



Invacare® Ultra Low Maxx wg Motion Concepts

Uzupełnienie instrukcji obsługi elektrycznego wózka inwalidzkiego

pl **Modułowy system ustawiany elektrycznie**
Instrukcja obsługi

Ta instrukcja MUSI zostać przekazana użytkownikowi produktu.
PRZED użyciem tego produktu niniejsza instrukcja MUSI zostać przeczytana i zachowana jako
przyszłe odniesienie.



Yes, you can.®

Spis treści

1	Ogólne	5
1.1	Informacje na temat niniejszej instrukcji	5
1.2	Symbole stosowane w instrukcji	5
1.3	Informacje nt. gwarancji	6
1.4	Informacje dotyczące bezpieczeństwa stosowania systemu siedziska	6
2	Elementy	9
2.1	Funkcje ustawiania elektrycznego	9
2.2	Ograniczenia napędu i siedziska (system LiNX)	10
2.2.1	Ograniczenia napędu	10
2.2.2	Ograniczenia siedziska	13
3	Konfiguracja	15
3.1	Ogólne informacje dotyczące konfiguracji	15
3.2	Regulowanie uchwytu pulpitu sterowniczego	16
3.3	Regulowanie uchwytu pulpitu sterowniczego Quad Link	18
3.4	Regulacja odchylanego uchwytu pulpitu sterowniczego Maxx Resolve	19
3.5	Regulowanie uchwytu obejmmy centralnej	21
3.5.1	Regulowanie głębokości uchwytu obejmmy centralnej	21
3.5.2	Regulowanie wysokości uchwytu obejmmy centralnej	21

3.5.3	Regulowanie położenia pulpitu sterowniczego / wyświetlacza	22
3.6	Regulowanie mechanizmu odchylanego	23
3.7	Regulowanie uchwytu wyświetlacza	24
3.8	Regulowanie ręcznego systemu sterowania podbródkiem	25
3.8.1	Regulacja joysticka kontroli kończyny	25
3.8.2	Regulowanie przełącznika jajkowego	26
3.9	Regulacja układu głowy	26
3.10	Regulacja zagłówka z układem sterowania z użyciem ciśnienia i podciśnienia	27
3.11	Regulacja kąta fabrycznie ustawionego oparcia	27
3.12	Regulacja wspornikowego podłokietnika składanego	28
3.13	Szyna Ultra Rail zamontowana odwrotnie na podłokietniku wspornikowym Maxx	29
3.14	Regulacja dwusłupkowego odchylanego podłokietnika	29
3.15	Wyregulować podłokietnik za pomocą wieloosiowego podparcia kończyny górnej (MACES)	30
3.16	Regulacja bloku łokcia	30
3.17	Regulacja podparcia bioder z szybkozłączką	31
3.18	Regulacja bocznej podpory tułowia	33
3.19	Regulacja zagłówka	34
3.19.1	Montaż adaptera zagłówka do oparcia Elite i High	35
3.19.2	Automatyczna konfiguracja i montaż zagłówka	36
3.19.3	Regulowanie wyposażenia zagłówka Elan	37
3.19.4	Regulacja wieloosiowego wyposażenia zagłówka	38

© 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 ™ i ®. O ile nie zaznaczono inaczej, wszystkie znaki towarowe są własnością firmy Invacare International GmbH lub są licencjonowane przez nią albo jej oddziały.

3.20	Podparcia nóg Pivot Plus	39	3.24.7	Odblokowywanie i odchylanie do tyłu podkładki pod tydkę	52
3.20.1	Odchylane podparcia nóg	39	3.24.8	Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia	53
3.20.2	Zdejmowanie podparć nóg	40	3.24.9	Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia i głębokości	53
3.20.3	Regulowanie kąta podparcia nóg	40	3.25	Podparcia nóg ADM	54
3.20.4	Dostosowywanie stopnia o regulowanej szerokości i kącie nachylenia	41	3.25.1	Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go	54
3.21	Montowane centralnie podparcia nóg — z regulacją ręczną	41	3.25.2	Ustawianie kąta	54
3.21.1	Demontaż podparcia nóg	41	3.25.3	Regulowanie długości podparcia nóg	55
3.21.2	Ustawianie kąta podparcia nóg	42	3.25.4	Regulowanie wysokości podkładki pod tydkę	55
3.21.3	Ustalanie długości podparcia nóg	42	3.25.5	Regulowanie głębokości podkładki pod tydkę	55
3.21.4	Ustawianie kąta pochylenia stopnia	42	3.25.6	Odblokowywanie i odchylanie do tyłu podkładki pod tydkę	56
3.21.5	Ustawianie kąta i wysokości podkładki pod tydkę	42	3.25.7	Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia	56
3.22	Podparcie nóg LNX	43	3.25.8	Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia i głębokości	57
3.22.1	Ustalanie długości podparcia nóg	43	3.26	Podnoszone elektrycznie podparcia nóg (podparcia nóg ADE)	57
3.22.2	Ustawianie kąta pochylenia stopnia	43	3.26.1	Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go	57
3.22.3	Regulacja szerokości stopnia	43	3.26.2	Ustawianie kąta	57
3.22.4	Ustawianie kąta pochylenia podparcia	44	3.26.3	Regulowanie długości podparcia nóg	58
3.22.5	Ustawianie wysokości i szerokości podkładki pod tydkę	44	3.26.4	Regulowanie wysokości podkładki pod tydkę	58
3.23	Podparcie nóg Vari-F	45	3.26.5	Regulowanie głębokości podkładki pod tydkę	58
3.23.1	Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go	45	3.26.6	Odblokowywanie i odchylanie do tyłu podkładki pod tydkę	58
3.23.2	Ustawianie kąta	45	3.26.7	Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia	59
3.23.3	Ustawianie krańcowego położenia podparcia nóg	46			
3.23.4	Regulowanie długości podparcia nóg	47			
3.24	Podparcia nóg Vari-A	48			
3.24.1	Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go	48			
3.24.2	Ustawianie kąta	48			
3.24.3	Ustawianie krańcowego położenia podparcia nóg	49			
3.24.4	Regulowanie długości podparcia nóg	51			
3.24.5	Regulowanie wysokości podkładki pod tydkę	52			
3.24.6	Regulowanie głębokości podkładki pod tydkę	52			

3.26.8	Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia i głębokości	59
4	Użytkowanie	60
4.1	Obracanie/zdejmowanie odchylanego podłokietnika	60
4.2	Obracanie podłokietnika wspornikowego	60
4.3	Zdejmowanie/wkładanie podparcia bioder za pomocą szybkozłączki	61
4.4	Korzystanie z zasilanego LNX podparcia nóg montowanego na środku z teleskopowym podestem	61
4.5	Odchylanie w bok pulpitu sterowniczego	61
4.6	Odchylanie uchwyty obejmy centralnej na bok	63
4.7	Odchylanie uchwyty wyświetlacza na bok	63
4.8	Wymiana poduszki oparcia pleców	64
5	Harmonogram konserwacji	65
6	Po użyciu	66
6.1	Regeneracja	66
6.2	Utylizacja	66
7	Rozwiązywanie problemów	67
7.1	Rozwiązywanie problemów dotyczących wydajności	67
8	Dane techniczne	70
8.1	Specyfikacje techniczne	70

1 Ogólne

1.1 Informacje na temat niniejszej instrukcji

Dokument ten stanowi uzupełnienie dokumentacji użytkownika produktu.

Niniejszy element nie jest oznakowany symbolem CE i UKCA, jednak stanowi część produktu, który spełnia wymagania dotyczące urządzeń klasy I i części II UK MDR 2002 (ze zmianą) klasy I określone w rozporządzeniu UE nr 2017/745 o wyrobach medycznych. Produkt ten jest zatem objęty oznakowaniem CE i UKCA. Więcej informacji znajduje się w dokumentacji użytkownika produktu.

