



Invacare® Modulite

전동 휠체어 사용설명서의 부록

한국어 좌석 시스템 사용설명서

이 설명서를 반드시 제품 사용자에게 제공해야 합니다.
이 제품을 사용하기 전에, 이 설명서를 반드시 읽고
추후 참조하기 위해 보관해야 합니다.



Yes, you can.®

목차

1 개요	4	3.3.3 리모컨/디스플레이의 위치 조절	16
1.1 이 설명서에 대하여	4	3.4 스윙 어웨이 메커니즘의 조절	18
1.2 본 설명서의 기호	4	3.5 스윙 어웨이 디스플레이 홀더의 조절	18
1.3 보증 정보	5	3.6 수동 턱 제어 장치의 조절	19
1.4 좌석 시스템의 사용에 대한 안전 정보	5	3.6.1 말단 제어 조이스틱의 조절	19
2 부품	7	3.6.2 에그 스위치의 조절	20
2.1 제품 설명	7	3.7 헤드 어레이의 조절	20
2.2 전동 위치 설정 기능	7	3.8 팔걸이	21
2.3 수동 위치 설정 기능	8	3.8.1 팔걸이의 높이 조절	21
2.4 주행 및 좌석 제한(LiNX 시스템)	8	3.8.2 팔걸이의 너비 조절	22
2.4.1 주행 제한	9	3.8.3 팔걸이의 깊이 조절	22
2.4.2 좌석 제한	10	3.8.4 저항의 변경(플립업/팔로잉 팔걸이)	22
3 설정	11	3.8.5 암 패드의 각도 조절(플립업/팔로잉 팔걸이)	22
3.1 일반 셋업 정보	11	3.8.6 암 패드의 위치 조절(플립업 팔걸이)	23
3.2 리모컨의 조절	12	3.9 머리 받침대의 조절	23
3.2.1 표준 리모컨 홀더의 조절	13	3.9.1 Rea 머리 받침대 또는 목 받침대의 위치 조절	24
3.2.2 스윙 어웨이 리모컨 홀더의 조절	13	3.9.2 Rea 머리 받침대 또는 목 받침대의 높이 조절	24
3.2.3 Maxx 리졸브 스윙 어웨이 리모컨 홀더의 조절	14	3.9.3 뺨 지지대의 조절	24
3.3 핵 중앙선 홀더의 조절	16	3.9.4 Elan 머리 받침대 하드웨어의 조절	25
3.3.1 핵 중앙선 홀더의 깊이 조절	16	3.10 등받이의 조절	26
3.3.2 핵 중앙선 홀더의 높이 조절	16	3.10.1 등받이 높이의 조절	26
		3.10.2 등받이 너비의 조절	26
		3.10.3 등받이 각도의 조절	27
		3.10.4 장력 조절식 등받이 커버의 조절	28
		3.11 좌석의 조절	28
		3.11.1 좌석의 너비 조절	28

3.11.2	좌석의 깊이 조절	29	3.19.1	다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기	46
3.11.3	좌석의 각도 조절	29	3.19.2	각도 설정	46
3.12	측방 트렁크 지지대의 조절	30	3.19.3	다리 받침대의 길이 조절	47
3.13	퀵 릴리스가 있는 힙 지지대의 조절	31	3.19.4	종아리 패드의 조절	47
3.14	트레이의 조절/제거(최대 좌석)	32	3.19.5	발걸이의 조절	49
3.14.1	트레이의 측방 조절	33	3.20	전동 승강 다리 받침대(ADE 다리 받침대)	49
3.14.2	트레이의 깊이 조절/트레이의 제거	33	3.20.1	다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기	49
3.14.3	트레이의 측방 스윙 어웨이	33	3.20.2	각도 설정	49
3.15	중앙 다리 받침대 — 수동 조절 가능	34	3.20.3	다리 받침대의 길이 조절	50
3.15.1	다리 받침대의 제거	34	3.20.4	종아리 패드의 조절	50
3.15.2	다리 받침대의 각도 설정	34	3.20.5	발걸이의 조절	52
3.15.3	다리 받침대의 길이 설정	34	3.21	표준 80° 다리 받침대의 조절	52
3.15.4	발판의 각도 설정	35	4	사용	53
3.15.5	종아리 패드의 조절	35	4.1	측방 이동을 위한 팔걸이의 제거	53
3.16	LNX 다리 받침대	35	4.2	퀵 릴리스로 힙 지지대 제거/삽입하기	53
3.16.1	다리 받침대의 길이 설정	35	4.3	등받이 쿠션의 교체	54
3.16.2	발판의 각도 설정	36	4.4	LNX 전동 중앙 다리 받침대를 텔레스코핑 풋보드와 사용 하기	55
3.16.3	발판의 너비 조절	36	5	유지 관리 일정	56
3.16.4	발 플랫폼의 각도 설정	37	6	사용 후	57
3.16.5	종아리 패드의 조절	37	6.1	재생하기	57
3.17	Vari-F 다리 받침대	38	6.2	폐기 처리	57
3.17.1	다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기	38	7	문제 해결하기	58
3.17.2	각도 설정	38	7.1	성능 문제 해결	58
3.17.3	다리 받침대의 단부 정지부 설정하기	39	8	기술 사양	61
3.17.4	다리 받침대의 길이 조절	40	8.1	기술 사양	61
3.18	Vari-A 다리 받침대	40			
3.18.1	다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기	40			
3.18.2	각도 설정	41			
3.18.3	다리 받침대의 단부 정지부 설정하기	42			
3.18.4	다리 받침대의 길이 조절	43			
3.18.5	종아리 패드의 조절	44			
3.18.6	발걸이의 조절	45			
3.19	ADM 다리 받침대	46			

1 개요

1.1 이 설명서에 대하여

이 설명서는 제품의 사용 설명서에 대한 부록입니다.

이 부품 자체는 CE 및 UKCA 마크가 없으나, 의료 기기 규정 2017/745, Class I과 의료 기기에 관련된 Part II UK MDR 2002(개정판) Class I을 준수하는 제품의 일부입니다. 따라서, 제품의 CE 및 UKCA 마크가 적용됩니다. 자세한 내용은 제품의 사용 설명서를 참조하십시오.

이 설명서를 읽고 이해한 후에만 이 부품을 사용하십시오. 귀하의 질환을 잘 아는 의료 전문가에게 추가 자문을 구하고 의료 전문가와 함께 올바른 사용법과 필요한 조정 방법을 명확히 이해하십시오.

이 설명서는 (인쇄일을 기준으로) 모든 사용 가능한 모델에 적용되므로 귀하가 사용하는 부품과 관련이 없는 섹션이 포함되어 있을 수 있습니다. 달리 명시하지 않는 한, 이 설명서의 각 섹션은 부품의 모든 모델에 적용됩니다.

Invacare는 별도의 통지 없이 부품 사양을 변경할 권리가 있습니다.

이 설명서를 읽기 전에 설명서가 최신 버전인지 확인해 주십시오. 최신 버전의 설명서는 Invacare 웹사이트에서 PDF로 제공하고 있습니다.

이전 제품 버전은 이 설명서의 현재 개정판에 설명되어 있지 않을 수 있습니다. 도움이 필요하다면 Invacare에 문의해 주십시오.

본 설명서 인쇄본의 글꼴 크기가 읽기에 어려운 경우, 웹사이트에서 PDF 버전을 다운로드하여 볼 수 있습니다. PDF로 보면 화면에서 편의에 따라 글꼴 크기를 조정하여 볼 수 있습니다.

안전 공지 및 리콜과 같은 부품에 대한 자세한 내용은 Invacare 대리점에 문의하시기 바랍니다. 연락처는 이 설명서의 끝부분을 참조해 주십시오.

부품에 심각한 사고가 발생할 경우, 해당 국가의 제조업체와 관할 기관에 알려야 합니다.

1.2 본 설명서의 기호

본 설명서에 사용된 기호 및 신호어는 신체적 상해 및 재산상 손해가 발생할 수 있는 위험 혹은 위험한 관행을 지칭하기 위하여 사용되었습니다. 신호어의 정의는 아래를 참조하십시오.



위험!

미연에 방지하지 못하였을 경우, 심각한 부상 혹은 사망이 발생할 수 있는 위험 상황을 나타냅니다.



경고!

미연에 방지하지 못하였을 경우, 심각한 부상 혹은 사망이 발생할 수 있는 위험 상황을 나타냅니다.



주의!

미연에 방지하지 못하였을 경우, 경미한 부상이 발생할 수 있는 위험 상황을 나타냅니다.



알림!

미연에 방지하지 못하였을 경우, 재산상 손해가 발생할 수 있는 위험 상황을 나타냅니다.



팁과 권장사항

효율적이고 안전한 사용을 위해 제공되는 유용한 팁, 권장 사항 및 정보를 나타냅니다.



도구

특정 작업을 수행하는 데 필요한 도구, 부품 및 물품을 식별합니다.

그 외 기호

(모든 설명서에 적용되지 않음)



영국 책임자(UK Responsible Person)

제품이 영국에서 제조되지 않았음을 나타냅니다.



트라이맨(Triman)

재활용 및 분류 규칙을 나타냅니다(프랑스만 해당).

1.3 보증 정보

당사는 일반 거래 협정에 따라 해당 국가에서 제품에 대한 제조업체의 보증을 제공합니다.

보증은 귀하에게 제품을 제공했던 제공업체를 통해서만 청구할 수 있습니다.

1.4 좌석 시스템의 사용에 대한 안전 정보

좌석 시스템은 배송 전에 휠체어 베이스에 특별히 구성 및 조립되었습니다. 휠체어 시스템 완제품에 관한 최종 구성 및 구매 결정은 그러한 결정을 내릴 수 있는 전동 휠체어 사용자와 그 의료 전문가의 책임이라는 것을 유념하십시오. 이 설명서의 내용은 전동 휠체어 전문가가 전동 휠체어를 사용자에게 맞추었고 처방 의료 전문가에게 이 장치의 지침과 사용에 대해 도움을 주었을 것이라는 예상에 기초하고 있습니다.

전동 휠체어의 사용 설명서에는 좌석 시스템을 포함한 전동 휠체어의 사용에 대한 모든 관련 안전 정보가 포함되어 있습니다. 반드시 이 안전 정보를 읽고 따르십시오.



**경고!
전도 위험**

좌석 위치를 변경하여 안정성 특성을 변경할 경우, 전동 휠체어는 전도될 수 있습니다.

- 휠체어를 적극적으로 사용하려고 시도하기 전에 자격을 갖춘 의료 전문가의 입회 하에 구부리기, 뺨기 및 이동하기 등의 활동을 연습하여 개인 안전 한계를 확인하고 확립하십시오.
- 다양한 전방 및 후방 위치에서 좌석 시스템을 베이스에 장착할 수 있습니다. 선택한 위치가 전체 좌석 위치에서 최대 안정성을 제공하도록 하십시오.
- 휠체어에 신고 갈 모든 개인 장비와 부속품(배낭, 통풍 시스템, 추가 배터리 등)를 고려하십시오. 예를 들어, 좌석 시스템 후방에 부착된 가득 적재된 백팩은 휠체어의 후방 안정성을 크게 감소시킬 수 있습니다.
- 사용하는 등받이를 고려하십시오. 예를 들어, 오목한 등받이는 무게 중심을 후방으로 이동시켜 휠체어의 후방 안정성을 크게 감소시킬 수 있습니다. 반대로, 두꺼운 등 쿠션은 귀하를 전방으로 이동시켜 휠체어의 전방 안정성을 감소시킵니다.
- 항상 회전하는 방향으로 체중을 이동시키십시오. 회전하는 방향과 반대 방향으로 체중을 이동시키면 휠체어 베이스의 안정성이 손상되어 휠체어 베이스가 전도될 수 있습니다.



- 사용하는 좌석 쿠션을 고려하십시오. 두꺼운 좌석 쿠션은 무게 중심을 높여 모든 방향에서 휠체어의 안정성을 감소시킵니다.
- 모든 좌석 시스템에는 구동 잠금 장치가 장착되어 있습니다. 운전 중 안정성이 손상되지 않도록 설정했는지 확인하십시오(2.4 주행 및 좌석 제한(LiNX 시스템), 페이지 8 참조).
- 휠체어에는 휠체어의 최대 가속 및 감속을 조절할 수 있는 프로그래밍 가능한 제어가 구비되어 있습니다. 이것이 시스템과 사용자에게 적절한 수준으로 설정되어 있는지 확인하십시오.
- 감속 주행 또는 전도 방지 장치 잠금 상태에서 작동할 경우, 항상 매끄럽고 평평한 표면에서 주행하여 휠체어의 안정성이 손상되지 않도록 하십시오.
- 휠체어를 셋업할 때 모든 질환을 고려하도록 하십시오. 경련과 같은 비자발적 근육 움직임은 특히 좌석 시스템이 기울어지거나 뒤로 젖혀진 위치에 있을 때 휠체어의 안정성에 영향을 미칠 수 있습니다.
- 시스템이 완전히 기울어지거나 뒤로 젖혀졌을 경우, 휠체어의 앞바퀴는 절대로 지면에서 떨어지서는 안 됩니다. 이런 경우 즉시 공인 Invacare 딜러에게 문의 하여 문제를 해결해주시기 바랍니다.



경고! 사망, 심각한 부상 또는 손상 위험

- 느슨한 개인 소지품(예: 보석, 스카프)이 가동 부품 또는 돌출 부품에 걸리는 경우 끼임 및 목졸림 위험이 있습니다.
- 전동 휠체어의 가동 부품, 예컨대 바퀴 또는 전동 좌석 부품에 느슨한 물건이 없는지 확인하십시오.
 - 바퀴 또는 전동 좌석 부품이 작동 중일 때는 손, 옷 및 기타 모든 물체를 멀리하십시오.
 - 움직임을 멈추기 위해서는 전동 휠체어의 전원을 즉시 끄십시오.

2 부품

2.1 제품 설명

 다음 구성은 국가에 따라 다를 수 있습니다.

Modulite 좌석 시스템은 다양한 좌석 유형으로 제공됩니다.

