkodzenia, jeśli będzie się dalej rozładowywał. W trakcie aktywnego stanu głębokiego rozładowania co dziesięć sekund jest też emitowany sygnał dźwiękowy. Wyłączyć zasilanie wózka inwalidzkiego i niezwłocznie naładować akumulatory.

4.24 Korzystanie z ładowarki USB



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała

W przypadku korzystania z telefonu komórkowego podczas obsługiwanego elektrycznego wózka inwalidzkiego może dojść do wypadków prowadzących do obrażeń ciała lub uszkodzenia mienia.

- W trakcie obsługiwanego elektrycznego wózka inwalidzkiego i jazdy telefonu komórkowego można używać wyłącznie z zestawem głośnomówiącym.

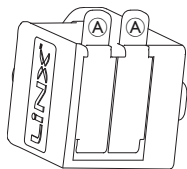


NOTYFIKACJA!

Z ładowarką USB należy obchodzić się ostrożnie, aby nie doszło do uszkodzenia.

- Ładowarkę USB należy zawsze chronić przed wilgocią. Jeśli ładowarka USB ulegnie zawilgoceniu, przed jej użyciem należy odczekać, aż wyschnie.
- Nie używać ani nie przechowywać ładowarki USB w zakurzonych lub zabrudzonych miejscach.
- Nie wkładać ostrych przedmiotów do portów USB.

Za pomocą ładowarki USB można ładować akumulator telefonu komórkowego lub innego zgodnego urządzenia, gdy nie ma dostępu do zwykłego źródła zasilania. Można używać obu portów USB jednocześnie. Każdy port USB zapewnia prąd ładowania do 1 A.



1. Otworzyć zatyczkę ①.
2. Podłączyć urządzenie z portem USB.



Gdy porty USB nie są używane, założyć zatyczkę.



Używanie ładowarki USB wpływa na zakres jazdy elektrycznego wózka inwalidzkiego. Więcej informacji na temat zakresu jazdy zawiera rozdział „Dane techniczne” w instrukcji obsługi elektrycznego wózka inwalidzkiego.

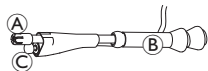
5 Konserwacja

! NOTYFIKACJA!

Nieprawidłowy montaż lub konserwacja sterowania Sip-N-Puff może spowodować uszkodzenie modułu wejścia przez wodę lub ślinę.

- Przed instalacją ustnik i rurka oddechowa MUSZĄ być zupełnie suche.

5.1 Wymiana ustnika



1. Wyjąć ustnik (A) z przewodu (B).
Pozostawić przełącznik ustny (C) w koszulce termokurczliwej utrzymującej ze sobą przełącznik ustny i ustnik.
2. Zamontować nowy ustnik.

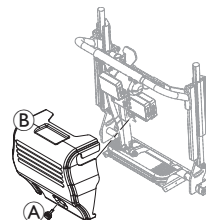
5.2 Wymiana kolektora śliny

! NOTYFIKACJA!

Jeśli kolektor śliny zostanie zamontowany odwrotnie, może to spowodować uszkodzenie modułu wejścia przez wodę lub ślinę.

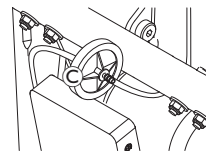
- Należy się upewnić, że kolektor śliny jest montowany w prawidłowej orientacji.
- Kolektor śliny MUSI być zamontowany, aby ograniczyć ryzyko przedostania się wody lub śliny do modułu wejścia.

1.



Wykręcić śrubę / pokrętło (A) i zdjąć osłonę oparcia (B).

2.

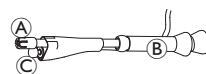


Wyjąć kolektor śliny (C) z rurki.

3. Włożyć nowy kolektor śliny w taki sposób, aby znak *INLET* był skierowany do modułu wejścia.

5.3 Konserwacja Sip-N-Puff

Zaleca się czyszczenie co najmniej dwa razy w tygodniu.



1. Wyjąć ustnik (A) i przełącznik ustny (C) z przewodu (B).

2. Wyjąć rurkę oddechową z kolektora śliny, patrz 5.2 *Wymiana kolektora śliny*, strona 102.
3. Umieścić zbiornik poniżej rurki oddechowej, aby zbierać wodę i płyn.
4. Wypłukać ustnik i rurkę oddechową ciepłą bieżącą wodą.
5. Wypłukać płynem do jamy ustnej, aby zdezynfekować.
6. Przed instalacją poczekać, aż elementy całkowicie wyschną.
7. Zainstalować ustnik, przełącznik ustny i rurkę oddechową.