Niniejszego elementu należy używać wyłącznie w przypadku przeczytania i zrozumienia niniejszej instrukcji. Należy zasięgnąć dodatkowych wskazówek od fachowego personelu medycznego, który jest zaznajomiony ze stanem zdrowia pacjenta i wyjaśni wszelkie pytania dotyczące prawidłowego korzystania z urządzenia oraz jego niezbędnej regulacji.

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

Firma Invacare zastrzega sobie prawo do zmiany specyfikacji elementu 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.

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 elementu, na przykład powiadomienia dotyczące bezpieczeństwa produktu i wycofywania produktów, należy się skontaktować z przedstawicielem firmy Invacare. Stosowne adresy znajdują się na końcu tego dokumentu.

W przypadku wystąpienia poważnego wypadku związanego z elementem należy poinformować producenta i właściwe organa 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.



NIEBEZPIECZEŃSTWO!

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



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 dotyczy wszystkich instrukcji)



Osoba odpowiedzialna w Wielkiej Brytanii

Wskazuje, czy produkt nie jest produkowany w Wielkiej Brytanii.



Triman

Wskazuje zasady recyklingu i utylizacji odpadów (dotyczy tylko Francji).

1.3 Informacje nt. gwarancji

Zapewniamy gwarancję producenta na produkt zgodnie z naszymi ogólnymi warunkami i postanowieniami prowadzenia działalności gospodarczej w odpowiednich krajach.

Roszczenia gwarancyjne należy kierować wyłącznie do bezpośredniego dostawcy produktu.

1.4 Informacje dotyczące bezpieczeństwa stosowania systemu siedziska

System siedziska został specjalnie skonfigurowany i zmontowany do podstawy wózka inwalidzkiego przed dostarczeniem. Należy zwrócić uwagę, że za końcową konfigurację i decyzję zakupową dotyczącą pełnego systemu wózka inwalidzkiego ponosi odpowiedzialność użytkownik elektrycznego wózka inwalidzkiego, który jest zdolny do podjęcia takiej decyzji, oraz jego/jej fachowy personel medyczny. Treść niniejszej instrukcji obsługi opiera się na oczekiwaniu, że ekspert zajmujący się elektrycznym wózkiem inwalidzkim dostosował elektryczny wózek inwalidzki dla użytkownika i wspomagał przepisujący fachowy personel medyczny w instruowaniu oraz korzystaniu z tego urządzenia.

Instrukcja obsługi elektrycznego wózka inwalidzkiego zawiera wszystkie stosowane informacje dotyczące bezpieczeństwa na temat korzystania z elektrycznego wózka inwalidzkiego, w tym system siedziska. Te informacje dotyczące bezpieczeństwa należy przeczytać i przestrzegać ich.



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko wywrócenia się

Elektryczny wózek inwalidzki może się przewrócić po zmianie jego charakterystyki stabilności lub położenia siedziska.

- Przed podjęciem próby aktywnego korzystania z wózka inwalidzkiego należy określić i ustalić własne osobiste granice bezpieczeństwa ćwicząc czynności zginania, sięgania oraz przenoszenia w obecności wykwalifikowanego fachowego personelu opieki zdrowotnej.
- System siedziska może być zamontowany na podstawie w różnych położeniach przednich i tylnych. Należy upewnić się, że wybrana pozycja zapewnia maksymalną stabilność w pełnym zakresie pozycji siedzenia.
- Należy uwzględnić wszystkie osobiste urządzenia i akcesoria (plecaki, systemy wentylacji, dodatkowe akumulatory itp.), które będą przewożone na wózku inwalidzkim. Na przykład załadowany plecak, przymocowany z tyłu systemu siedziska, może znacząco zmniejszyć stabilność wózka przy odchyleniach do tyłu.
- Należy uwzględnić stosowane oparcie pleców. Na przykład cofnięte oparcie może przesunąć do tyłu środek ciężkości i znacząco zmniejszyć stabilność wózka przy odchyleniach do tyłu. Z drugiej strony, gruba poduszka oparcia spowoduje przesunięcie do przodu i zmniejszy stabilność wózka inwalidzkiego i narazi na upadek do przodu.



- Należy zawsze przesuwając swoją masę w kierunku skręcania. Przesuwanie masy w przeciwną stronę może pogorszyć stabilność podstawy wózka inwalidzkiego powodując przewrócenie się.
- Należy uwzględnić stosowaną poduszkę siedziska. Gruba poduszka siedziska spowoduje podniesienie środka ciężkości i zmniejszy stabilność wózka inwalidzkiego we wszystkich kierunkach.
- Wszystkie systemy siedziska są wyposażone w blokady jazdy. Należy upewnić się, że są one ustawione w ten sposób, aby nie pogarszały stabilności podczas jazdy (patrz 2.2 *Ograniczenia napędu i siedziska (system LiNX), str. 10*).
- Wózek inwalidzki ma programowalny sterownik, który umożliwia regulację maksymalnego przyspieszania i zwalniania wózka inwalidzkiego. Należy upewnić się, że wartości te są ustawione odpowiednio dla systemu i użytkownika.
- Podczas obsługi przy zmniejszonej prędkości jazdy lub blokadzie zabezpieczającej przed wywróceniem, należy zawsze podróżować na gładkiej, równej powierzchni w celu zapewnienia, że stabilność wózka inwalidzkiego nie uległa pogorszeniu.
- Podczas konfigurowania wózka inwalidzkiego należy uwzględnić wszystkie stany medyczne. Mimowolne ruchy mięśni, takie jak skurcze, mogą wpływać na stabilność wózka inwalidzkiego, zwłaszcza gdy system siedziska jest w pozycji przechylonej lub odchylonej.
- Gdy system jest całkowicie przechylony lub odchylony, przednie kółka nigdy nie powinny odrywać się od gruntu. Jeżeli tak się stanie, proszę niezwłocznie skontaktować się z dystrybutorem firmy Invacare w celu rozwiązania problemu.



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko zgonu, poważnego obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzenia

Ryzyko uwięźnięcia i uduszenia w przypadku, gdy swobodnie zwisające przedmioty osobiste (np. biżuteria, szaliki) zostaną przytrzaśnięte przez przesuwające się lub wystające części.

- Należy upewnić się, że żadne swobodnie zwisające przedmioty nie znajdują się w pobliżu ruchomych części elektrycznego wózka inwalidzkiego, np. kół lub elementów siedziska zasilanego elektrycznie.
- Ręce, ubranie i wszystkie przedmioty muszą znajdować się z dala od kół lub elementów siedzisk zasilanych elektrycznie, gdy są włączone.
- Aby zatrzymać dowolny ruch, należy wyłączyć zasilanie wózka inwalidzkiego.

2 Elementy

2.1 Funkcje ustawiania elektrycznego

System siedziska oferuje następujące funkcje:

PRZECHYLANIE ŚRODKA CIĘŻKOŚCI

Funkcja przechylenia CG (ang. center of gravity — środek ciężkości) kompensuje przesunięcie masy przesuwając oś obrotu i cały zespół siedziska do przodu w miarę pochylania siedziska do tyłu. Typowy zakres przechylenia wynosi 0–45° (z podnośnikiem) lub 0°–50° (bez podnośnika).

ODCHYLENIE

Funkcja odchylenia umożliwia użytkownikom nieskończoną zmianę kąta siedzenia do podstawy ich systemu w ustalonym zakresie. Typowy zakres kąta przechylenia wynosi 90–168°.

ESR

Funkcja ESR (rozszerzonej redukcji przycięć, ang. extended shear reduction) jest zsynchronizowana z odchyleniem, aby zmniejszyć liczbę przycięć między pacjentem a oparciem. Jest to możliwe za pomocą łącznika, który przesuwa oparcie pleców po słupkach podczas odchylenia oparcia.