일체형 좌석 플레이트

일체형 좌석 플레이트는 다양한 좌석 너비(380mm 또는 430mm)로 제공됩니다. 개별 너비 조절은 팔걸이의 선택에 따라 영향을 받을 수 있습니다.

일체형 좌석 플레이트는 다양한 좌석 깊이(410mm, 460mm 또는 510mm)로 제공됩니다. 일체형 좌석 플레이트의 좌석 깊이는 수동으로 조절할 수 있습니다. 3.11.2 좌석의 깊이 조절, 페이지 29를 참조하십시오.

일체형 좌석 플레이트는 다양한 사전 조립 좌석 높이(435mm, 460mm 또는 485mm)로 제공됩니다. 수동으로 높이를 조절하려면 반드시 자격을 갖춘 기술자가 해야 합니다. 높이 조절에 대한 자세한 내용은 휠체어의 서비스 설명서를 참조하십시오.

텔레스코픽 좌석 프레임

텔레스코픽 좌석 프레임은 다양한 옵션으로 제공됩니다: 좌석 플레이트, 슬링 좌석 또는 범용 어댑터.

텔레스코픽 좌석 프레임의 좌석 너비는 수동으로 조절할 수 있습니다. 3.11.1 좌석의 너비 조절, 페이지 28를 참조하십시오.

텔레스코픽 좌석 프레임은 다양한 좌석 깊이(410mm, 460mm, 510mm 또는 580mm)로 제공됩니다. 텔레스코픽 좌석 프레임의 좌석 깊이는 수동으로 조절할 수 있습니다. 3.11.2 좌석의 깊이 조절, 페이지 29를 참조하십시오.

텔레스코픽 좌석 프레임은 다양한 사전 조립 좌석 높이(435mm, 460mm 또는 485mm)로 제공됩니다. 리프터가 구성의 일부인 경우, 리프터가 개별적으로 높이를 조절할 수 있습니다. 수동으로 높이를 조절하려면 반드시 자격을 갖춘 기술자가 해야 합니다. 높이 조절에 대한 자세한 내용은 휠체어의 서비스 설명서를 참조하십시오.

2.2 전동 위치 설정 기능

좌석 시스템은 다음과 같은 기능을 제공합니다:

고정 피벗 틸팅

고정 피벗 틸팅 기능에서는 좌석이 후방으로 기울어짐에 따라 고정 피벗 축에 의해 무게 중심이 후방으로 이동됩니다. 일반적인 틸팅 범위는 0°에서 20°까지입니다.

CoG-틸팅

CoG(Centre of Gravity, 무게 중심) 틸팅 기능은 좌석이 뒤로 기울어짐에 따라 피벗 축과 전체 좌석 어셈블리를 전방으로 슬라이딩하여 중량 이동을 보상합니다. 일반적인 틸팅 범위는 0°에서 50°까지입니다. 귀하의 특정 구성에 대한 자세한 내용은 8.1 기술 사양, 페이지 61를 참조하십시오.

리클라이닝

리클라이닝 기능을 사용하면 사용자가 설정된 범위 내에서 시스템의 좌석에 대한 등받이 각도를 무한대로 변경할 수 있습니다. 일반적인 리클라이닝 각도 범위는 90°에서 120°입니다.

리프터 모듈

리프터 모듈을 사용하면 사용자가 전동 위치 설정 시스템을 시스템의 가장 낮은 좌석-바닥 높이보다 최대 300mm까지 상승시킬 수 있습니다. 리프터는 틸팅 기능과 결합되어 있습니다.

다리 받침대

당사의 다양한 전동 및 수동 다리 받침대는 개별 다리 받침대와 중앙 발 플랫폼을 포함하여 다양한 크기와 스타일로 제공되어 고객의 다리를 고정하고 위치시키는 데 도움이 됩니다. 또한, 당사는 다리 받침대 선택에 맞게 다양한 다리 받침대 걸이를 제공합니다. 전동 다리 받침대는 다음 두 가지 구성 중 하나로 작동하도록 프로그래밍할 수 있습니다:

- 개별(다리 받침대가 독립적으로 작동),
- 결합(다리 받침대가 함께 작동)

2.3 수동 위치 설정 기능

좌석 시스템은 다음과 같은 기능을 제공합니다:

고정 피벗 틸팅

고정 피벗 틸팅 기능에서는 좌석이 후방으로 기울어짐에 따라 고정 피벗 축에 의해 무게 중심이 후방으로 이동됩니다. 일반적인 틸팅 범위는 0°에서 15°까지입니다.

리클라이닝

리클라이닝 기능을 사용하면 사용자가 설정된 범위 내에서 시스템의 좌석에 대한 등받이 각도를 무한대로 변경할 수 있습니다. 일반적인 리클라이닝 각도 범위는 90°에서 120°입니다.

다리 받침대

당사의 다양한 전동 및 수동 다리 받침대는 개별 다리 받침대와 중앙 발 플랫폼을 포함하여 다양한 크기와 스타일로 제공되어 고객의 다리를 고정하고 위치시키는 데 도움이 됩니다. 또한, 당사는 다리 받침대 선택에 맞게 다양한 다리 받침대 걸이를 제공합니다.

2.4 주행 및 좌석 제한(LiNX 시스템)



위험! 심각한 부상 또는 사망 위험

제한 스위치/잠금이 설정된 각도는 시스템의 안전한 작동에 매우 중요합니다.

- Invacare는 공장에서 권장하는 설정을 넘어서 조절할 경우 발생하는 부상 또는 손상에 대해 책임을 지지 않습니다.
- 적절한 셋업을 보장하려면 잠금 및 한도의 조절은 자격을 갖춘 기술자만 수행해야 합니다.
- 절대로 권장되는 최대 한도를 초과하지 마십시오. 잠금 및 제한 스위치는 휠체어의 전반적인 안정성을 손상시키지 않으면서 사용자의 요구 사항을 가장 잘 충족할 수 있도록 설정해야 합니다.
- 모든 한도 또는 잠금의 조절 후에는 항상 전체 동작 범위(즉, 틸팅, 리클라이닝, 리프터)에서 좌석 시스템을 테스트하여 수정된 셋업이 적절히 기능하는지 확인하고 안정성이나 간섭 문제가 없는지 확인하십시오.



더 복잡/특수한 좌석 시스템의 경우 추가적인 한도 및 잠금 스위치가 필요할 수 있습니다. 이 설명서에서 확인되지 않은 한도/잠금에 대한 정보는 제공업체에 문의하십시오.

TDX SP2의 경우, 주행 및 좌석 제한은 정차 상태에서만 업데이트됩니다.

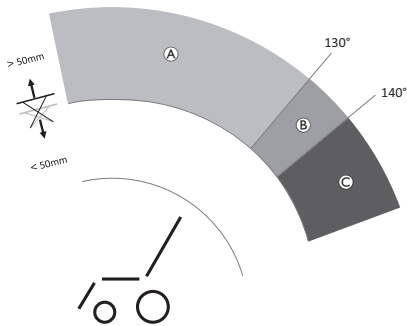
AVIVA RX 및 AVIVA FX의 경우, 주행 및 좌석 제한은 주행 중과 정차 상태에서 모두 업데이트됩니다.

2.4.1 주행 제한

좌석 시스템에는 주행 속도 감소가 구성/프로그래밍됩니다. 주행 속도 감소는 마이크로 스위치를 사용하여 시스템에 감소된 주행 속도를 트리거링합니다.

모든 틸팅 및 리클라이닝 좌석 시스템에는 좌석 시스템이 미리 결정된 안전한 총 각도 및/또는 미리 결정된 높이를 넘어 기울어지거나 뒤로 젖혀질 경우 휠체어를 운전하는 것을 방지하기 위해 주행 잠금(drive lockout, DLO) 한도가 장착되어 있습니다. 총 각도는 좌석 각도, 등받이 각도 및/또는 표면 각도의 조합일 수 있습니다.

리프트를 구비한 AVIVA RX

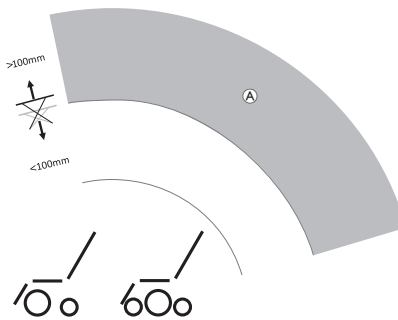


	제한	제한 원인
Ⓐ	주행 속도 감소	리프트가 상승한 경우 <ul style="list-style-type: none"> >50mm
Ⓑ	제공업체가 조절 가능한 주행 속도 감소/잠금	리프트가 상승한 경우 <ul style="list-style-type: none"> >50mm

	제한	제한 원인
		및 등받이 각도가 <ul style="list-style-type: none"> >130° ~ <140°¹
Ⓒ	주행 잠금	리프트가 상승한 경우 <ul style="list-style-type: none"> >50mm 및 등받이 각도가 <ul style="list-style-type: none"> >140°

¹ 제공업체는 주행 속도 감소가 주행 잠금으로 바뀌어야 하는 각도를 결정할 수 있습니다.

리프트를 구비한 AVIVA FX 및 TDX SP2



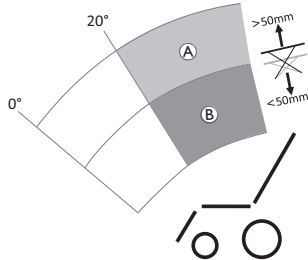
	제한	제한 원인
Ⓐ	주행 속도 감소	리프트가 상승한 경우 <ul style="list-style-type: none"> >100mm

리프터가 없는 AVIVA RX, AVIVA FX 및 TDX SP2

리프터가 없는 AVIVA RX, AVIVA FX 및 TDX SP2에는 주행 제한이 없습니다.

2.4.2 좌석 제한

리프터를 구비한 AVIVA RX



	제한	제한 원인
Ⓐ	틸팅 >20° 금지	리프터가 상승한 경우 <ul style="list-style-type: none"> >50mm
Ⓑ	리프팅 금지	틸팅 각도가 <ul style="list-style-type: none"> >20°

리프터를 구비한 AVIVA FX 및 TDX SP2

리프터를 구비한 AVIVA FX 및 TDX SP2에는 좌석 제한이 없습니다.

리프터가 없는 AVIVA RX, AVIVA FX 및 TDX SP2

리프터가 없는 AVIVA RX, AVIVA FX 및 TDX SP2에는 좌석 제한이 없습니다.

3 설정

3.1 일반 셋업 정보



경고! 사망, 심각한 부상 또는 손상 위험

올바른 사양에 맞춰 설정되지 않은 전동 휠체어를 계속 사용하면 전동 휠체어의 불규칙한 거동으로 사망, 심각한 부상 또는 손상이 발생할 수 있습니다.

- 성능 조절은 의료 전문가 또는 이 프로세스와 운전자의 역량에 정통한 사람만 수행해야 합니다.
- 전동 휠체어를 셋업/조절한 후, 전동 휠체어가 셋업 절차 중에 입력한 사양에 따라 작동하는지 확인하십시오. 전동 휠체어가 사양에 따라 작동하지 않을 경우, 즉시 전동 휠체어를 끄고 셋업 사양을 다시 입력하십시오. 전동 휠체어가 여전히 올바른 사양에 따라 작동하지 않을 경우, Invacare에 문의하십시오.



경고! 사망, 심각한 부상 또는 손상 위험

느슨하게 고정되거나 분실되는 하드웨어를 부착하면 불안정성이 발생하여 사망, 심각한 개인 부상 또는 재산상 손해가 발생할 수 있습니다.

- 모든 조절, 수리 또는 서비스 후 사용하기 전에 모든 부착 하드웨어가 존재하고 단단히 조여져 있는지 확인하십시오.



경고! 부상 또는 손상 위험

사용자/간병인 또는 자격이 없는 기술자가 이 전동 휠체어를 잘못 셋업하면 부상 또는 손상이 발생할 수 있습니다.

- 이 전동 휠체어를 셋업하려고 하지 마십시오. 이 전동 휠체어의 초기 셋업은 반드시 자격을 갖춘 기술자가 수행해야 합니다.
- 사용자가 조절하는 것은 의료 전문가에게 적절한 지침을 받은 후에만 권장됩니다.
- 나열된 도구가 없을 경우 작업을 시도하지 마십시오.



주의! 부상 또는 손상 위험


전동 휠체어에는 조절식 다리 받침대, 팔걸이, 머리 받침대 또는 사용자의 신체적 요건과 질환에 맞게 좌석을 조정하는 데 사용되는 기타 옵션을 포함하는 개별 다중 조절식 좌석 시스템이 장착되어 있습니다. 조절 옵션과 그 개별 설정의 다양한 조합으로 인해 전동 휠체어 부품 간에 충돌이나 끼임 지점이 발생할 수 있습니다.

- 좌석 시스템과 좌석 기능을 사용자에게 맞게 조정할 때:
- 전동 휠체어 부품의 조절 시 끼임 지점에 주의하고
 - 전동 휠체어 부품이 충돌하지 않도록 하십시오.


! **알림!**

전동 휠체어는 주문 사양에 따라 개별적으로 제조 및 구성됩니다. 평가는 사용자의 요건 및 질환에 따라 의료 전문가가 수행해야 합니다.

- 전동 휠체어 구성을 조절하려는 경우 의료 전문가와 상담하십시오.
- 모든 맞춤 조정은 자격을 갖춘 기술자가 수행해야 합니다.

 초기 셋업은 항상 의료 전문가가 수행해야 합니다. 사용자가 조절하는 것은 의료 전문가에게 적절한 지침을 받은 후에만 권장됩니다.

전기 조절 옵션

 전기 조절 옵션의 작동에 대한 자세한 내용은 리모컨의 사용 설명서를 참조하십시오.

발판

Invacare에서 제공하는 모든 발판은 위로 접을 수 있습니다.

3.2 리모컨의 조절



주의!