6 Rozwiązywanie problemów

6.1 Diagnostyka usterek

Jeżeli system elektroniczny wskazuje wystąpienie usterki, w celu jej zlokalizowania należy postępować zgodnie z poniższymi wskazówkami.



Przed rozpoczęciem diagnostyki upewnij się, że elektroniczny system napędowy jest wyłączony.

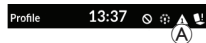
Jeśli wyświetlacz stanu jest WYŁĄCZONY:

- Sprawdzić, czy elektroniczny system napędowy jest wyłączony.
- Sprawdzić, czy wszystkie przewody są prawidłowo podłączone.
- Sprawdzić, czy akumulatory nie są rozładowane.

Jeśli na wyświetlaczu stanu wyświetlany jest numer usterki:

- Przejść do następnej sekcji.

6.1.1 Kody usterek i kody diagnostyczne



Jeśli w systemie wystąpi usterka podczas włączania, na pasku stanu pokazuje się ikona usterki (A). Numer wewnątrz trójkąta wskazuje rodzaj usterki.



Stosownie do tego, dioda LED statusu wewnątrz klawisza WŁ./WYŁ. miga na czerwono. Liczba błysków jest taka sama, jak numer na pasku stanu.

Poniższa tabela opisuje wskazanie usterki i kilka możliwych działań, które można wykonać w celu usunięcia problemu. Działania nie są wymienione w żadnej określonej kolejności i są jedynie sugestiami.

Zamierzeniem jest, że jedna z sugestii może pomóc usunąć problem. W razie wątpliwości należy skontaktować się z dostawcą.

Ikona usterki	Opis usterki	Możliwe działanie
	Usterka pulpitu sterowniczego	• Sprawdzić przewody i złącza. • Skontaktować się z dostawcą.
	Usterka dotycząca sieci lub konfiguracji	• Sprawdzić przewody i złącza. • Ponownie naładować akumulatory. • Sprawdzić ładowarkę. • Skontaktować się z dostawcą.
	Usterka silnika 1 ¹	• Sprawdzić przewody i złącza. • Skontaktować się z dostawcą.
	Usterka silnika 2 ¹	

Ikona usterki	Opis usterki	Możliwe działanie
	Usterka lewego hamulca magnetycznego	• Sprawdzić przewody i złącza. • Sprawdzić, czy aktywowany jest hamulec magnetyczny. • Patrz „Pchanie elektrycznego wózka inwalidzkiego w trybie toczenia” w instrukcji obsługi elektrycznego wózka inwalidzkiego. • Skontaktować się z dostawcą.
	Usterka prawego hamulca magnetycznego	
	Usterka modułu (innego niż moduł pulpitu sterowniczego)	• Sprawdzić przewody i złącza. • Sprawdzić moduły. • Ponownie naładować akumulatory. • Jeżeli się nie przemieszcza, należy wycofać się lub usunąć przeszkodę. • Skontaktować się z dostawcą.

1 Konfiguracja silników zależnie od modelu wózka inwalidzkiego

6.2 OON („Out Of Neutral”)

Funkcja OON („Out Of Neutral”) jest zabezpieczeniem chroniącym przed przypadkowym uruchomieniem funkcji elektrycznego wózka inwalidzkiego w czasie, gdy podstawowe urządzenie wejścia znajduje się w położeniu innym niż neutralne.

Joysticki proporcjonalne są poza położeniem neutralnym wtedy, gdy joystick znajduje się poza oknem położenia neutralnego lub wychylony jest bardziej niż okno położenia neutralnego. Joysticki nieciągłe (z przełącznikami) są poza położeniem neutralnym wtedy, gdy joystick znajduje się poza wartością progową przełącznika lub wychylony jest bardziej niż wartość progowa przełącznika. Przełączniki znajdują się poza położeniem neutralnym w przypadku aktywowania jednego lub więcej przełączników.