WSTĘPNE ODCHYLENIE

Funkcja dostępna jako opcja z systemami odchylenia, wstępnie reguluje kąt oparcia systemu siedziska w pozycji do przodu, zamykając kąt siedziska względem oparcia do wartości mniejszej niż 90°. (Uwaga: maksymalny kąt odchylenia jest zmniejszany w przybliżeniu o liczbę stopni wstępnego odchylenia).

MODUŁ PODNOŚNIKA NOŻYCOWEGO / MODUŁ PODNOŚNIKA

Moduł podnośnika nożycowego umożliwia użytkownikom podnoszenie ich systemu elektrycznego ustawiania do 300 mm nad najniższą wysokość siedziska nad podłogą ich systemu. Podnośnik nożycowy jest połączony z funkcją przechylenia.

LEGRESTS (PODPARCIA NÓG)

Nasz szeroki zakres elektrycznych i ręcznych podparć nóg jest dostępny w różnych rozmiarach i stylach, w tym podparć nóg indywidualnych i montowanych centralnie platformach na stopy, aby pomóc zamocować i ustawić nogi klientów. Dodatkowo oferujemy różnorodne wieszaki na podparcia nóg, aby umożliwić dostosowanie wybranego podparcia nóg. Elektryczne podparcia nóg mogą być zaprogramowane, aby działały w jednej z dwóch następujących konfiguracji:

- Indywidualna (podparcia nóg działają niezależnie),
- Połączona (podparcia nóg działają jako zespół)

2.2 Ograniczenia napędu i siedziska (system LiNX)



NIEBEZPIECZEŃSTWO!

Ryzyko ciężkich obrażeń ciała lub zgonu

Do zapewnienia bezpiecznej pracy systemu niezbędne jest ustawienie blokad i łączników krańcowych pod odpowiednim kątem.

- Firma Invacare nie będzie odpowiadać za żadne obrażenia ani szkody wynikające z regulacji poza zalecane fabrycznie ustawienia.
- Prawidłową konfigurację blokad i łączników krańcowych zapewni zlecenie regulacji systemu wyłącznie wykwalifikowanym technikom.
- Nigdy nie wolno przekraczać maksymalnych zalecanych ustawień. Blokady i łączniki krańcowe należy skonfigurować w taki sposób, aby jak najlepiej zaspokajały potrzeby użytkownika bez pogarszania ogólnej stabilności wózka inwalidzkiego.
- Po jakichkolwiek regulacjach blokad lub łączników krańcowych należy zawsze przetestować system siedziskowy w całym zakresie ruchu (tj. przechylenie, odchylenie, podnoszenie) w celu zweryfikowania, czy nowa konfiguracja działa prawidłowo i czy nie powoduje niestabilności wózka ani zakłóceń jego ruchu.



W przypadku bardziej skomplikowanych/wyspecjalizowanych systemów siedziskowych mogą być wymagane dodatkowe blokady i łączniki krańcowe. W celu uzyskania informacji na temat łączników/blokad, które nie są zidentyfikowane w niniejszej instrukcji, należy się skontaktować z dostawcą.

W przypadku TDX SP2 ograniczenia napędu i siedziska są zaktualizowane tylko gdy wózek się nie przemieszcza.

W modelu AVIVA RX i AVIVA FX ograniczenia dotyczące napędu i siedziska można aktualizować zarówno w czasie bezruchu, jak i w trakcie jazdy.

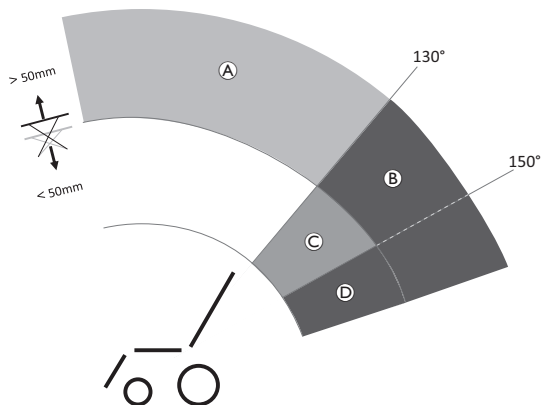
2.2.1 Ograniczenia napędu

Ograniczenia napędu

W systemach siedziskowych jest skonfigurowana/zaprogramowana funkcja spowolnienia jazdy. Funkcja spowolnienia jazdy ogranicza prędkość jazdy wózka dzięki zastosowaniu mikroprzełączników.

Wszystkie przechyłane i odchylane systemy siedziskowe są wyposażone w blokadę jazdy (DLO, drive lockout) w celu uniemożliwienia jazdy wózka inwalidzkiego, gdy siedzisko jest przechylone lub oparcie odchylone poza wstępnie określony bezpieczny kąt całkowity i/lub wstępnie ustawioną wysokość. Ten całkowity kąt może być dowolną kombinacją kątów nachylenia siedziska, oparcia pleców i/lub powierzchni.

AVIVA RX z podnośnikiem

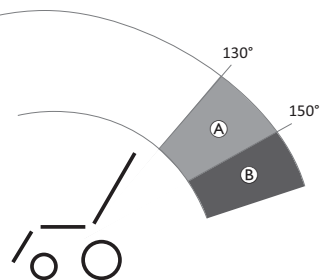


	Ograniczenie	Przyczyna ograniczenia
Ⓐ	Spowolnienie jazdy	Jeśli podnośnik jest uniesiony • >50 mm
Ⓑ	Blokada jazdy	Jeśli podnośnik jest uniesiony • >50 mm i jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • >130°

	Ograniczenie	Przyczyna ograniczenia
Ⓒ	Spowolnienie jazdy / blokada regulowane przez dostawcę	Jeśli podnośnik jest uniesiony • <50 mm i jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • >130° – <150°¹
Ⓓ	Blokada jazdy	Jeśli podnośnik jest uniesiony • <50 mm i jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • >150°

1 Dostawca może określić kąt, po którym spowolnienie jazdy powinno przejść w blokadę jazdy.

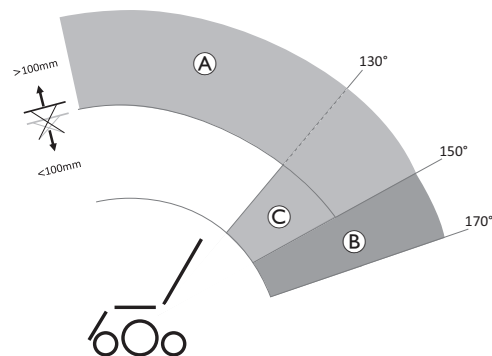
AVIVA RX bez podnośnika



	Ograniczenie	Przyczyna ograniczenia
Ⓐ	Spowolnienie jazdy / blokada regulowane przez dostawcę	Jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>130^{\circ} - <150^{\circ}{}^1$
Ⓑ	Blokada jazdy	Jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>150^{\circ}$

1 Dostawca może określić kąt, po którym spowolnienie jazdy powinno przejść w blokadę jazdy.

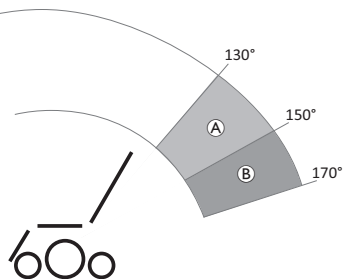
TDX SP2 z podnośnikiem



	Ograniczenie	Przyczyna ograniczenia
Ⓐ	Spowolnienie jazdy	Jeśli podnośnik jest uniesiony • $>100\text{ mm}$
Ⓑ	Spowolnienie jazdy / blokada regulowane przez dostawcę	Jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>150^{\circ} - <170^{\circ}{}^1$
Ⓒ	Spowolnienie jazdy	Jeśli podnośnik jest uniesiony • $<100\text{ mm}$ i jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>130^{\circ} - <150^{\circ}$