리모컨의 위치를 조절하고 모든 나사를 완전히 조이지 않은 경우 문틀이나 테이블과 같은 장애물과 우연히 충돌 시 리모컨이 후방으로 밀릴 위험 및 조이스틱이 암패드에서 이탈 위험

이렇게 하면 전동 휠체어가 제어 불가능하게 전방으로 주행하게 되어 전동 휠체어 사용자와 그 길을 가로막고 있는 사람이 부상을 입을 가능성이 있습니다.

- 리모컨의 위치를 조절할 때는 항상 모든 나사를 단단히 조이십시오.
- 실수로 이런 일이 발생할 경우 리모컨에서 전동 휠체어 전자 장치를 즉시 끄십시오.



주의!

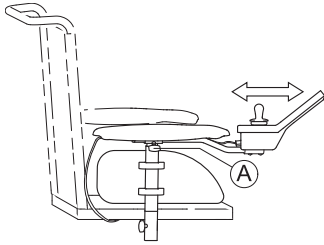
부상 위험

예컨대 휠체어에 타거나 내릴 때 리모컨에 기대는 경우, 리모컨 홀더가 파손되어 사용자가 의자 밖으로 떨어질 수 있습니다.

- 절대로 리모컨에 예컨대 이동을 위한 지지대로서 기대지 마십시오.

3.2.1 표준 리모컨 홀더의 조절

사용자 팔 길이에 맞게 리모컨 조절하기

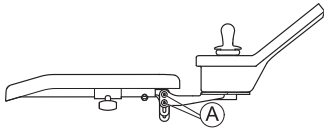


1. 윙 스크류 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 윙 스크류를 조이십시오.

리모컨의 높이 조절



- 3mm 육각 렌치



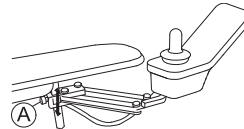
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.2.2 스윙 어웨이 리모컨 홀더의 조절

리모컨의 높이 조절



- 6mm 육각 렌치



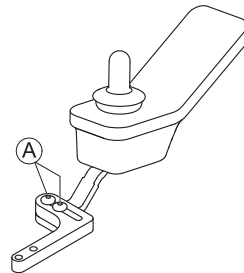
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

리모컨의 오프셋 조절

리모컨은 측방으로 20mm 조절할 수 있습니다.



- 3mm 육각 렌치

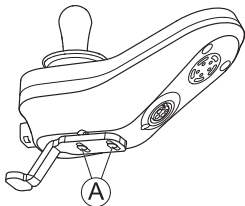


1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

리모컨의 위치 조절



- 3mm 육각 렌치



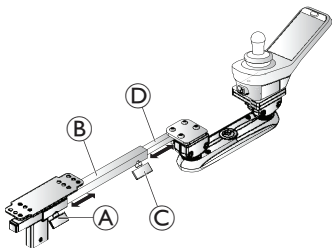
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.2.3 Maxx 리졸브 스윙 어웨이 리모컨 홀더의 조절

리모컨의 깊이 조절



- 5mm 육각 렌치



1. 왕스크류 ①를 풀어 튜브 ②의 깊이를 조절하십시오. 원하는 위치에 도달하면 나사를 조이십시오.
2. 왕스크류 ③를 풀어 튜브 ④의 깊이를 조절하십시오. 원하는 위치에 도달하면 레버를 조이십시오.

높이 및 각도 조절

Maxx 리졸브 리모컨 홀더의 높이/각도는 스윙 어웨이 메커니즘의 2개의 볼 클램프 어셈블리를 통해 조절됩니다. 후방 볼 클램프 어셈블리는 리모컨 튜브에 부착되고, 전면 볼 클램프 어셈블리에는 리모컨이 장착됩니다. 양측 볼 클램프 어셈블리는 사용자의 필요에 맞는 높이 및/또는 각도로 리모컨을 위치시키기 위해 독립적으로 조절될 수 있습니다.



위로 장착된 볼 클램프 어셈블리



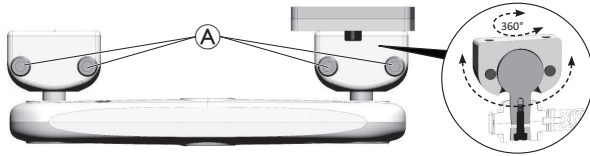
아래로 장착된 볼 클램프 어셈블리



볼 클램프 어셈블리의 각도를 상방으로 조절할 경우, 스윙 어웨이 메커니즘의 본체가 상방으로 비스듬하게 됩니다. 이 상방 각도는 리모컨이 외측으로 스윙(우측 팔걸이에 장착 시)하거나 내측으로 스윙(좌측 팔걸이에 장착 시)하면 더 낮은 위치로 스윙 어웨이를 의미합니다. 볼 클램프 어셈블리의 각도를 하방으로 조절할 경우, 반대 효과가 적용됩니다.



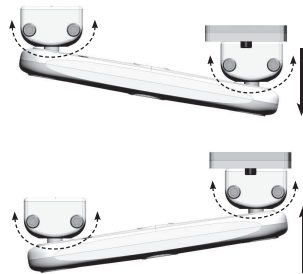
- 5mm 육각 렌치



각도 조절



높이 조절



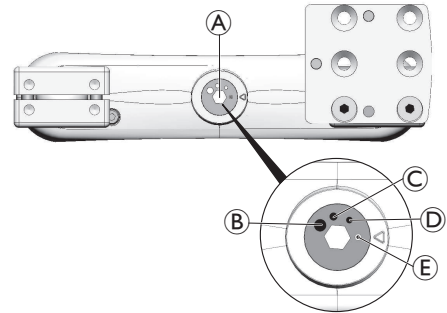
1. 각 볼 클램프 어셈블리의 나사 ①를 푸십시오.
2. 볼 클램프 어셈블리를 원하는 각도/높이로 피벗/회전시키십시오.
3. 원하는 위치에 도달하면 나사를 조이십시오.

이탈 장력 설정 조절

Maxx 리졸브 스윙 어웨이 리모컨 홀더는 장력 조절식 벨트 구동 장치를 사용하여 리모컨을 재배치하는 데 필요한 "이탈" 힘을 제어합니다. 장력은 스윙 어웨이 매커니즘의 중앙에 있는 캠 휠을 통해 조절할 수 있습니다. 사용자의 힘과 이동성을 수용하기 위해 사용 가능한 4가지 장력 설정 옵션이 존재합니다. 이탈 장력은 사용자의 필요에 맞게 설정해야 합니다.



- 6mm 육각 렌치



1. 캠 휠 ①를 사용하여 이탈 장력을 4가지 설정 옵션 중 하나로 조절하십시오:
 - ② 어려움
 - ③ 중간
 - ④ 쉬움
 - ⑤ 매우 쉬움

3.3 핵 중앙선 홀더의 조절



경고! 부상 또는 손상 위험

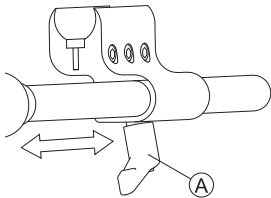
- 느슨한 작은 부품은 부상 또는 사망을 발생시킬 수 있는 질식 위험을 일으킬 수 있습니다.
- 조이스틱 손잡이를 교체하는 경우를 제외하고는 작은 부품을 제거하지 마십시오.
 - 제거한 조이스틱 손잡이를 방치하지 마십시오.
 - 어린이, 반려동물 또는 신체적/정신적 장애가 있는 사람을 면밀히 감독하십시오.



주의! 부상 또는 손상 위험

- 막대를 짧게 하는 등 막대를 개조한 후 남은 버와 분실된 엔드 캡은 부상 또는 손상을 발생시킬 수 있습니다.
- 잉여 길이를 절단한 후 절단부의 버를 제거하십시오.
 - 버를 제거한 후 엔드 캡을 다시 설치하십시오.
 - 엔드 캡이 억지 끼워맞춤되었는지 확인하십시오.

3.3.1 핵 중앙선 홀더의 깊이 조절



1. 레버 ①을 푸십시오.
2. 핵 중앙선 홀더를 원하는 위치로 옮기십시오.
3. 레버를 조이십시오.

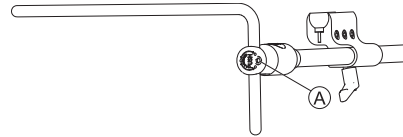
3.3.2 핵 중앙선 홀더의 높이 조절

핵 중앙선 홀더의 높이는 두 가지 방법으로 조절할 수 있습니다:

- 팔걸이 높이와 함께 조절하십시오. 해당 팔걸이 챗터인 3.8.1 *팔걸이의 높이 조절, 페이지 21*를 참조하십시오.
- 핵 중앙선 홀더의 높이만 조절하십시오. 아래 섹션을 참조하십시오.



- 3/16인치(5mm) 육각 렌치



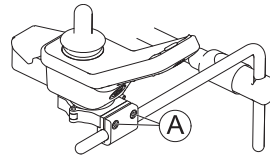
1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 핵을 원하는 높이로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.3.3 리모컨/디스플레이의 위치 조절



- 4mm 육각 렌치
- 8mm 렌치

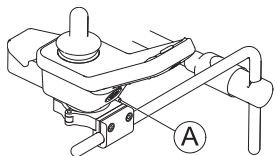
틸팅 리모컨(DLX-REM110, DLX-REM2XX, DLX-REM400)



1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 리모컨을 홀더 상에 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

도 3-1 DLX-REM400 조절의 예시. DLX-REM110, DLX-REM211 및 DLX-REM216은 동일한 방식으로 조절됩니다.

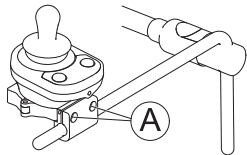
회전 리모컨(DLX-REM110, DLX-REM2XX, DLX-REM400)



1. 나사 ㉠을 푸십시오.
2. 클램프에서 리모컨을 원하는 위치로 회전시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

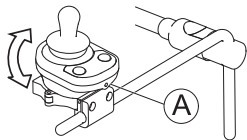
도 3-2 DLX-REM400 조절의 예시. DLX-REM110, DLX-REM211 및 DLX-REM216은 동일한 방식으로 조절됩니다.

틸팅 리모컨(DLX-CR400 및 DLX-CR400LF)



1. 나사 ㉠을 푸십시오.
2. 홀더 상에 리모컨을 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

회전 리모컨(DLX-CR400 및 DLX-CR400LF)

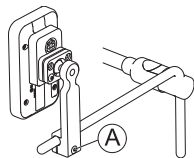


1. 나사 ㉠(미도시)를 푸십시오.
2. 클램프에서 리모컨을 원하는 위치로 회전시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

DLX-REM500



- 3/16인치(5mm) 육각 렌치

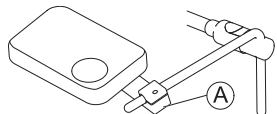


1. 나사 ㉠을 푸십시오.
2. 홀더 상에 디스플레이를 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

핵 트레이 상의 ASL 부품



- 3/16인치(5mm) 육각 렌치



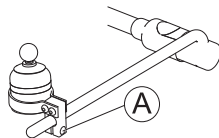
1. 나사 ㉠을 푸십시오.
2. 홀더 상에 트레이를 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

도 3-3 그래픽은 예시입니다.

핵 중앙선 홀더 상에 ASL 부품만 배치하기



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치



1. 나사 ㉠을 푸십시오.
2. 홀더 상에 ASL 부품을 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

도 3-4 그래픽은 예시입니다.

3.4 스윙 어웨이 메커니즘의 조절



경고! 부상 또는 손상 위험

- 느슨한 작은 부품은 부상 또는 사망을 발생시킬 수 있는 질식 위험을 일으킬 수 있습니다.
- 조이스틱 손잡이를 교체하는 경우를 제외하고는 작은 부품을 제거하지 마십시오.
 - 제거한 조이스틱 손잡이를 방치하지 마십시오.
 - 어린이, 반려동물 또는 신체적/정신적 장애가 있는 사람을 면밀히 감독하십시오.



주의! 부상 또는 손상 위험

- 막대를 짧게 하는 등 막대를 개조한 후 남은 버와 분실된 엔드 캡은 부상 또는 손상을 발생시킬 수 있습니다.
- 잉여 길이를 절단한 후 절단부의 버를 제거하십시오.
 - 버를 제거한 후 엔드 캡을 다시 설치하십시오.
 - 엔드 캡이 억지 끼워맞춤되었는지 확인하십시오.

스윙 어웨이 메커니즘은 다음과 같은 다양한 옵션에 사용할 수 있습니다:

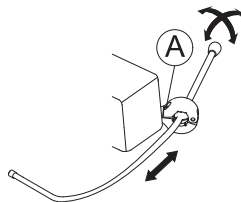
- 헤드 어레이의 PROTON 윈
- 턱 제어 장치를 위한 말단 제어 조이스틱
- 에그 스위치



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치

깊이 조절

1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 막대를 원하는 깊이로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.



위치 조절

스윙어웨이 메커니즘은 360도 회전할 수 있습니다.

1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

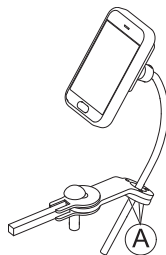
3.5 스윙 어웨이 디스플레이 홀더의 조절



- 3mm 육각 렌치

홀더의 높이 조절

1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 홀더를 원하는 높이에 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.



홀더의 방향 조절

홀더는 360도 회전할 수 있습니다.

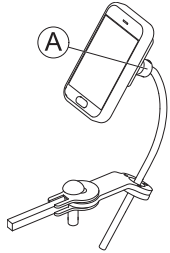
1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 홀더의 방향을 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

디스플레이의 방향 조절

디스플레이는 360도 회전할 수 있습니다.



- 18mm 렌치



1. 클램핑 부시 ①를 푸십시오.
2. 디스플레이의 방향을 조절하십시오.
3. 클램핑 부시를 조이십시오.

3.6 수동 텍 제어 장치의 조절



경고! 부상 또는 손상 위험

느슨한 작은 부품은 부상 또는 사망을 발생시킬 수 있는 질식 위험을 일으킬 수 있습니다.