Informacja OON jest wyświetlana, gdy podstawowe urządzenie wejścia znajduje się poza położeniem neutralnym i wystąpi jedno z następujących zdarzeń:

- gdy system jest włączany,
- po zmianie funkcji,
- gdy system wychodzi z trybu zatrzymania lub zablokowania napędu,
- po wyjściu z menu ustawień,
- po wyjściu z nawigacji pośredniej,
- po wyjściu z funkcji Spoczynek lub
- podczas Live Handover.



Sposób aktywacji OON jest trochę różny dla funkcji jazdy i funkcji innej niż funkcja jazdy w przypadku kwadrantów bez zaprogramowanego urządzenia wyjścia.

- W odniesieniu do funkcji innych niż funkcje jazdy, na przykład siedziska, informacja OON nie jest aktywowana w sytuacji, gdy podstawowe urządzenie wejścia znajduje się poza położeniem neutralnym w kwadrancie, który nie został zaprogramowany dla urządzenia wyjścia. Jest to szczególnie przydatne na przykład dla użytkowników zagłówka z układem sterowania, którzy mogą mieć zaprogramowane lewe i prawe poduszki jako urządzenia wyjścia, a dzięki temu móc położyć głowę na środkowej poduszce bez aktywowania OON.
- W odniesieniu do funkcji jazdy, niezależnie od sposobu zaprogramowania kwadrantów, informacja OON jest aktywowana zawsze w sytuacji, gdy podstawowe urządzenie wejścia znajduje się poza położeniem neutralnym podczas sekwencji włączania lub wybudzania systemu z uśpienia.

Ostrzeżenie OON napędu



Gdy aktywne jest ostrzeżenie OON napędu, wyświetlana jest nakładka OON, a wózek nie porusza się. Po powrocie podstawowego urządzenia wejścia do położenia neutralnego, ostrzeżenie znika, a wózek inwalidzki jeździ normalnie.

Ostrzeżenie OON regulacji siedziska



Gdy ostrzeżenie OON regulacji siedziska jest aktywne, wyświetlana jest nakładka OON, a regulacja siedziska nie działa. Po powrocie podstawowego urządzenia wejścia do położenia neutralnego, ostrzeżenie znika, a ruchy siedziska działają normalnie.



Ostrzeżenie OON dotyczące funkcji użytkowych



Gdy ostrzeżenie OON dotyczące funkcji użytkowych jest aktywne, wyświetlana jest nakładka OON, a funkcje użytkowe nie działają. Po powrocie podstawowego urządzenia wejścia do położenia neutralnego, ostrzeżenie znika, a funkcje użytkowe działają normalnie.

7 Dane techniczne

7.1 Specyfikacje techniczne

Dane mechaniczne	
Dopuszczalne warunki pracy, przechowywania i wilgotności	
Zakres temperatury otoczenia podczas pracy urządzenia zgodnie z normą ISO 7176-9:	• od -25°C do +50°C
Zalecana temperatura przechowywania:	• 15°C
Zakres temperatury otoczenia podczas przechowywania urządzenia zgodnie z normą ISO 7176-9:	• od -40°C do +65°C
Zakres wilgotności podczas pracy urządzenia zgodnie z normą ISO 7176-9:	• 0–90% wilgotności względnej
Stopień ochrony:	• IPX4¹

1 Klasyfikacja IPX4 oznacza, że układ elektryczny jest odporny na rozpryskiwaną wodę.

Siły robocze	
Joystick (istotne tylko dla DLX-REM400)	• 1,9 N
Przycisk zasilania	• 2,5 N

Dane elektryczne				
Parametr	Min.	Nominalnie	Maks.	Units (Jednostki)
Napięcie robocze (Vbatt)	• 17	• 24	• 34	• V
Prąd bierny	-	• 70	-	• mA przy 24 V
Prąd spoczynkowy (brak zasilania)	-	-	• 0,23	• mA przy 24 V

**EU Export:**

Invacare Poirier SAS

Route de St Roch

F-37230 Fondettes

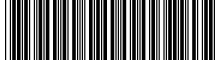
Phone: (33) (0) 2 47 62 69 80

serviceclient_export@invacare.com

www.invacare.eu.com

UKRP Invacare UK Operations Limited
Unit 4, Pencoed Technology Park, Pencoed
Bridgend CF35 5AQ
UK

1654699-L 2025-05-22



Making Life's Experiences Possible®



Yes, you can.®