1 Dostawca może określić kąt, po którym spowolnienie jazdy powinno przejść w blokadę jazdy.

TDX SP2 bez podnośnika

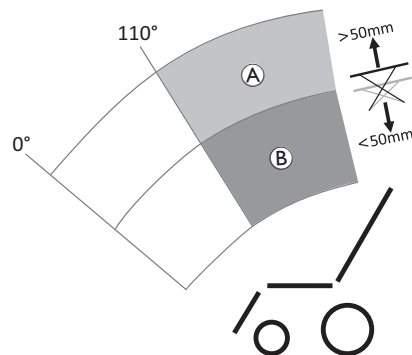


	Ograniczenie	Przyczyna ograniczenia
Ⓐ	Spowolnienie jazdy	Jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>130^{\circ} - <150^{\circ}$
Ⓑ	Spowolnienie jazdy / blokada regulowane przez dostawcę	Jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>150^{\circ} - <170^{\circ}{}^1$

1 Dostawca może określić kąt, po którym spowolnienie jazdy powinno przejść w blokadę jazdy.

2.2.2 Ograniczenia siedziska

AVIVA RX z podnośnikiem

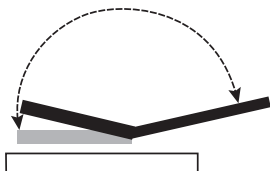


	Ograniczenie	Przyczyna ograniczenia
Ⓐ	Przechylenie $> 110^{\circ}$ niemożliwe	Jeśli podnośnik jest uniesiony • $>50\text{ mm}$
Ⓑ	Unoszenie niemożliwe	Jeśli kąt pochylenia oparcia pleców wynosi • $>110^{\circ}$

Nie istnieją żadne inne ograniczenia dotyczące siedziska AVIVA RX bez podnośnika i TDX SP2 (z podnośnikiem / bez podnośnika) pomimo granicy maks. kąta oparcia

Maks. granicy maks. kąta oparcia

Funkcja granicy maksymalnego kąta oparcia ogranicza zakres odchylania oparcia maksymalnego kąta oparcia ogranicza zakres odchylania oparcia przy użyciu siłowników regulujących kąty przechyłu wózka i odchyleń oparcia. W systemach siedziskowych jest zazwyczaj wstępnie, fabrycznie ustawiony maksymalny dopuszczalny kąt odchyleń oparcia i nie są potrzebne żadne dodatkowe regulacje, dopóki ten maksymalny kąt nie wymaga zmniejszenia (patrz oświadczenie dotyczące zagrożeń poniżej).



Maks. granica kąta oparcia =

168° (TDX SP2)

170° (AVIVA RX)

! NOTYFIKACJA!

- Ustalając maksymalny kąt odchyleń oparcia, należy zawsze uwzględnić rozmiary i położenie wszelkich przedmiotów osobistych, które mogą się znajdować na wózku inwalidzkim i wpaść między oparcie a siedzisko wózka inwalidzkiego w razie pełnego odchyleń/przechyleń, powodując uszkodzenie siłownika i/lub wózka inwalidzkiego.

3 Konfiguracja

3.1 Ogólne informacje dotyczące konfiguracji



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko zgonu, poważnego obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzenia

Nieprzerwane użytkowanie elektrycznego wózka inwalidzkiego, który nie odpowiada właściwym specyfikacjom, może spowodować jego błędne działanie, prowadzące do zgonu, poważnych obrażeń ciała użytkownika lub uszkodzenia urządzenia.

- Regulacje parametrów pojazdu powinny być wykonywane wyłącznie przez wykwalifikowanych pracowników służby zdrowia lub osoby doskonale znające procedurę i stopień sprawności ruchowej osoby kierującej wózkiem.
- Po skonfigurowaniu i wyregulowaniu funkcji elektrycznego wózka inwalidzkiego należy upewnić się, że pojazd działa zgodnie z parametrami wprowadzonymi podczas procedury konfiguracji. Jeśli elektryczny wózek inwalidzki nie działa zgodnie z parametrami, należy NIEZWŁOCZNIE wyłączyć pojazd i ponownie wprowadzić parametry konfiguracyjne. Jeśli elektryczny wózek inwalidzki nadal nie działa zgodnie z odpowiednimi parametrami, należy skontaktować się z firmą Invacare.



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko zgonu, poważnego obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzenia

Brak lub poluzowanie elementów mocujących może być przyczyną niestabilności i w konsekwencji spowodować zgon, poważne obrażenia ciała użytkownika lub uszkodzenie mienia.

- Przed użyciem urządzenia, które było serwisowane, naprawiane lub w którym regulowano JAKIEKOLWIEK funkcje należy upewnić się, że nie brakuje żadnych elementów mocujących i że wszystkie są mocno dokręcone.



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

Nieprawidłowa konfiguracja elektrycznego wózka inwalidzkiego przez użytkownika/opiekuna lub niewykwalifikowanego technika może być przyczyną obrażeń ciała użytkownika lub uszkodzenia urządzenia.

- NIE NALEŻY podejmować prób samodzielnej konfiguracji elektrycznego wózka inwalidzkiego. Początkową konfigurację tego elektrycznego wózka inwalidzkiego MUSI przeprowadzić wykwalifikowany technik.
- Zaleca się, aby regulacje dokonywane były przez użytkownika wyłącznie pod kierunkiem fachowego personelu medycznego.
- NIE NALEŻY przystępować do wykonywania prac, jeśli wyszczególnione narzędzia nie są dostępne.



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

Elektryczny wózek inwalidzki jest wyposażony w oddzielny system siedziska z możliwością regulacji wielu funkcji, wliczając w to regulowane podparcia nóg, podłokietniki, zagłówek i inne opcje umożliwiające dostosowanie siedziska do potrzeb fizycznych oraz stanu użytkownika. Ze względu na rozmaite możliwości regulacji i indywidualnych ustawień poszczególne elementy elektrycznego wózka inwalidzkiego mogą ze sobą kolidować lub powodować przytraśnięcia. W przypadku dostosowywania systemu siedziska i funkcji siedziska do potrzeb użytkownika:

- Podczas regulacji elementów elektrycznych wózka inwalidzkiego należy uważać na miejsca przycięcia
- i upewnić się, że nie doszło do kolizji elementów elektrycznego wózka inwalidzkiego.



NOTYFIKACJA!

Każdy elektryczny wózek inwalidzki jest produkowany i konfigurowany według indywidualnych wytycznych zawartych w zamówieniu. Ocenę musi przeprowadzić lekarz zgodnie z wymaganiami i stanem zdrowia użytkownika.

- W przypadku konieczności dostosowania konfiguracji elektrycznego wózka inwalidzkiego należy skontaktować się z lekarzem.
- Wszelkie dostosowania muszą być przeprowadzane przez wykwalifikowanego technika.



Pierwsze ustawienie powinien zawsze przeprowadzać fachowy personel medyczny. Zaleca się, aby regulacje dokonywane były przez użytkownika wyłącznie pod kierunkiem fachowego personelu medycznego.

Opcje regulacji elektrycznej



Więcej informacji na temat opcji regulacji elektrycznej można znaleźć w instrukcji obsługi pulpitu sterowniczego.

Stopnie podnóżka

Wszystkie stopnie podnóżków oferowane przez firmę Invacare można składać do góry.

3.2 Regulowanie uchwytu pulpitu sterowniczego

Poniższe informacje dotyczą wszystkich systemów siedzisk.



PRZESTROGA!

Ryzyko przesunięcia pulpitu sterowniczego do tyłu podczas przypadkowej kolizji z przeszkodą, na przykład ościeżnicą drzwi lub stołem, oraz zablokowania joysticka przez podłokietnik, jeśli położenie pulpitu sterowniczego zostało zmienione, a śrub nie dokręcono całkowicie.

Może to spowodować niekontrolowaną jazdę elektrycznego wózka inwalidzkiego do przodu i obrażenia ciała użytkownika oraz osób znajdujących się na drodze.