- 조이스틱 손잡이를 교체하는 경우를 제외하고는 작은 부품을 제거하지 마십시오.
- 제거한 조이스틱 손잡이를 방치하지 마십시오.
- 어린이, 반려동물 또는 신체적/정신적 장애가 있는 사람을 면밀히 감독하십시오.



주의! 부상 또는 손상 위험

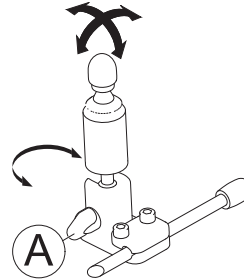
막대를 짧게 하는 등 막대를 개조한 후 남은 버와 분실된 엔드 캡은 부상 또는 손상을 발생시킬 수 있습니다.

- 잉여 길이를 절단한 후 절단부의 버를 제거하십시오.
- 버를 제거한 후 엔드 캡을 다시 설치하십시오.
- 엔드 캡이 억지 끼워맞춤되었는지 확인하십시오.

3.6.1 말단 제어 조이스틱의 조절

조이스틱의 방향 조절

조이스틱은 360도 회전할 수 있습니다. 측면의 슬롯을 통해 조이스틱을 90도로 기울일 수 있습니다.

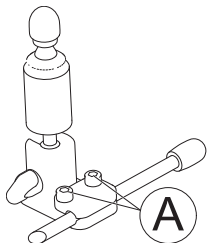


1. 핸드 스크류 ①를 푸십시오.
2. 조이스틱의 하부를 회전시켜 슬롯의 위치를 설정하십시오.
3. 조이스틱의 방향을 조절하십시오. 원하는 경우, 슬롯에서 조이스틱을 90도 각도로 잠금하십시오.
4. 핸드 스크류를 조이십시오.

홀더 상의 위치 조절하기



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치



1. 나사 ㉠를 푸십시오.
2. 홀더 상에 조이스틱을 위치시키십시오.
3. 나사를 조이십시오.

깊이 및 높이 조절

3.4 스윙 어웨이 메커니즘의 조절, 페이지 18를 참조하십시오.

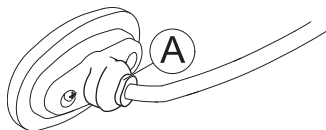
3.6.2 예그 스위치의 조절

스위치의 방향 조절

예그 스위치는 360도 회전할 수 있습니다.



- 7/16인치(11mm) 렌치



1. 너트 ㉠를 푸십시오.
2. 예그 스위치 방향을 조절하십시오.
3. 너트를 조이십시오.

깊이 및 높이 조절

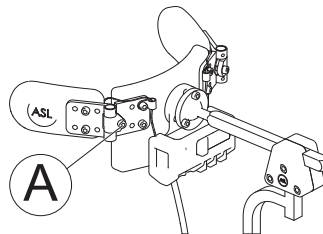
3.4 스윙 어웨이 메커니즘의 조절, 페이지 18를 참조하십시오.

3.7 헤드 어레이의 조절

패드의 위치 조절



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치



1. 나사 ㉠를 푸십시오.
2. 패드 위치를 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

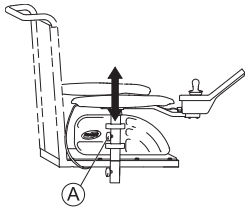
PROTON 왕의 조절

3.4 스윙 어웨이 메커니즘의 조절, 페이지 18를 참조하십시오.

3.8 팔걸이

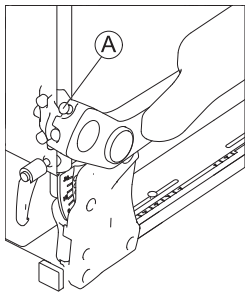
3.8.1 팔걸이의 높이 조절

표준 팔걸이



1. 윙 스크류 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 윙 스크류를 조이십시오.

플립업 팔걸이

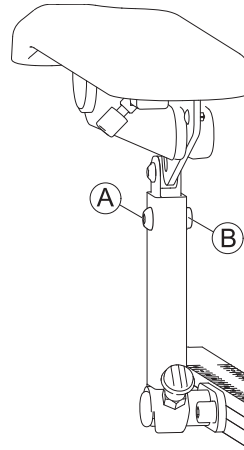


1. 씬 스크류 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 씬 스크류를 조이십시오.

팔로잉 팔걸이



- 5mm 육각 렌치
- 13mm 렌치



1. 나사 ①와 너트 ②를 제거하십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사와 너트를 삽입하고 조이십시오.

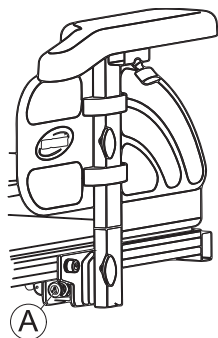
3.8.2 팔걸이의 너비 조절



- 8mm 육각 렌치



측면에 따라, 나사는 전방이나 후방에서 접근할 수 있습니다.

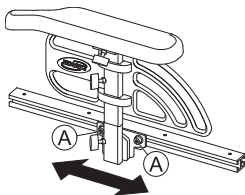


1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.8.3 팔걸이의 깊이 조절



- 6mm 육각 렌치



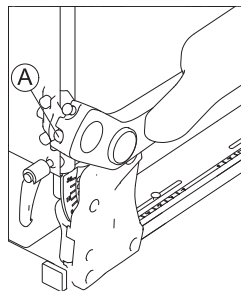
1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.8.4 저항의 변경(플립업/팔로잉 팔걸이)

플립업 및 팔로잉 팔걸이의 움직임이 더 크거나 작은 저항을 가지도록 설정할 수 있습니다.



- 5mm 육각 렌치

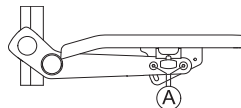


1. 팔걸이를 더 움직이기 쉽게 하려면 나사 ①을 푸십시오.
2. 팔걸이를 더 움직이기 어렵게 하려면 나사 ①을 조이십시오.

3.8.5 암 패드의 각도 조절(플립업/팔로잉 팔걸이)



- 5mm 육각 렌치

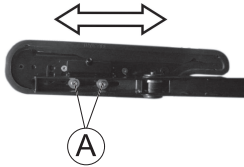


1. 나사 ①을 푸십시오.
 나사 ①을 제거하지 마십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.8.6 암 패드의 위치 조절(플립업 팔걸이)



- 5mm 육각 렌치



1. 부품을 수직 위치에 놓으십시오.
2. 내부 나사 ①을 푸십시오.
3. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
4. 나사를 조이십시오.
사용된 Nordlock 와셔가 다시 삽입되었는지 확인하십시오.

3.9 머리 받침대의 조절



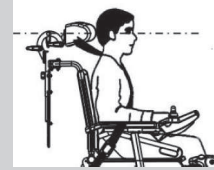
주의!
전동 휠체어를 차량 좌석으로 사용하는 동안 머리 받침대를 잘못 조절하거나 설치하지 않을 경우 부상 위험

이로 인해 충돌 시 목이 과신전될 수 있습니다.

- 반드시 머리 받침대를 설치해야 합니다. Invacare에서 이 전동 휠체어에 옵션으로 제공하는 머리 받침대는 운반 중에 사용하기에 완벽하게 적합합니다.



- 머리 받침대는 반드시 사용자의 귀 높이에 맞게 조절해야 합니다.



- 등받이 팬의 머리 받침대 장착 구멍에 접근하기 위해 등받이 쿠션 커버를 제거하고 개조해야 할 수도 있습니다.
- 옵션으로 제공되는 심 플레이트를 사용할 수 있습니다. 이를 클램프 어셈블리와 등받이 팬 사이에 설치하여 자세 등받이 및 딥 등받이에 추가적인 간격/간극을 제공할 수 있습니다.

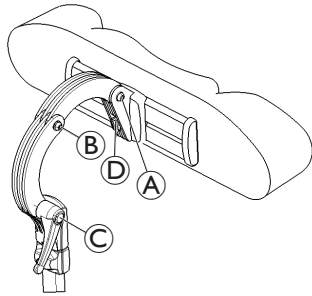
머리 받침대 클램프 하드웨어는 등받이 팬의 기존 장착 개구에 설치하도록 설계되었습니다.

3.9.1 Rea 머리 받침대 또는 목 받침대의 위치 조절

위치 조절은 모든 Rea 머리 받침대 및 목 받침대에서 동일합니다.



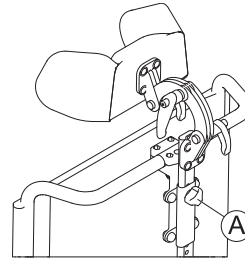
- 5mm 육각 렌치



1. 나사 ①, ② 또는 클램핑 레버 ③를 푸십시오.
2. 머리 받침대 또는 목 받침대를 필요한 위치로 조절하십시오.
3. 나사와 클램핑 레버를 다시 조이십시오.
4. 육각 나사 ④를 푸십시오.
5. 머리 받침대를 좌측 또는 우측으로 슬라이드하여 필요한 위치로 놓으십시오.
6. 육각 나사를 다시 조이십시오.

3.9.2 Rea 머리 받침대 또는 목 받침대의 높이 조절

높이 조절은 모든 Rea 머리 받침대와 목 받침대에서 동일합니다.



1. 핸드 스크류 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 핸드 스크류를 조이십시오.

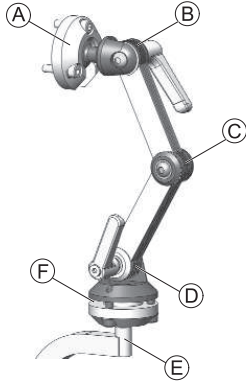
3.9.3 뺨 지지대의 조절



1. 부품을 내측으로 밀거나 외측으로 당겨서 원하는 위치에 놓으십시오.

3.9.4 Elan 머리 받침대 하드웨어의 조절

Elan 머리 받침대 하드웨어는 크게 조절 가능합니다. 아래 도면은 조인트의 가능한 조절 범위를 도시합니다.

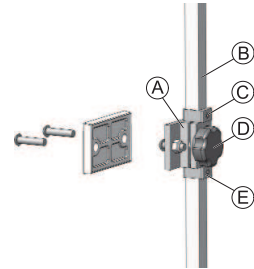


Ⓐ	상부 다중 각도 회전 피벗	<ul style="list-style-type: none"> • 360° 회전 • 80° 기울기
Ⓑ	상부 링크	<ul style="list-style-type: none"> • 180° 회전
Ⓒ	중간 링크	<ul style="list-style-type: none"> • 100° 회전
Ⓓ	하부 링크	<ul style="list-style-type: none"> • 180° 회전
Ⓔ	장착 포스트	<ul style="list-style-type: none"> • 90° 단위로 360° 회전
Ⓕ	하부 다중 각도 회전 피벗	<ul style="list-style-type: none"> • 360° 회전 • 50° 기울기

설치



- 2.5mm 육각 렌치
- 4mm 육각 렌치
- 5mm 육각 렌치

1. 제공된 하드웨어를 사용하여 머리 받침대 클램프 어셈블리를 등받이 팬 Ⓐ의 기존 장착 개구에 정렬하고 설치하십시오.
2. 제공된 장착 하드웨어를 사용하여 머리 받침대 패드(미도시)를 머리 받침대 막대에 설치하십시오.

 - 머리 받침대 패드는 장착 하드웨어를 풀고 조여서 머리 받침대 막대의 단부에 있는 피벗 볼을 통해 원하는 각도로 조절할 수 있습니다.

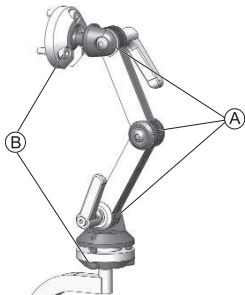
3. 하드웨어에서 하부 D-링 Ⓔ를 풀어서 제거하십시오.
4. 수직 장착 포스트 Ⓑ를 클램프 어셈블리에 슬라이드하여 머리 받침대 패드의 전체 높이를 원하는 위치로 조절하십시오. 손잡이 Ⓓ를 조이십시오. 적절한 셋업을 위해 머리 받침대를 사용자의 귀 높이에 맞게 조절해야 합니다.
5. 필요에 따라 상부 D-링 Ⓒ를 조절하십시오.
6. 일단 최종 높이 위치가 설정되면, 하부 D-링 Ⓔ를 조절하여 (미끄러짐 방지를 위해) 클램프 어셈블리의 하단과 평평하게 놓이도록 하십시오.

깊이 및 각도 조절

머리 받침대는 관절 하드웨어를 통해 깊이와 각도가 추가로 조절될 수 있습니다.



- 4mm 육각 렌치
- 5mm 육각 렌치



1. 듀얼 링크 조절 어셈블리의 나사와 클램핑 레버 **A**, 및 상하부 회전 피벗의 나사 **B**를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사와 클램핑 레버를 조이십시오.

3.10 등받이의 조절



주의!
좌석 기울기 또는 등받이 각도를 조절하면 전동 휠체어의 기하학적 구조가 변경되고 동적 안정성에 직접적인 영향을 미칩니다!

- 동적 안정성, 경사 및 장애물 통과, 좌석 기울기 또는 등받이 각도의 올바른 조절에 관한 자세한 내용은 전동 휠체어의 사용 설명서에서 해당 챕터를 참조하십시오.

3.10.1 등받이 높이의 조절

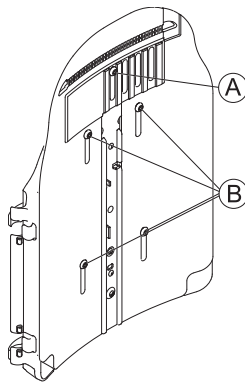
다음 섹션에서는 등받이 플레이트의 높이를 조절하는 절차를 설명합니다.



슬링 등받이는 48 및 54cm의 고정 높이로만 제공됩니다.



- 5mm 육각 렌치



1. 나사 **A**와 **B**를 푸십시오.



나사 **A**와 **B**를 제거하지 마십시오.

2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.10.2 등받이 너비의 조절

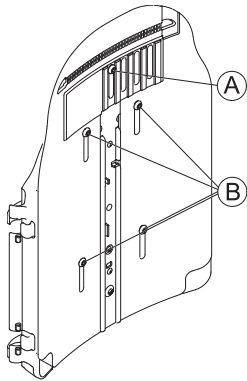
예컨대 등받이 플레이트를 좌석 쿠션과 일직선으로 조절하기 위해, 전방 플레이트를 조절하여 등받이 플레이트의 너비를 어느 정도 조절할 수 있습니다. 서비스 기술자가 후방 플레이트를 상당히 많이 조절해야 하며, 이 전동 휠체어의 서비스 설명서에 설명되어 있습니다.




슬링 등받이는 38~43cm와 48~53cm의 두 가지 너비로만 제공되며, 특정 상황 하에서는 너비 조절을 위해 교체되어야 합니다. 교체에 대한 설명은 이 전동 휠체어의 서비스 설명서를 참조하십시오. 서비스 설명서는 Invacare에서 주문할 수 있습니다. 그러나, 이는 특별히 교육받은 서비스 기술자를 위한 지침을 포함하며, 최종 사용자를 대상으로 하지 않는 작업을 설명합니다. 슬링 등받이의 너비를 조절하는 경우 등받이 쿠션도 교체해야 한다는 것을 유념하십시오.



- 5mm 육각 렌치



1. 나사 ①을 풀어서 제거하십시오.
2. 나사 ②를 푸십시오.
 나사 ②를 제거하지 마십시오.
3. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
4. 나사 ①을 삽입하십시오.
5. 나사를 조이십시오.

3.10.3 등받이 각도의 조절



주의!

좌석 각도 및 등받이 각도를 변경할 때마다 전동 휠체어의 기하학적 구조가 변경되고 동적 안정성에 영향을 미칩니다

- 안정성, 장애물을 올바르게 넘는 방법, 경사로와 경사면을 따라 주행하는 방법, 등받이와 좌석 각도의 올바른 위치에 대한 자세한 내용은 및 섹션을 참조하십시오.



주의!

휠체어 밖으로 떨어질 위험

등받이 조절 시 등받이가 예상치 못하게 후방으로 이동하여 귀하가 휠체어에서 밖으로 떨어질 수 있습니다.

- 등받이를 조절하는 동안 등받이에 기대지 마십시오.

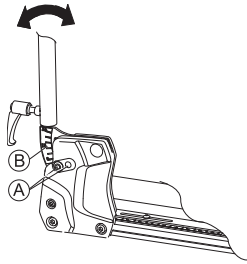


등받이에 육각 나사 대신 손잡이가 장착된 경우, 도구가 필요하지 않습니다.

너비 조절식 등받이



- 6mm 육각 렌치



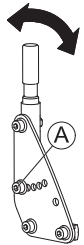
1. 양측에서 상부 등받이 나사 ①를 제거하십시오.
2. 원하는 등받이 각도를 3.8° 단위로 단계적으로 조절하십시오.
이를 위해 등받이 사이에 눈금 ②를 사용하십시오. 양측에서 동일한 각도를 설정했는지 확인하십시오.

3. 나사를 삽입하고 조이십시오.
등받이 브래킷의 개구 중 하나에 나사를 삽입했는지 확인하십시오. 나사는 반드시 브래킷 내부에서 보여야 하며, 나사 머리는 반드시 브래킷과 평평해야 합니다.

단순 등받이



- 6mm 육각 렌치



1. 양측에서 가운데 등받이 나사 ①를 제거하십시오.
2. 원하는 등받이 각도를 7.5° 단위로 단계적으로 조절하십시오.
양측에서 동일한 각도를 설정했는지 확인하십시오.
3. 나사를 삽입하고 조이십시오./p>

3.10.4 장력 조절식 등받이 커버의 조절

1.



등받이 쿠션(벨크로로 부착됨)을 위로 당겨 빼서 제거하여 조절 스트랩에 접근하십시오.

2.



개별 스트랩의 장력을 원하는 대로 조절하십시오.

3. 등받이 쿠션을 교체하십시오.


3.11 좌석의 조절


3.11.1 좌석의 너비 조절

텔레스코픽 좌석 지지대는 4단으로 조절할 수 있습니다. 따라서, 좌석 너비는 조절식 좌석 플레이트 또는 조절식 슬링 좌석과 함께 조절될 수 있습니다.

너비를 조절하는 방법에 대한 설명은 이 전동 휠체어의 서비스 설명서에 포함되어 있습니다. 서비스 설명서는 Invacare에서 주문할 수 있습니다. 그러나, 이는 특별히 교육받은 서비스 기술자를 위한 지침을 포함하며, 최종 사용자를 대상으로 하지 않는 작업을 설명합니다.

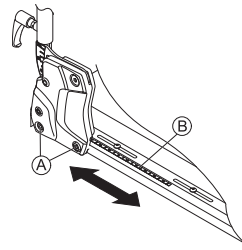
3.11.2 좌석의 깊이 조절

 좌석 깊이는 좌석의 무게 중심 선택에 큰 영향을 미칩니다. 이는 동적 안정성에 영향을 미칩니다. 좌석 깊이를 크게 변경할 경우, 반드시 좌석의 무게 중심도 조절해야 합니다. 이 전동 휠체어의 서비스 설명서에서 "좌석의 무게 중심 조절"을 참조하십시오. 서비스 설명서는 Invacare에서 주문할 수 있습니다. 그러나, 이는 특별히 교육받은 기술자를 위한 지침을 포함하며, 최종 사용자를 대상으로 하지 않는 작업을 설명합니다.

 좌석의 눈금에 있는 숫자는 가이드 역할을 합니다. 이는 센티미터 단위로 좌석 깊이와 같은 치수를 규정하지 않습니다. 눈금과 좌석 깊이의 조절에 대한 자세한 내용은 서비스 설명서를 참조하십시오.



• 6mm 육각 렌치



1. 양측에서 하부 등받이 나사 ①을 푸십시오.



나사 ①을 제거하지 마십시오.

2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.

좌석 깊이를 무단계로 조절할 수 있습니다. 좌석의 눈금 ②를 가이드로 사용하십시오.

양측에 좌석 깊이가 동일하게 설정되어 있는지 확인하십시오.

3. 나사를 조이십시오.

3.11.3 좌석의 각도 조절




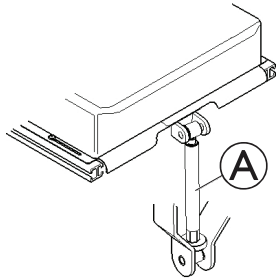
주의!
좌석 기울기 또는 등받이 각도를 조절하면 전동 휠체어의 기하학적 구조가 변경되고 동적 안정성에 직접적인 영향을 미칩니다!

- 동적 안정성, 경사 및 장애물 통과, 좌석 기울기 또는 등받이 각도의 올바른 조절에 관한 자세한 내용은 전동 휠체어의 사용 설명서에서 해당 챕터를 참조하십시오.

좌석 각도는 좌석 프레임 전방 아래에 있는 스프링들을 통해 조절됩니다.

좌석 각도를 조절할 때는 나사산이 있는 볼트의 최소 1cm가 항상 스프링 내부에 남아 있고 스프링에서 완전히 풀리지 않았는지 확인해야 합니다.

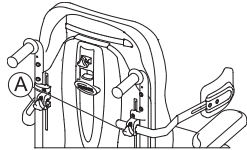
 휠체어에 아무도 앉지 않았을 때 좌석 각도를 조절하는 것이 더 용이합니다.



도면은 수동 좌석 각도 조절을 위한 스프링들 ①의 위치를 도시합니다.

3.12 측방 트렁크 지지대의 조절

너비 조절

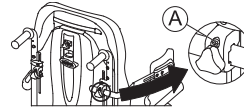


1. 손잡이 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 손잡이를 조이십시오.

높이 조절



- 5mm 육각 렌치

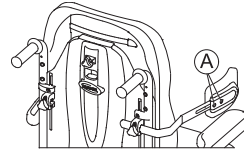


1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

깊이 조절



- 5mm 육각 렌치



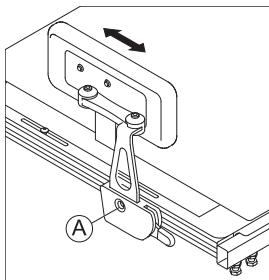
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

3.13 킥 릴리스가 있는 힙 지지대의 조절

위치 조절



- 5mm 육각 렌치

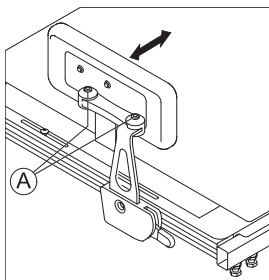


1. 나사 ①을 푸십시오.
제거하지 마십시오.
2. 힙 지지대를 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

너비 조절



- 2x5mm 육각 렌치

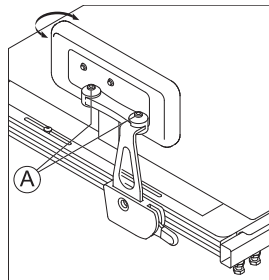


1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 힙 지지대를 원하는 너비로 조절하십시오.
 너비는 좌석 너비보다 작게만 조절할 수 있고, 더 넓게 조절할 수는 없습니다.
3. 나사를 조이십시오.

각도 조절



- 5mm 육각 렌치

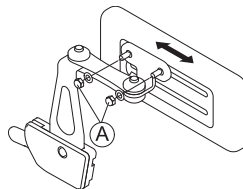


1. 나사 ①을 푸십시오.
2. 힙 지지대를 원하는 각도로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

힙 패드의 깊이 조절



- 10mm 렌치



1. 2개의 나사 ①을 푸십시오.
2. 힙 패드를 원하는 깊이로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

힙 패드의 높이 조절

힙 패드의 높이는 두 가지 방법으로 조절할 수 있습니다:

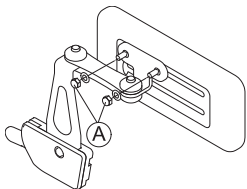
- 장착 슬롯을 통해.
- 브래킷을 통해.

장착 슬롯을 통해



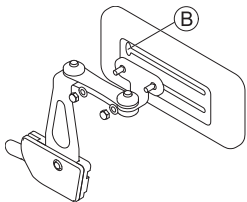
- 10mm 렌치

1.



2개의 나사 ①을 푸십시오.

2.



컷아웃 ②를 통해 장착 슬롯에서 힙 패드 브래킷을 제거하십시오.

3. 다른 장착 슬롯에 힙 패드 브래킷을 삽입하십시오.

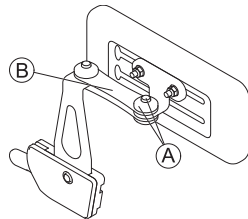
4. 나사를 조이십시오.

브래킷을 통해



- 5mm 육각 렌치

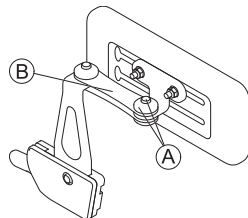
1.



상부 나사와 마찰 캡 ①을 제거하십시오.

2. 작은 마찰 링크 ②를 제거하십시오.

3.



브래킷과 함께 힙 패드를 제거하고, 뒤집어서 다시 설치하십시오.

4. 마찰 링크, 마찰 캡, 나사를 삽입하고 조이십시오.

3.14 트레이의 조절/제거(최대 좌석)



경고! 부상 또는 손상 위험

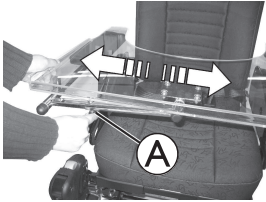
전동 휠체어에 트레이 또는 다른 보조 장비가 장착된 경우, 이는 차량으로 이동시키는 동안 탈거되어 충돌 시 사용자에게 손상 또는 부상을 발생시킬 수 있습니다.



- 가능하다면, 다른 보조 전동 휠체어 장비를 전동 휠체어에 고정하거나 주행 중에 전동 휠체어에서 제거하여 차량에 고정해야 합니다.
- 트레이가 장착된 경우, 항상 전동 휠체어를 운반하기 전에 제거하십시오.

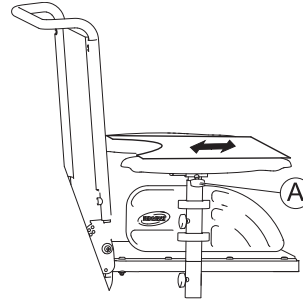


3.14.1 트레이의 측방 조절



1. wing screw ①을 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. wing screw를 조이십시오.

3.14.2 트레이의 깊이 조절/트레이의 제거



1. wing screw ①을 푸십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오(또는 완전히 제거하십시오).
3. wing screw를 조이십시오.

3.14.3 트레이의 측방 스윙 어웨이

트레이는 사용자가 전동 휠체어에 탑승하고 하차할 수 있도록 위로 회전하여 측방으로 멀리 이동할 수 있습니다.



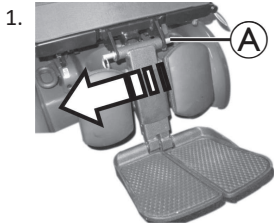
주의!
부상 위험! 트레이를 들어올리면 이 위치에서 제라리에 잠금되지 않습니다!

- 트레이를 위로 기울이거나 이 위치에서 기댄 채로 두지 마십시오.
- 절대로 트레이를 위로 기울인 채로 주행하려고 시도하지 마십시오.
- 항상 통제된 방식으로 트레이를 하강시키십시오.

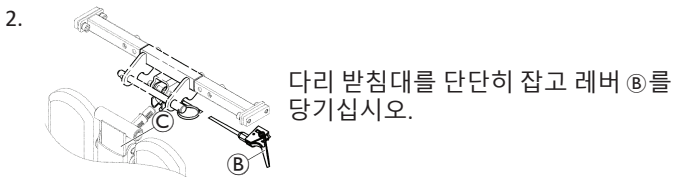
3.15 중앙 다리 받침대 — 수동 조절 가능

3.15.1 다리 받침대의 제거

중앙의 수동 조절식 다리 받침대를 완전히 제거할 수 있습니다.