- W przypadku regulowania położenia pulpitu sterowniczego zawsze należy sprawdzać, czy wszystkie śruby zostały mocno dokręcone.
- Gdyby przypadkowo doszło do powyższej sytuacji, należy natychmiast WYŁĄCZYĆ na pulpicie sterowniczym wszystkie podzespoły elektroniczne elektrycznego wózka inwalidzkiego.

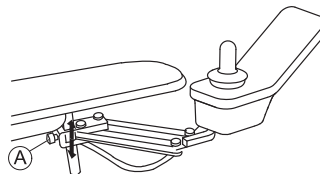
**PRZESTROGA!****Niebezpieczeństwo obrażeń ciała**

Opieranie się na pulpicie sterowniczym, na przykład podczas siadania lub wstawania z wózka inwalidzkiego, może spowodować ułamanie się uchwytu pulpitu sterowniczego i wypadnięcie użytkownika z wózka.

- Nigdy nie należy opierać się na pulpicie sterowniczym, na przykład podczas siadania lub wstawania z wózka inwalidzkiego.

Regulowanie wysokości pulpitu sterowniczego

- klucz sześciokątny 6 mm



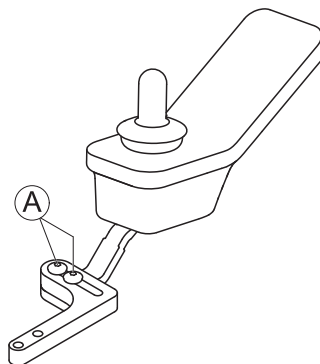
1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować element dożądanego położenia.
3. Dokręcić śrubę.

Regulowanie przesunięcia pulpitu sterowniczego

Pulpit sterowniczy można regulować co 20 mm poprzecznie.



- klucz sześciokątny 3 mm



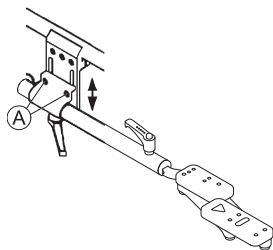
1. Poluzować śruby ①.
2. Wyregulować element dożądanego położenia.
3. Dokręcić śruby.

3.3 Regulowanie uchwytu pulpitu sterowniczego Quad Link

Regulowanie wysokości pulpitu sterowniczego



- klucz sześciokątny 6 mm

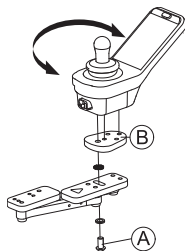


1. Poluzować dwie śruby ustalające (A) na mocowaniu pulpitu sterowniczego.
2. Przesunąć lub pociągnąć rurkę montażową pulpitu sterowniczego do góry lub w dół do żądanej wysokości.
3. Przykręcić dwie śruby ustalające na mocowaniu pulpitu sterowniczego.

Regulowanie położenia pulpitu sterowniczego



- klucz sześciokątny 6 mm



1. Poluzować śrubę (A), aby przymocować regulowany stolik pulpitu sterowniczego (B) do Quad Link.
2. Obrócić pulpit sterowniczy do żądanego położenia.
3. Przykręcić śrubę, aby przymocować regulowany stolik pulpitu sterowniczego do Quad Link.

Regulowanie naprężenia blokującego

Standardowo pulpit Quad Link jest wyposażony w dwa magnesy blokujące Quad Link w pozycji wydłużonej. Zdejmowanie magnesu zmniejsza naprężenie i ułatwia zwolnienie pulpitu Quad Link.



PRZESTROGA!

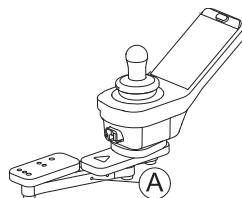
Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia wózka inwalidzkiego

Usunięcie obu magnesów sprawia, że pulpit Quad Link nie jest zablokowany. Quad Link może przemieścić się w niezamierzony sposób.

— Zawsze należy zostawić co najmniej jeden magnes.



- Małe spiczaste narzędzie, np. spinacz do papieru



1. Obrócić pulpit Quad Link na bok, aby uzyskać dostęp do magnesów.
2. Włożyć narzędzie do otworu (A) i wypchnąć magnes po drugiej stronie.

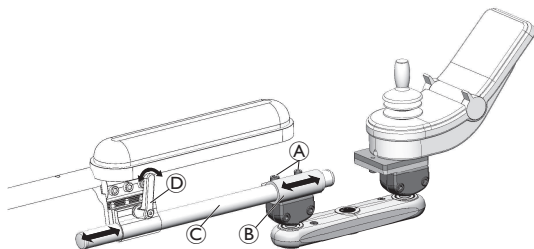
3.4 Regulacja odchylanego uchwyty pulpitu sterowniczego Maxx Resolve

Regulowanie szerokości pulpitu sterowniczego

 Regulacja głębokości przesuwanej rurki pulpitu jest taka sama jak w przypadku prostej rurki pulpitu.



- klucz sześciokątny 5 mm



1. Poluzować śruby (A), aby wyregulować zacisk (B) na rurce (C) do żądanej głębokości pulpitu sterowniczego.

Dokręcić śruby po osiągnięciu żądanej pozycji.

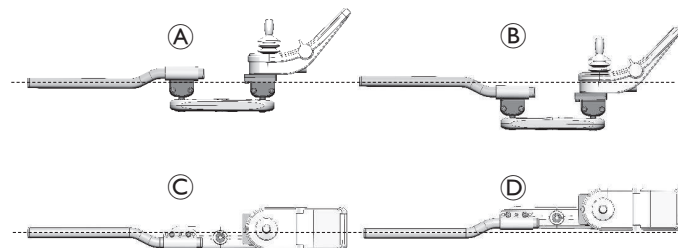
i/lub

2. Poluzować dźwignię (D), aby wyregulować rurkę (C) do żądanej głębokości pulpitu sterowniczego.

Dokręcić dźwignię po osiągnięciu żądanej pozycji.

Konfiguracja przesuwanej rurki pulpitu sterowniczego

Podczas obracania przesuwanej rurki pulpitu sterowniczego kierunek przesunięcia można wyregulować do kilku konfiguracji:



- (A) uniesienie
- (B) obniżenie
- (C) na zewnątrz (przy montażu na prawym podłokietniku) / do wewnątrz (przy montażu na lewym podłokietniku)
- (D) do środka (przy montażu na prawym podłokietniku) / na zewnątrz (przy montażu na lewym podłokietniku)

Regulacja wysokości i nachylenia

Wysokość /kąt uchwyty pulpitu montażowego Maxx Clamp jest regulowana za pomocą dwóch zespołów zacisków kulowych na mechanizmie odchylanym. Zespół tylny zacisku kulowego jest przymocowany do rurki pulpitu sterowniczego, natomiast na przednim zespole zacisku kulowego zamontowany jest pulpit sterowniczy. Oba zespoły zacisków kulowych można niezależnie regulować w celu ustawienia pulpitu sterowniczego na wysokości i /lub pod kątem dopasowanym do potrzeb użytkownika.



Zespoły zacisków kulowych
zamontowane do góry



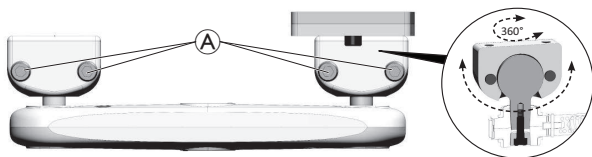
Zespoły zacisków kulowych
zamontowane do dołu



Podczas regulacji kąta zespołów zacisku kulowego do góry korpus mechanizmu odchylanego zostanie ustawiony pod kątem do góry. Ten kąt nachylenia do góry oznacza, że gdy pulpity sterownicze odchyli się na zewnątrz (przy zamontowaniu na prawym podłokietniku) lub do wewnątrz (przy zamontowaniu na lewym podłokietniku), będzie odchylony do niższej pozycji. Sytuacja odwrotna nastąpi, gdy kąt zespołów zacisku kulowego będzie wyregulowany do dołu.