1. 탈착식 차축 ①을 제거하십시오.



2. 다리 받침대를 단단히 잡고 레버 ②를 당기십시오.

3. 홀더 ③에서 다리 받침대를 제거하십시오.

3.15.2 다리 받침대의 각도 설정



주의! 부상 위험

다리 받침대가 고정되지 않은 상태에서 레버 ①을 당길 경우, 다리 받침대가 갑자기 떨어져 부상을 발생시킬 수 있습니다.

— 레버를 당기기 전에 다리 받침대를 고정하십시오.



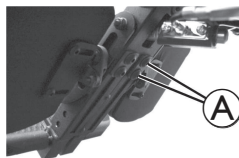
1. 다리 받침대를 단단히 잡으십시오.
2. 레버 ①을 당기십시오.
3. 다리 받침대를 필요한 위치로 밀어 넣으십시오.

3.15.3 다리 받침대의 길이 설정



- 3/16인치(5mm) 육각 렌치

다리 받침대의 길이는 서로 독립적으로 조절할 수 있습니다.



1. 다리 받침대 후방의 볼트 ①을 푸십시오.
2. 원하는 길이를 설정하십시오.
3. 볼트를 다시 조이십시오.

3.15.4 발판의 각도 설정



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치

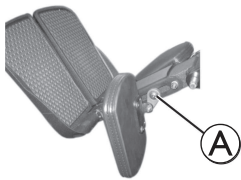


1. 조절 나사 ①에 접근하기 위해 발판을 위로 접으십시오.
2. 조절 나사를 설정하십시오.
3. 발판을 다시 아래로 접으십시오.

3.15.5 종아리 패드의 조절



- 3/16인치(5mm) 육각 렌치



1. 볼트 ①에 접근하기 위해 종아리 패드를 전방으로 접으십시오.
2. 볼트를 풀고 종아리 패드를 필요한 각도와 높이로 조절하십시오.
3. 볼트를 다시 조이십시오.
4. 종아리 패드를 후방으로 접으십시오.

3.16 LNX 다리 받침대

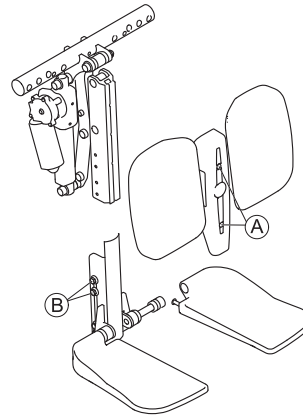
3.16.1 다리 받침대의 길이 설정

필요한 경우, 다리 받침대를 90° 대신 83° 또는 97°로 미리 설정할 수 있습니다. Invacare 제공업체에 문의하십시오.




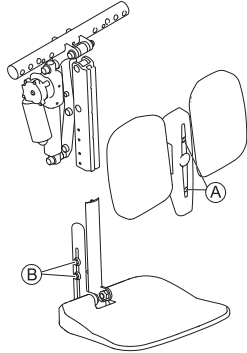
- 4mm 육각 렌치
- 10mm 개방형 렌치

다리 받침대의 길이는 서로 독립적으로 조절할 수 있습니다.



1. 다리 받침대 전방의 나사 ①를 제거하십시오.
2. 커버를 종아리 패드와 함께 제거하십시오.
3. 다리 받침대 측방의 너트 ②를 푸십시오.
너트를 제거하고 한 슬롯에서 다른 슬롯으로 옮겨야 할 수도 있습니다.
4. 원하는 길이를 설정하십시오.
5. 나사를 다시 조이십시오.
6. 종아리 패드와 커버를 다시 장착하고 나사를 다시 조이십시오.

 발 플랫폼을 구비한 다리 받침대도 동일한 방식으로 조절할 수 있습니다.



3.16.2 발판의 각도 설정



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치



1. 조절 나사 ①에 접근하기 위해 발판을 위로 접으십시오.
2. 조절 나사를 설정하십시오.
3. 발판을 다시 아래로 접으십시오.

3.16.3 발판의 너비 조절

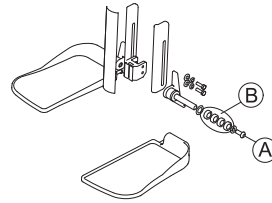
발판 너비는 스페이서를 통해 조절합니다:

- 너비를 증가시키려면 내측에 스페이서를 세팅하십시오.
- 너비를 감소시키려면 외측에 스페이서를 세팅하십시오.

각 스페이서는 너비를 1/4인치(6.35mm)씩 증가 또는 감소시킵니다.



- 6mm 육각 렌치

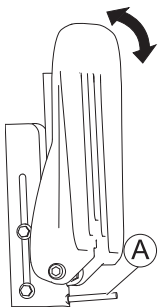


1. 나사 ①를 제거하십시오.
2. 스페이서 ②와 발판을 제거하십시오.
3. 필요에 따라 내측에 스페이서를 세팅하십시오.
4. 발판을 추가하십시오.
5. 필요에 따라 외측에 스페이서를 세팅하십시오.
6. 나사를 다시 조이십시오.

3.16.4 발 플랫폼의 각도 설정



- 5/32인치(4mm) 육각 렌치



1. 조절 나사 ①에 접근하기 위해 발 플랫폼을 위로 접으십시오.
2. 조절 나사를 설정하십시오.
3. 발 플랫폼을 다시 아래로 접으십시오.

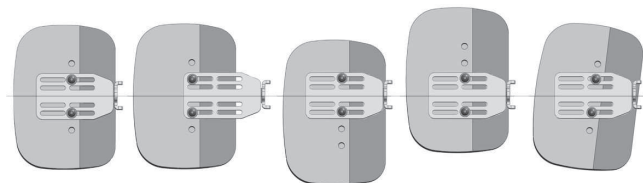
3.16.5 종아리 패드의 조절

! 전동 휠체어의 손상 위험

- 종아리 패드의 구성을 변경한 후, 다리 받침대 각도를 조절할 때 종아리 패드가 캐스터나 좌석 플레이트에 접촉하지 않도록 하십시오.

종아리 패드는 종아리 패드 후방의 장착 나사를 사용하여 각각의 장착 브래킷에서 독립적으로 조절할 수 있습니다. 종아리 패드는 다양한 상이한 구성을 달성하기 위해 (깊이, 높이 및 각도가) 조절될 수 있습니다. 독립적인 패드 조절을 통해 최종 사용자에게 최적의 위치 설정과 편안함을 제공할 수 있습니다 - 샘플 구성은 아래에 도시되어 있습니다.

종아리 패드 조절 - 샘플 구성



중앙 정렬

확장 위치(최대)

하강한 오프셋

상승한 오프셋

사선 정렬



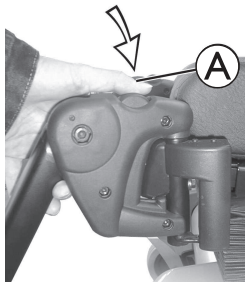
- 4mm 육각 렌치

1. 볼트에 접근하기 위해 종아리 패드를 전방으로 접으십시오.
2. 볼트를 풀고 필요한 경우 제거하십시오.
3. 종아리 패드를 필요한 높이와 너비로 조절하십시오.
4. 볼트를 다시 조이십시오.
5. 종아리 패드를 후방으로 접으십시오.

3.17 Vari-F 다리 받침대

3.17.1 다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기

작은 잠금 해제 버튼이 다리 받침대의 상부에 위치합니다. 다리 받침대가 잠금 해제될 경우, 휠체어에 탑승할 때 다리 받침대를 내측이나 외측으로 회전할 수 있는 것은 물론 완전히 제거할 수도 있습니다.



1. 잠금 해제 버튼 ①을 누르고 다리 받침대를 외측으로 회전시키십시오.
2. 다리 받침대를 상측 방향으로 제거하십시오.

3.17.2 각도 설정



주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

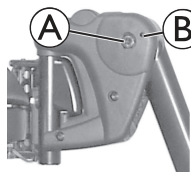
— 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.



- 6mm 육각 렌치

1. 육각 렌치를 사용하여 나사 ①을 푸십시오.

2. 나사를 푼 후에도 다리 받침대를 움직일 수 없는 경우, 지정된 보어홀 ②에 금속 핀을 위치시키고 망치를 사용하여 가볍게 두드리십시오. 이를 통해 다리 받침대 내부의 클램핑 메커니즘이 해제됩니다. 필요한 경우, 다리 받침대의 반대측에서 이 절차를 반복하십시오.



3. 나사 ③를 푸십시오.



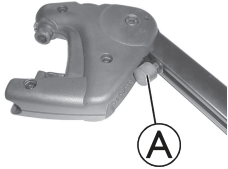
4. 원하는 각도를 설정하십시오.
5. 나사를 다시 조이십시오.

3.17.3 다리 받침대의 단부 정지부 설정하기



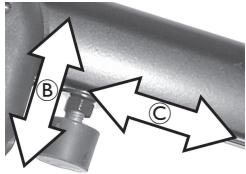
- 6mm 육각 렌치
- 10mm 렌치

1.



다리 받침대의 단부 위치는 고무 정지부 ①를 통해 결정됩니다.

2.



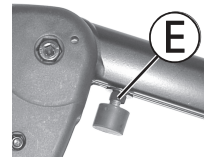
고무 정지부를 조이거나 풀고 ②, 또는 상하로 밀 수 있습니다 ③.

3.



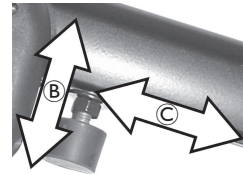
나사 ④를 풀고 고무 정지부에 접근하기 위해 다리 받침대를 위로 회전시키십시오.

4.



카운터 너트 ⑤를 푸십시오.

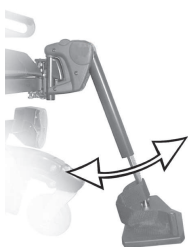
5.



고무 정지부를 원하는 위치로 옮기십시오.

6. 카운터너트를 다시 조이십시오.

7.



다리 받침대를 원하는 위치로 옮기십시오.

8. 나사를 다시 조이십시오.

3.17.4 다리 받침대의 길이 조절

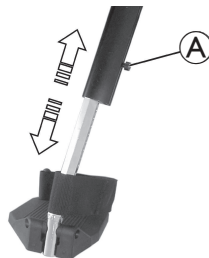


주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

- 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.



- 5mm 육각 렌치

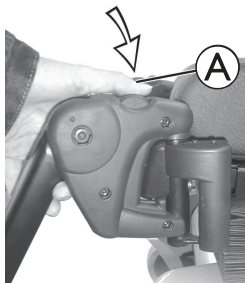


1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 길이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

3.18 Vari-A 다리 받침대

3.18.1 다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기

작은 잠금 해제 버튼이 다리 받침대의 상부에 위치합니다. 다리 받침대가 잠금 해제될 경우, 휠체어에 탑승할 때 다리 받침대를 내측이나 외측으로 회전할 수 있는 것은 물론 완전히 제거할 수도 있습니다.



1. 잠금 해제 버튼 ㉠을 누르고 다리 받침대를 외측으로 회전시키십시오.
2. 다리 받침대를 상측 방향으로 제거하십시오.

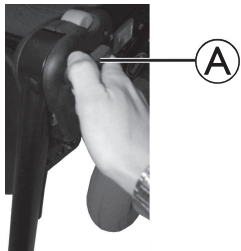
3.18.2 각도 설정



주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

— 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.

1.



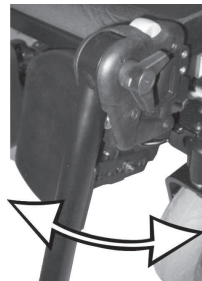
1. 잠금 손잡이 ㉠을 반시계 방향으로 최소 한 바퀴 푸십시오.

2.



손잡이를 두드리려 잠금 메커니즘을 해제하십시오.

3.



원하는 각도를 설정하십시오.

4.



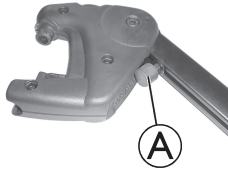
손잡이를 시계 방향으로 회전시켜 조이십시오.

3.18.3 다리 받침대의 단부 정지부 설정하기



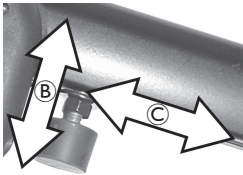
- 10mm 렌치

1.



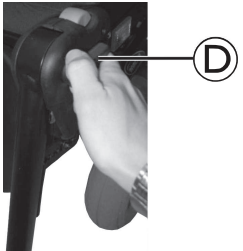
다리 받침대의 단부 위치는 고무 정지부 ①를 통해 결정됩니다.

2.



고무 정지부를 조이거나 풀고 ②, 또는 상하로 밀 수 있습니다 ③.

3.



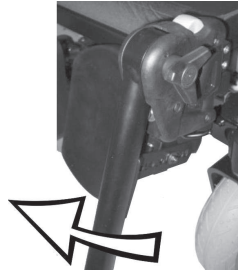
잠금 손잡이 ④를 반시계 방향으로 최소 한 바퀴 푸십시오.

4.



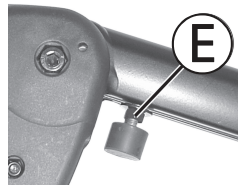
손잡이를 두드려 잠금 메커니즘을 해제하십시오.

5.



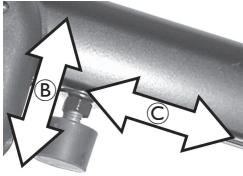
고무 정지부에 접근하기 위해 다리 받침대를 위로 회전시키십시오.

6.



렌치를 사용하여 카운터너트 ⑤를 푸십시오.

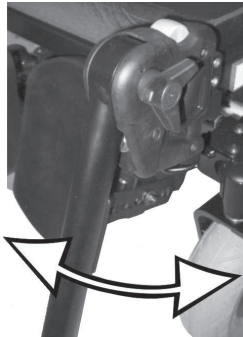
7.



고무 정지부를 원하는 위치로 옮기십시오.

8. 카운터너트를 다시 조이십시오.

9.



다리 받침대를 원하는 위치로 옮기십시오.

10. 잠금 손잡이를 다시 조이십시오.

3.18.4 다리 받침대의 길이 조절

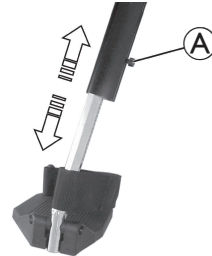


주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

— 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.



• 5mm 육각 렌치



1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 길이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

3.18.5 종아리 패드의 조절

높이 조절



• 4mm 육각 렌치



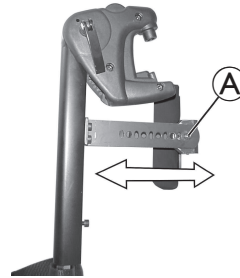
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

깊이 조절

종아리 패드의 깊이는 고정 플레이트를 통해 조절할 수 있습니다. 고정 플레이트의 개구 조합에 의해 5가지 상이한 깊이 설정을 제공합니다.



• 10mm 렌치



1. 너트 ①를 제거하십시오.
2. 원하는 깊이로 조절하십시오. 원형 개구는 종아리 패드 유지 나사용이고 타원형 개구는 나사산이 없는 애클릿용인 것을 준수하십시오.
3. 너트를 다시 돌려서 조이십시오.

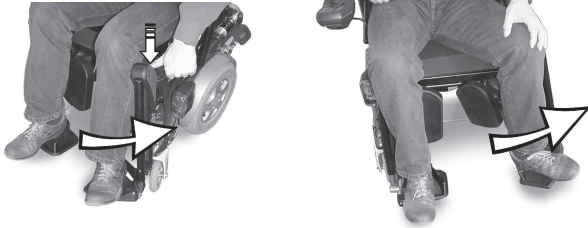
종아리 패드를 잠금 해제하고 후방으로 회전시키기



1.

종아리 패드를 일직선 상에서 하방으로 누르십시오.

2.



다리 받침대를 잠금해제하고 외측으로 회전시키십시오.
종아리 패드가 저절로 후방으로 회전합니다.

3.



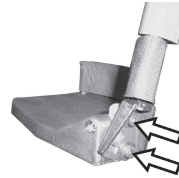
다리를 발꿈치 스트랩 위로 들어올려 지면에 놓으십시오.

3.18.6 발걸이의 조절

각도 조절식 발걸이의 조절



- 5mm 육각 렌치



1. 발걸이의 양측 멈춤 나사를 푸십시오.
2. 원하는 각도로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

각도 및 깊이 조절식 발걸이의 조절



- 5mm 육각 렌치

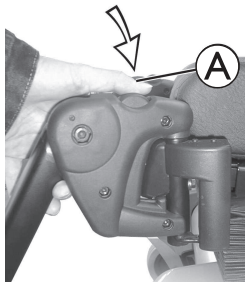


1. 발걸이 ㉠의 멈춤 나사를 푸십시오.
2. 발걸이를 원하는 각도 또는 깊이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

3.19 ADM 다리 받침대

3.19.1 다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기

작은 잠금 해제 버튼이 다리 받침대의 상부에 위치합니다. 다리 받침대가 잠금 해제될 경우, 휠체어에 탑승할 때 다리 받침대를 내측이나 외측으로 회전할 수 있는 것은 물론 완전히 제거할 수도 있습니다.



1. 잠금 해제 버튼 ①을 누르고 다리 받침대를 외측으로 회전시키십시오.
2. 다리 받침대를 상측 방향으로 제거하십시오.

3.19.2 각도 설정



주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

— 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.



주의!
충돌 위험

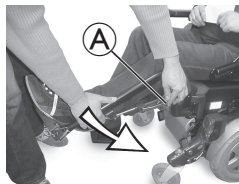
— 다리 받침대의 회전 범위 내에 손을 뺀지 마십시오.

상승시키기



1. 원하는 각도에 도달할 때까지 다리 받침대를 위로 당기십시오.

하강시키기



1. 다리 받침대를 발판 영역에 두고, 측방 조절 레버 ①을 당기고, 다리 받침대를 천천히 내리십시오.

3.19.3 다리 받침대의 길이 조절

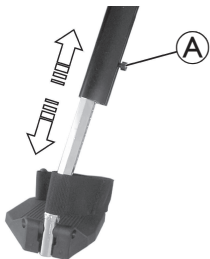


주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

— 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.



• 5mm 육각 렌치



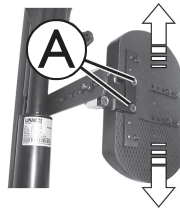
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 길이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

3.19.4 종아리 패드의 조절

높이 조절



• 4mm 육각 렌치



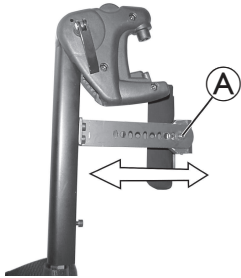
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

깊이 조절

종아리 패드의 깊이는 고정 플레이트를 통해 조절할 수 있습니다. 고정 플레이트의 개구 조합에 의해 5가지 상이한 깊이 설정을 제공합니다.



- 10mm 렌치



1. 너트 ①을 제거하십시오.
2. 원하는 깊이로 조절하십시오. 원형 개구는 종아리 패드 유지 나사용이고 타원형 개구는 나사산이 없는 애클릿용인 것을 준수하십시오.
3. 너트를 다시 돌려서 조이십시오.

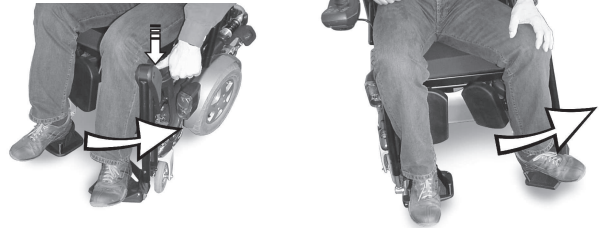
종아리 패드를 잠금 해제하고 후방으로 회전시키기



1.

종아리 패드를 일직선 상에서 하방으로 누르십시오.

2.



다리 받침대를 잠금해제하고 외측으로 회전시키십시오.
종아리 패드가 저절로 후방으로 회전합니다.

3.



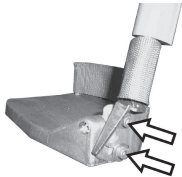
다리를 발꿈치 스트랩 위로 들어올려 지면에 놓으십시오.

3.19.5 발걸이의 조절

각도 조절식 발걸이의 조절



- 5mm 육각 렌치

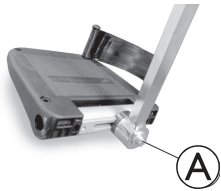


1. 발걸이의 양측 멈춤 나사를 푸십시오.
2. 원하는 각도로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

각도 및 깊이 조절식 발걸이의 조절



- 5mm 육각 렌치

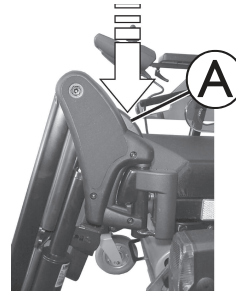


1. 발걸이 ①의 멈춤 나사를 푸십시오.
2. 발걸이를 원하는 각도 또는 깊이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

3.20 전동 승강 다리 받침대(ADE 다리 받침대)

3.20.1 다리 받침대를 외측으로 회전 및/또는 제거하기

작은 잠금 해제 버튼이 다리 받침대의 상부에 위치합니다. 다리 받침대가 잠금 해제될 경우, 휠체어에 탑승할 때 다리 받침대를 내측이나 외측으로 회전할 수 있는 것은 물론 완전히 제거할 수도 있습니다.



1. 잠금 해제 버튼 ①를 누르고 다리 받침대를 외측으로 회전시키십시오.
2. 다리 받침대를 상측 방향으로 제거하십시오.

3.20.2 각도 설정



주의!
충돌 위험

— 다리 받침대의 회전 범위 내에 손을 뺀지 마십시오.



주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

- 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.

전기 높이 조절식 다리 받침대는 리모컨을 사용하여 작동시킵니다. 자세한 내용은 리모컨의 별도 사용 설명서를 참조하십시오.

3.20.3 다리 받침대의 길이 조절

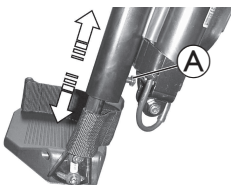


주의!
발걸이 및 다리 받침대의 잘못된 조절로 인한 부상 위험

- 모든 여행 전과 여행 중에는 발걸이가 캐스터 휠이나 지면에 접촉하지 않도록 해야합니다.



- 10mm 렌치



1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 길이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

3.20.4 종아리 패드의 조절

높이 조절



- 4mm 육각 렌치



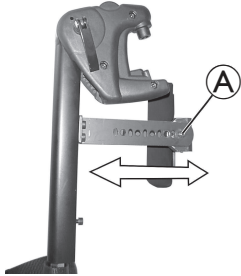
1. 나사 ①를 푸십시오.
2. 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

깊이 조절

종아리 패드의 깊이는 고정 플레이트를 통해 조절할 수 있습니다. 고정 플레이트의 개구 조합에 의해 5가지 상이한 깊이 설정을 제공합니다.



• 10mm 렌치



1. 너트 ㉠을 제거하십시오.
2. 원하는 깊이로 조절하십시오. 원형 개구는 종아리 패드 유지 나사용이고 타원형 개구는 나사산이 없는 애클릿용인 것을 준수하십시오.
3. 너트를 다시 돌려서 조이십시오.

종아리 패드를 잠금 해제하고 후방으로 회전시키기



1.

종아리 패드를 일직선 상에서 하방으로 누르십시오.

2.



다리 받침대를 잠금해제하고 외측으로 회전시키십시오.
종아리 패드가 저절로 후방으로 회전합니다.

3.



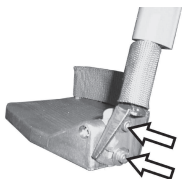
다리를 발꿈치 스트랩 위로 들어올려 지면에 놓으십시오.

3.20.5 발걸이의 조절

각도 조절식 발걸이의 조절



- 5mm 육각 렌치

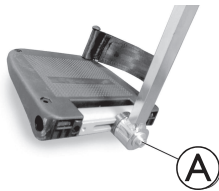


1. 발걸이의 양측 멈춤 나사를 푸십시오.
2. 원하는 각도로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

각도 및 깊이 조절식 발걸이의 조절



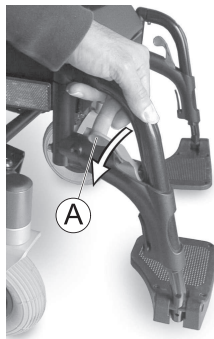
- 5mm 육각 렌치



1. 발걸이 ㉠의 멈춤 나사를 푸십시오.
2. 발걸이를 원하는 각도 또는 깊이로 조절하십시오.
3. 나사를 다시 조이십시오.

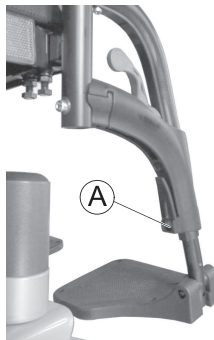
3.21 표준 80° 다리 받침대의 조절


회전 및/또는 제거



1. 해제 레버 ㉠을 내측 또는 외측으로 미십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 부품을 위로 당겨 제거하십시오.

길이 조절

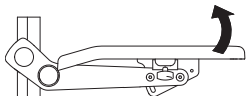


1. 나사 ㉠을 푸십시오.
 나사 ㉠을 제거하지 마십시오.
2. 부품을 원하는 위치로 조절하십시오.
3. 나사를 조이십시오.

4 사용

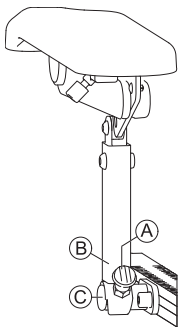
4.1 측방 이동을 위한 팔걸이의 제거

플립업 팔걸이




1. 측방 이동을 위한 플립업 팔걸이.

팔로잉 팔걸이

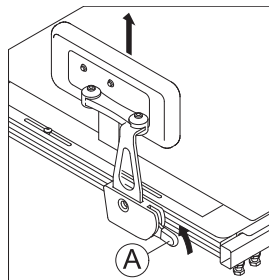


1. 손잡이 ①을 당겨 팔걸이 지지대 ②를 베어링 플레이트 ③에서 잠금 해제하십시오.
2. 측방 이동을 위한 플립업 팔걸이.

 측방 이동에 대한 자세한 내용은 전동 휠체어의 사용 설명서를 참조하십시오.

4.2 킥 릴리스로 힙 지지대 제거/삽입하기

힙 지지대의 제거



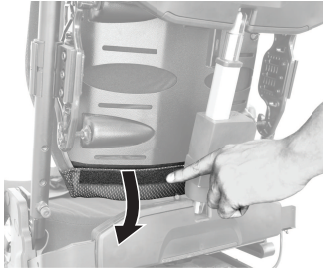
1. 레버 ①을 상방으로 당기십시오.
2. 홀더에서 힙 지지대를 제거하십시오.

힙 지지대의 삽입

1. 홀더에 힙 지지대를 삽입하십시오.
2. 레버 ①을 하방으로 미십시오. 힙 지지대가 딸각 소리와 함께 잠기는지 확인하십시오.

4.3 등받이 쿠션의 교체

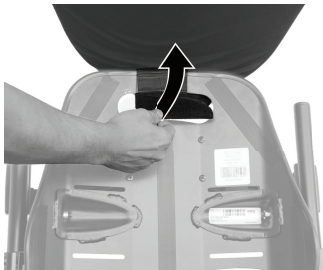
Matrx Elite 등받이만 해당
등받이 쿠션의 제거



1. 하부 등받이의 벨크로를 푸십시오.

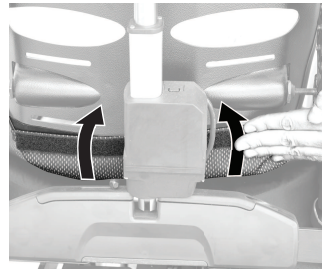


2. 쿠션을 위로 들어 올리십시오.