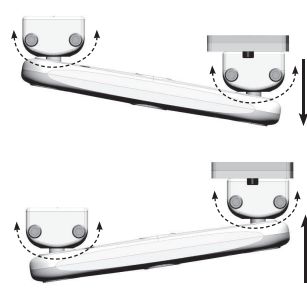
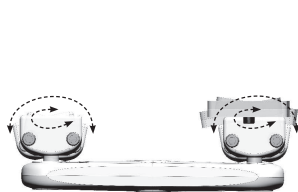


- Klucz sześciokątny 5 mm



Regulacja kąta

Regulacja wysokości



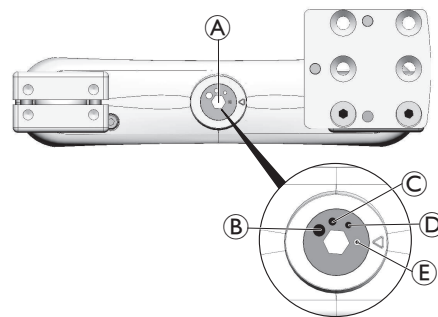
1. Poluzować śruby ① w każdym zespole zacisku kulowego.
2. Przekręć/obróć zespoły zacisku kulowego do żądanej pozycji.
3. Dokręć śruby po osiągnięciu żądanej pozycji.

Regulacja ustawienia naprężenia odsuwającego

Odchylany uchwyt pulpitu sterowniczego Maxx Resolve wykorzystuje napęd paskowy o regulowanym naprężeniu do kontrolowania siły „odsuwającej” wymaganej do zmiany pozycji pulpitu. Naprężenie można regulować za pomocą koła znajdującego się w środkowej części mechanizmu odchylanego. Dostępne są cztery opcje ustawień naprężenia w celu dostosowania do siły i sprawności ruchowej użytkownika. Naprężenie odsuwające należy ustawić w sposób dostosowany do potrzeb użytkownika.



- klucz sześciokątny 6 mm



1. Za pomocą kołka ① wyregulować naprężenia odsuwające do jednej z czterech opcji ustawień:

- | | |
|---|---------|
| ② | 2,72 kg |
| ③ | 2,26 kg |
| ④ | 1,36 kg |
| ⑤ | 0,45 kg |

3.5 Regulowanie uchwytu obejmy centralnej



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

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

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



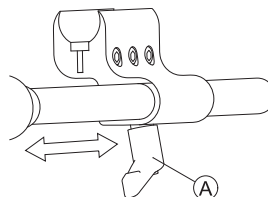
PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń 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.

3.5.1 Regulowanie głębokości uchwytu obejmy centralnej



1. Poluzować dźwignię ①.
2. Przesunąć uchwyt obejmy centralnej w żądaną pozycję.
3. Dokręcić dźwignię.

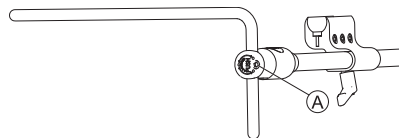
3.5.2 Regulowanie wysokości uchwytu obejmy centralnej

Wysokość uchwytu obejmy centralnej można wyregulować na dwa sposoby:

- Dostosować razem z wysokością podłokietnika. Patrz odpowiednie rozdziały dotyczące podłokietnika.
- Wyregulować wyłącznie wysokość uchwytu obejmy centralnej. Więcej informacji znajduje się w rozdziale poniżej.



- Klucz sześciokątny 3/16 cala



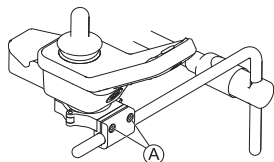
1. Poluzować śrubę ①.
2. Dostosować obejmę do żądanej wysokości.
3. Dokręcić śrubę.

3.5.3 Regulowanie położenia pulpitu sterowniczego / wyświetlacza



- Klucz sześciokątny 4 mm
- klucz 8 mm

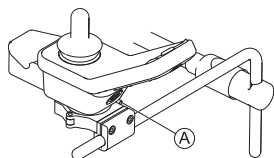
Przechylanie pulpitu sterowniczego (DLX-REM110, DLX-REM2XX, DLX-REM400)



1. Poluzować śruby Ⓐ.
2. Ustawić pulpit sterowniczy na uchwycie.
3. Dokręcić śruby.

Fig. 3-1 Przykład regulacji modelu DLX-REM400. Regulowanie modeli DLX-REM110, DLX-REM211 i DLX-REM216 odbywa się w ten sam sposób.

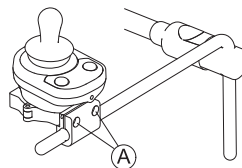
Obracanie pulpitu sterowniczego (DLX-REM110, DLX-REM2XX, DLX-REM400)



1. Poluzować śrubę Ⓐ.
2. Obrócić pulpit sterowniczy w uchwycie dożądanego pożąoenia.
3. Dokręcić śrubę.

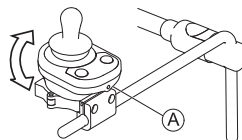
Fig. 3-2 Przykład regulacji modelu DLX-REM400. Regulowanie modeli DLX-REM110, DLX-REM211 i DLX-REM216 odbywa się w ten sam sposób.

Przechylanie pulpitu sterowniczego (DLX-CR400 i DLX-CR400LF)



1. Poluzować śruby Ⓐ.
2. Ustawić pulpit sterowniczy na uchwycie.
3. Dokręcić śruby.

Obracanie pulpitu sterowniczego (DLX-CR400 i DLX-CR400LF)

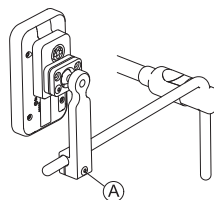


1. Poluzować śrubę Ⓐ (nie pokazano na ilustracji).
2. Obrócić pulpit sterowniczy w uchwycie dożądanego pożąoenia.
3. Dokręcić śrubę.

DLX-REM500



- Klucz sześciokątny 3/16 cala (5 mm)

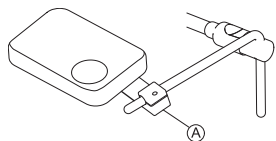


1. Poluzować śrubę Ⓐ.
2. Ustawić wyświetlacz na uchwycie.
3. Dokręcić śrubę.

Elementy ASL na tacy obejmij



- Klucz sześciokątny 3/16 cala (5 mm)



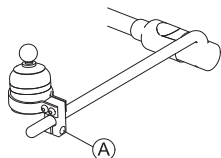
1. Poluzować śrubę ①.
2. Ustawić stolik na uchwycie.
3. Dokręcić śrubę.

Fig. 3-3 Ilustracja służy jako przykład.

Elementy ASL tylko na obejmie uchwytu centralnego



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



1. Poluzować śrubę ①.
2. Regulacja położenia elementu ASL na uchwycie.
3. Dokręcić śrubę.

Fig. 3-4 Ilustracja służy jako przykład.

3.6 Regulowanie mechanizmu odchylanego



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

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

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



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń 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.

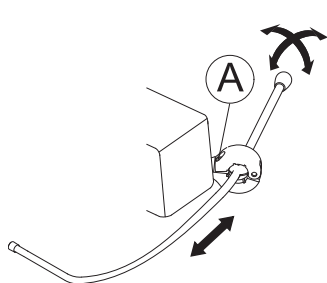
- Po skróceniu nadmiernej długości należy usunąć odłamki z nacięcia.
- Po usunięciu odłamków należy ponownie założyć zaślepkę końcową.
- Sprawdzić dopasowanie zaślepki końcowej.

Mechanizm odchylany może być stosowany dla różnych opcji, takich jak:

- Skrzydełka PROTON układu głowy
- Joystick kontroli kończyny do kontroli podbródka
- Przełącznik jajkowy



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



Regulowanie głębokości

1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować pręt do żądanej głębokości.