3. 등받이 핸들의 벨크로를 푸십시오.

등받이 쿠션의 설치



1. 하부 등받이에 벨크로를 부착하십시오.



2. 쿠션을 위로 접으십시오.



3. 등받이 핸들에 벨크로를 부착하십시오.

4.4 LNX 전동 중앙 다리 받침대를 텔레스코핑 풋보드와 사용하기

각도 조절



경고! 끼임 지점

다리 받침대의 각도 조정 시 끼임 위험.

- 다리 받침대의 각도를 조절할 경우 다리 받침대의 상단을 비워 두십시오.

풋보드 하강시키기



알림!

미리 설정된 지점까지 풋보드를 하강시키면 바닥이 손상될 수 있습니다.

- 풋보드가 바닥에 닿으면 하강시키는 것을 중단하십시오.

미리 설정된 지점까지 텔레스코핑 풋보드를 하강시킬 수 있습니다. 휠체어 구성에 따라, 이 지점은 좌석-바닥 높이에 정확히 맞지 않고 몇 밀리미터 위에서 끝나거나 몇 밀리미터 바닥으로 밀려날 수 있습니다.

주행 잠금



알림!

풋보드를 하강시킨 상태에서 휠체어를 운전하면 다리 받침대가 손상될 수 있습니다.

- 풋보드를 움직이자마자 주행 잠금이 작동합니다.

1. 주행 잠금을 해제하려면 풋보드를 상단 위치로 후퇴시키십시오.

5 유지 관리 일정

전동 위치 설정 시스템의 최적의 안전성과 신뢰성을 보장하려면 아래의 유지 관리 일정/표를 준수하십시오. 유지 관리 일정 외에도 일상 생활에 포함해야 하는 다음 유지 관리 작업과 안전 경고를 유념하십시오.



경고!
전동 위치 설정 시스템의 기능/성능이 갑자기 또는 점진적으로 저하되는 경우(즉, 액추에이터 모터/기어박스 소음 증가, 덜거덕거림, 헐거움 등), 반드시 즉시 딜러에 보고해야 합니다

- 자격을 갖춘 기술자가 휠체어를 완전히 점검하여 비정상적인 마모나 찢어짐이 없는지, 또는 서비스 및/또는 수리가 필요한 물리적 손상이 없는지 확인하는 것을 권장합니다.



전동 위치 설정 시스템이 적절히 안전하게 작동하는지 확인하기 위해, Invacare에서는 자격을 갖춘 기술자가 육(6)개월마다 전동 위치 설정 시스템에 대한 전체 딜러 점검을 수행하는 것을 권장합니다.



휠체어 전원 베이스에 대한 모든 유지 관리 및 안전 정보를 읽고 따르십시오. 휠체어의 사용 설명서(별도 제공)를 참조하십시오.

일일 유지 관리:

- 전동 위치 설정 시스템을 작동하는 모든 스위치(푸시 버튼/토글)가 적절히 기능하는지 확인하십시오.
- 배터리를 충전하십시오(배터리 충전 및 적절한 배터리 관리에 대한 중요한 정보는 휠체어의 사용 설명서를 참조하십시오).

월간 점검 체크리스트:

- 전기/배선 하네스:
 - 배선에 끼임이나 당김이 있는지 (좌석 시스템의 전체 범위에 걸쳐) 확인하십시오
 - 전선에 마모 및 찢어짐이 있는지 점검하십시오
 - 연결이 안전한지 확인하십시오
- 커버:
 - 모든 커버 부품에 손상 및 마모가 있는지 확인하십시오
 - 모든 커버, 특히 금속 부품 근처에 있는 커버에 손상 및 마모가 있는지 확인하십시오
- 하드웨어 및 부품:
 - 장착 하드웨어(좌석 시스템에서 베이스까지)를 점검하십시오
- 제한 스위치:
 - 제한 스위치의 설정을 확인하십시오
 - DLO가 올바르게 기능하는지 확인하십시오

6 사용 후

6.1 재생하기

이 제품은 재사용하기에 적합합니다. 새 사용자에게 맞게 제품을 재생하려면 다음 작업을 수행하십시오.

- 검사
- 세척 및 소독하기
- 새 사용자에게 맞게 조정

자세한 내용은 단원 및 이 제품의 정비 설명서를 참조하십시오.

제품과 함께 사용 설명서가 제공되는지 확인하십시오.

손상 또는 오작동이 감지될 경우 제품을 재사용하지 마십시오.

6.2 폐기 처리

수명이 다한 제품은 환경을 위해 재활용 시설을 통해 분리수거하십시오.

제품 및 구성요소를 분해하여 서로 다른 재료를 개별적으로 분리하고 재활용할 수 있도록 하십시오.

중고품 및 포장재의 폐기 및 재활용은 각 국가의 폐기물 처리에 관한 법률 및 규정을 준수해야 합니다. 자세한 내용은 해당 지역 폐기물 관리 회사에 문의하십시오.

7 문제 해결하기

7.1 성능 문제 해결



전동 휠체어 및 전자 장치에 대한 추가적인 문제 해결 정보는 전동 휠체어 및 리모컨 사용자 설명서(별도 제공)의 문제 해결 섹션을 참조하십시오.

증상	가능성 있는 원인	해결 방법
휠체어 전원은 켜져 있지만 시스템은 구동되지 않음	시스템이 주행 잠금(DLO) 각도를 넘어서 기울어지거나 밧/또는 승강함	좌석 시스템을 중립(흞) 위치로 복귀시키십시오.
	구동 모터가 연결되지 않음	구동 모터를 연결시키십시오.
	텔레스코핑 풋보드를 구비한 LNX 전동 중앙 다리 받침대가 하강함	풋보드를 상단 위치로 후퇴시키십시오.
좌석 시스템이 기능하지 않음	배터리 부족	배터리를 확인/충전/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	전기 연결이 느슨하거나 결함이 있음	케이블 연결을 확인하십시오/케이블 타이를 확인하십시오(너무 조임/너무 느슨함). 제공업체에 문의하십시오.
	퓨즈 나감	퓨즈를 점검/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	간섭/장애물, 전선 끼임	간섭 또는 장애의 근원을 확인하십시오/케이블에 끼인 지점이 있는지 확인하십시오. 제공업체에 문의하십시오.

증상	가능성 있는 원인	해결 방법
간헐적인 좌석 시스템 기능(일상, 틸팅 중, 리클라이닝 중...)	전기 연결 느슨함/결함	케이블 연결을 확인하십시오/케이블 타이를 확인하십시오(너무 조임/너무 느슨함).
	전원 하네스 결함	전원 하네스를 확인/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	제한 스위치 결함	제한 스위치를 확인/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	거의 소진된 배터리(충전 변동)	배터리를 확인/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
주행 잠금(DLO)이 기능하지 않음	전기 연결 느슨함/결함	연결을 확인하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	DLO 제한 스위치/기계식 스위치가 적절히 설정되지 않음	제공업체에 문의하십시오.
	DLO 제한 스위치 결함	제공업체에 문의하십시오.
제한 스위치가 적절히 기능하지 않음	전기 연결 느슨함/결함	연결을 확인하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	제한 스위치 결함	제한 스위치를 확인/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	제한 스위치가 적절히 설정되지 않음	제공업체에 문의하십시오.

증상	가능성 있는 원인	해결 방법
시스템이 한 방향으로만 작동함	한도를 초과함(DLO, RDS, 등반이 각도, 승강 좌석 잠금)	한도 범위 내에 들어오십시오.
	제한 스위치 결함	제한 스위치를 확인/교체하십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	제한 스위치가 적절히 설정되지 않음	제공업체에 문의하십시오.
	저전압	제공업체에 문의하십시오.
	배터리가 충전되지 않음	배터리를 충전하십시오.
리모컨이 기능하지 않음	리모컨이 플러그 연결되지 않음	케이블 연결을 점검하십시오.
	리모컨이 켜지지 않음	키패드를 통해 리모컨의 전원을 켜십시오. 제공업체에 문의하십시오.
	베이스 퓨즈 나감	퓨즈를 점검/교체하십시오.
액추에이터가 계속 작동함	스위치 하네스가 끼임	하네스 위치를 점검/조절하여 끼임을 방지하십시오. 제공업체에 문의하십시오.

8 기술 사양

8.1 기술 사양

이하에서 제공하는 기술 정보는 표준 구성에 적용되거나 달성 가능한 최대 값을 나타냅니다. 이는 부속품을 추가할 경우 변경될 수 있습니다. 이러한 값의 정확한 변경 사항은 각각의 부속품 섹션에 자세히 설명되어 있습니다.



경우에 따라, 측정된 값이 최대 ± 10 mm까지 달라질 수 있습니다.

전동 휠체어의 자세한 기술 데이터는 휠체어의 사용 설명서를 참조하십시오.

Modulite 좌석 시스템의 치수 및 중량

ISO 7176-5에 따른 치수	전동 휠체어			
	TDX SP2(표준)	AVIVA RX(표준)	AVIVA RX(HD)	AVIVA FX
좌석 너비[mm](팔호 안은 팔걸이 조절 범위)	<ul style="list-style-type: none"> • 380 (380 ~ 430) • 430 (430 ~ 480) • 480 (480 ~ 530) • 530 (530 ~ 580) 	<ul style="list-style-type: none"> • 330 (330 ~ 380) • 380 (380 ~ 430) • 430 (430 ~ 480) • 480 (480 ~ 530) • 530 (530 ~ 580) 	<ul style="list-style-type: none"> • 620 (620 ~ 670) • 650 (650 ~ 700) 	<ul style="list-style-type: none"> • 380 (380 ~ 430) • 430 (430 ~ 480) • 480 (480 ~ 530) • 530 (530 ~ 580)
좌석 깊이[mm]	• 410 ~ 560	• 410 ~ 510	• 510 ~ 580	• 410 ~ 510
좌석 쿠션 두께[mm]	• 50/75/90/100		• 90	• 50/75/90/100
등받이 각도	• +90° ... +120°			
등받이 높이 ¹ [mm]				
슬링 등받이	• 480 / 540		• 540	• 480 / 540
텔레스코픽 좌석 프레임	• 560 ~ 610		• —	• 560 ~ 610
Matrix 등받이	• —	• 400 / 500	• —	• 400 / 500

ISO 7176-5에 따른 치수	전동 휠체어			
	TDX SP2(표준)	AVIVA RX(표준)	AVIVA RX(HD)	AVIVA FX
팔걸이 높이 텔레스코픽 좌석 프레임[mm]				
T-팔걸이	• 245 ~ 310 / 295 ~ 360			
플립업 팔걸이	• 230 ~ 360	• —	• 230 ~ 360	
팔로잉 팔걸이	• 230 ~ 300 / 300 ~ 360	• —	• 230 ~ 300 / 300 ~ 360	
팔걸이 높이 일체형 좌석 플레이트[mm]				
T-팔걸이	• 275 ~ 340 / 325 ~ 390	• —	• —	
팔걸이 깊이 ² [mm]	• 최대 440	• 325 ~ 397		
최대 팔걸이 중량[kg]	• 1.7			
최대 머리 받침대 중량[kg]	• 1.4			
좌석 각도, 전기적 조절(틸팅 전용 모듈 50°[T] / 리프터를 구비한 틸팅 장치 45°[T/L])				
표준 마운트	• 0° ... 50(T) / 0° ... 45°(T/L)	• —	• —	
5° 고정 전방 마운트	• -5° ... 45°(T) / -5° ... 40°(T/L)	• —	• —	
10° 고정 전방 마운트	• -10° ... 40°(T) / -10° ... 35°(T/L)	• —	• —	
5° 고정 후방 마운트	• 5° ... 55°(T) / 5° ... 50°(T/L)	• —	• —	
좌석 각도, 전기적 조절(30°)				
표준 마운트	• 0° ... +30°			
5° 고정 전방 마운트	• -5° ... +25°	• —		
좌석 각도, 전기적 조절(20°)				

ISO 7176-5에 따른 치수	전동 휠체어			
	TDX SP2(표준)	AVIVA RX(표준)	AVIVA RX(HD)	AVIVA FX
표준 마운트	• 0° ... +20°			• —
좌석 각도, 수동 조절	• 0° ... +8°	• 0°... +15°		• —

발걸이 및 다리 받침대					
Vari F	길이[mm]	• 290 ~ 460	표준 80°	길이[mm]	• 290 ~ 460
	각도	• +70° ... 0°		각도	• +80°... 0°
	최대 중량[kg]	• 1.6		최대 중량[kg]	• 3.1
Vari A	길이[mm]	• 290 ~ 460	중앙 장착형(수동)	길이[mm]	• 280 ~ 385
	각도	• +70° ... 0°		각도	• +90°... 0°
	최대 중량[kg]	• 2.7		최대 중량[kg]	• 5.4
ADM(수동)	길이[mm]	• 290 ~ 460	중앙 장착형 전동 LNX ³	길이[mm]	• 340 ~ 410
	각도	• +80° ... 0°		각도	• +97°... + 7° • +90° ... 0° • +83°... -7°
	최대 중량[kg]	• 3.1			
ADE(전동)	길이[mm]	• 290 ~ 460			
	각도	• +80° ... 0°			
	최대 중량[kg]	• 4.2			

- 1 좌석 쿠션 없이 측정됨
- 2 등받이 기준면과 팔걸이 조립체의 가장 전방 부분 사이의 거리
- 3 다리 받침대가 제거 불가능하여 부품 중량을 측정할 수 없음



EU 수출:

Invacare Poirier SAS

Route de St Roch

F-37230 Fondettes

전화: (33) (0) 2 47 62 69 80

serviceclient_export@invacare.com

www.invacare.eu.com



Invacare GmbH

Am Achener Hof 8

D-88316 Isny

Germany



Invacare UK Operations Limited

Unit 4, Pencoed Technology Park, Pencoed

Bridgend CF35 5AQ

UK

1677824-G 2024-09-02



Making Life's Experiences Possible®



Yes, you can.®