3. Dokręcić śrubę.

Regulowanie położenia

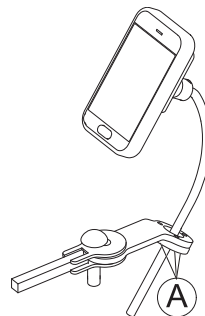
Mechanizm odchylany może być obracany o 360 stopni.

4. Poluzować śrubę ①.
5. Wyregulować do żadanego położenia.
6. Dokręcić śrubę.

3.7 Regulowanie uchwytu wyświetlacza



- klucz sześciokątny 3 mm



Regulowanie wysokości uchwytu

1. Poluzować śruby ①.
2. Ustawić uchwyt na żadaną wysokość.
3. Dokręcić śruby.

Regulowanie orientacji uchwytu

Uchwyt może być obracany o 360 stopni.

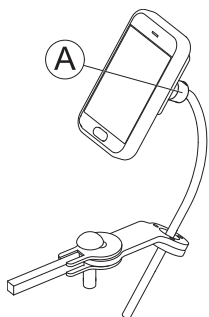
1. Poluzować śruby ①.
2. Wyregulować orientację uchwytu.
3. Dokręcić śruby.

Regulowanie orientacji wyświetlacza

Wyświetlacz może być obracany o 360 stopni.



- klucz 18 mm



1. Poluzować tuleję dociskową ①.
2. Wyregulować orientację wyświetlacza.
3. Dokręcić tuleję dociskową.

3.8 Regulowanie ręcznego systemu sterowania podbródkiem



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

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

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



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia

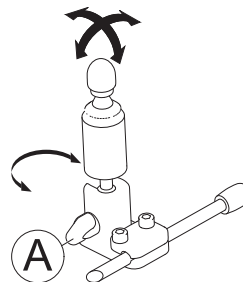
Pozostałe odłamki i brakujące zaślepki końcowe po modyfikacjach prętów, takich jak skrócenie pręta, mogą prowadzić do obrażenia ciała lub uszkodzenia urządzenia.

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

3.8.1 Regulacja joysticka kontroli kończyny

Regulowanie orientacji joysticka

Joystick może być obracany w zakresie 360 stopni. Szczelina po jednej stronie umożliwia ustawienie kąta nachylenia joysticka na 90 stopni.

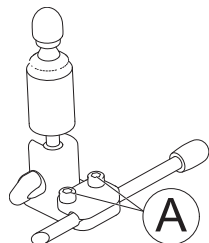


1. Poluzować śrubę dłonią ①.
2. Obrócić dolną część joysticka do gniazda pozycji.
3. Wyregulować orientację joysticka. W razie potrzeby zablokować joystick w gnieździe pod kątem 90 stopni.
4. Dokręcić śrubę dłonią.

Regulacja położenia na uchwycie



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



1. Poluzować śruby ①.
2. Ustawić joystick na uchwycie.
3. Dokręcić śruby.

Regulowanie głębokości i wysokości

Patrz 3.6 Regulowanie mechanizmu odchylanego, str. 23.

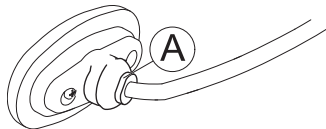
3.8.2 Regulowanie przełącznika jajkowego

Regulowanie orientacji przełącznika

Przełącznik jajkowy może być obracany o 360 stopni.



- Klucz 11 mm (7/16 cala)



1. Poluzować nakrętkę ①.
2. Wyregulować orientację przełącznika jajkowego.
3. Dokręcić nakrętkę.

Regulowanie głębokości i wysokości

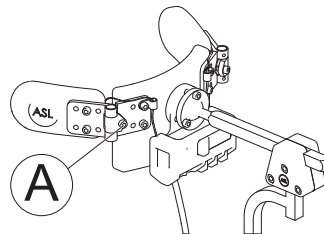
Patrz 3.6 Regulowanie mechanizmu odchylanego, str. 23.

3.9 Regulacja układu głowy

Regulacja położenia podkładki



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować położenie podkładki.
3. Dokręcić śrubę.

Regulacja skrzydełek PROTON

Patrz 3.6 Regulowanie mechanizmu odchylanego, str. 23.

Regulacja położenia zagłówka

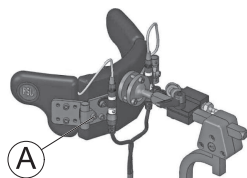
Patrz 3.19.4 Regulacja wieloosiowego wyposażenia zagłówka, str. 38.

3.10 Regulacja zagłówka z układem sterowania z użyciem ciśnienia i podciśnienia

Regulacja położenia podkładki

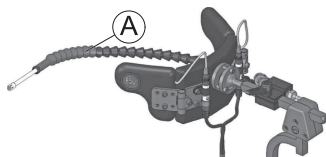


- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



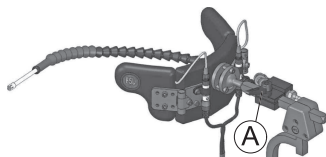
1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować położenie podkładki.
3. Dokręcić śrubę.

Regulacja położenia rurki ciśnienia i podciśnienia



1. Wygiąć giętką rurkę ① do żądanej pozycji.

Regulacja głębokości rurki ciśnienia i podciśnienia



1. Poluzować dźwignię dociskową ①.
2. Wyregulować rurkę do żądanej głębokości.
3. Dokręcić dźwignię dociskową.

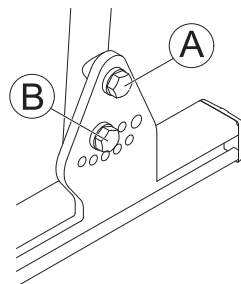
Regulacja położenia zagłówka

Patrz 3.19.4 Regulacja wieloosiowego wyposażenia zagłówka, str. 38.

3.11 Regulacja kąta fabrycznie ustawionego oparcia



- klucz 10 mm
- klucz 13 mm



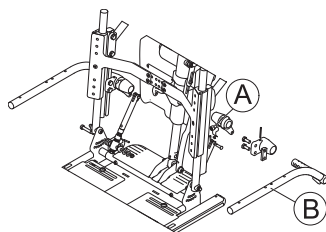
1. Poluzować śrubę ① po obu stronach. Nie wyjmować jej.
2. Poluzować i wyjąć śrubę oraz podkładkę ② po obu stronach.
3. Wyregulować oparcie do żadanego kąta.
4. Włożyć i dokręcić śrubę oraz nakrętkę.

3.12 Regulacja wspornikowego podłokietnika składanego

Regulowanie szerokości podłokietnika



- klucz sześciokątny 6 mm

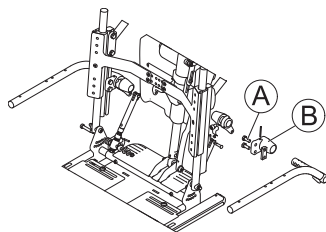


1. Wyjąć śrubę A.
2. Wyregulować podłokietnik B do żądanej szerokości.
3. Włożyć i dokręcić śrubę.

Regulacja wysokości podłokietnika



- Klucz płaski 13 mm

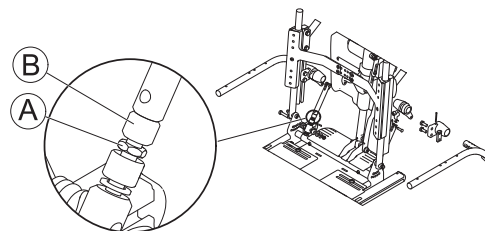


1. Poluzować śruby A.
2. Dostosować podłokietnik B do żądanej wysokości.
3. Dokręcić śruby.

Regulacja kąta nachylenia podłokietnika



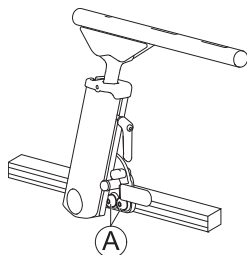
- Klucz płaski 13 mm



1. Poluzować nakrętkę samokontrującą A.
2. Wyregulować kąt nachylenia podłokietnika, regulując pręt gwintowany z nakrętką skrzydełkową B:
 - Aby podnieść podłokietnik, należy wkręcić pręt gwintowany.
 - Aby obniżyć podłokietnik, należy wykręcić pręt gwintowany.
3. Dokręcić nakrętkę blokującą.

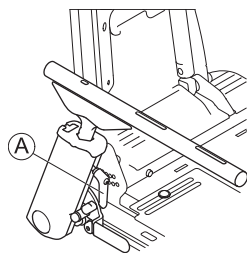
3.13 Szyna Ultra Rail zamontowana odwrotnie na podłokietniku wspornikowym Maxx

Regulowanie położenia



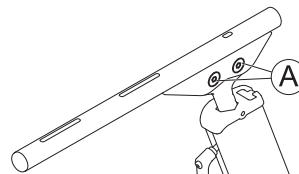
1. Poluzować śruby **A**.
Nie wyjmować ich.
2. Wyregulować podłokietnik do
żądanego położenia.
3. Dokręcić śruby.

Regulowanie wysokości



1. Poluzować dźwignię dociskową **A**.
2. Dostosować podłokietnik do żądanej
wysokości.
3. Dokręcić dźwignię dociskową.

Regulacja kąta nachylenia



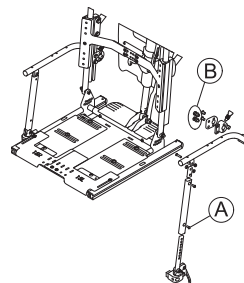
1. Poluzować śruby **A**.
Nie wyjmować ich.
2. Wyregulować podłokietnik do
żądanego kąta nachylenia.
3. Dokręcić śruby.

3.14 Regulacja dwusłupkowego odchylanego podłokietnika

Dwusłupkowy odchylany podłokietnik ma regulowane ramię obrotowe, umożliwiające regulację wysokości w odstępach 13 mm.



- klucz sześciokątny 5 mm
- klucz 13 mm

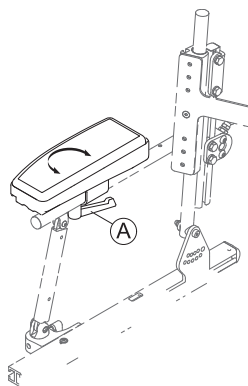


1. Wyjąć śrubę **A** i przesunąć
wewnętrzne ramię obrotowe w
górę/w dół do żądanej wysokości.
2. Ponownie zamontować.
3. Aby dostosować zespół widełek
podłokietnika w celu dopasowania
wysokości zespołu ramienia
obrotowego, poluzować dwie śruby **B**
znajdujące się po wewnętrznej stronie
widełek podłokietnika i przesunąć
widełki podłokietnika w górę/w dół
rury oparcia do żądanej wysokości.
4. Z powrotem dokręcić śruby.

Odchylany podłokietnik i podparcia bioder

W przypadku używania dwusłupkowego odchylanego podłokietnika w połączeniu z podparciem bioder należy pamiętać, aby podparcie bioder było zamontowane z przodu widełek dwusłupkowego podłokietnika. Jeśli jest zamontowany za widełkami, podparcie bioder może zostać uszkodzone podczas odchylania oparcia.

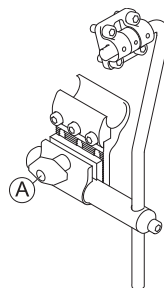
3.15 Wyregulować podłokietnik za pomocą wieloosiowego podparcia kończyny górnej (MACES)



1. Poluzować dźwignię dociskową ①.
2. Wyregulować położenie podłokietnika.
3. Dokręcić dźwignię dociskową.

3.16 Regulacja bloku łokcia

Regulacja głębokości bloku łokcia

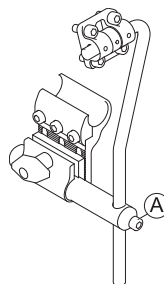


1. Poluzować śrubę ①.
Nie wyjmować jej.
2. Wyregulować blok łokcia do żądanej głębokości.
3. Dokręcić śrubę.

Regulacja wysokości bloku łokcia



- klucz sześciokątny 5 mm

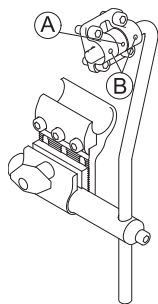


1. Poluzować śrubę ①.
Nie wyjmować jej.
2. Wyregulować blok łokcia do żądanej wysokości.
3. Dokręcić śrubę.

Regulacja szerokości bloku łokcia



- klucz sześciokątny 3 mm
- klucz sześciokątny 4 mm

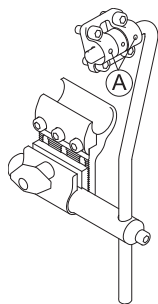


1. Poluzować śruby ① i ②.
Nie wyjmować ich.
2. Wyregulować blok łokcia do żądanej szerokości.
3. Dokręcić śruby.

Regulacja kąta bloku łokcia



- klucz sześciokątny 4 mm



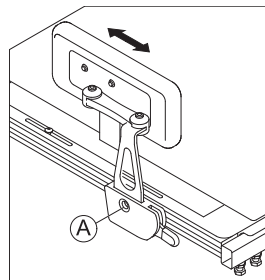
1. Poluzować śruby ①.
Nie wyjmować ich.
2. Wyregulować blok łokcia dożądanego kąta.
3. Dokręcić śruby.

3.17 Regulacja podparcia bioder z szybkozłączką

Regulowanie położenia



- klucz sześciokątny 5 mm

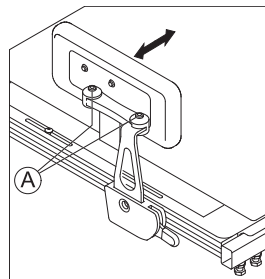


1. Poluzować śrubę ①.
Nie wyjmować jej.
2. Ustawić podparcie bioder w żądanej pozycji.
3. Dokręcić śrubę.

Regulowanie szerokości



- 2 x klucz sześciokątny 5 mm

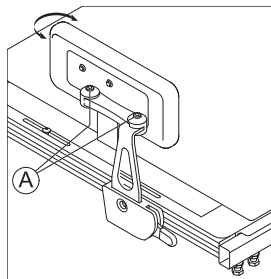


1. Poluzować śruby ①.
2. Ustawić żądaną szerokość podparcia bioder.
Można ustawić szerokość mniejszą niż szerokość siedziska, ale nie większą.
3. Dokręcić śruby.

Regulacja kąta nachylenia



- klucz sześciokątny 5 mm

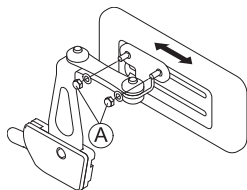


1. Poluzować śruby ①.
2. Ustawić żądany kąt nachylenia podparcia bioder.
3. Dokręcić śruby.

Regulowanie głębokości podkładki pod biodro



- klucz 10 mm



1. Poluzować dwie śruby ①.
2. Wyregulować podkładkę pod biodro do żądanej głębokości.
3. Dokręcić śruby.

Regulowanie wysokości podkładki pod biodro

Wysokość podkładki pod biodro można wyregulować na dwa sposoby:

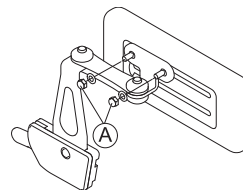
- Za pomocą jej otworów do mocowania.
- Za pomocą jej wspornika.

Za pomocą otworów do mocowania



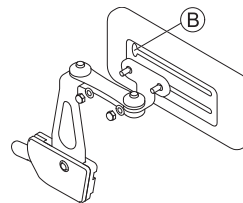
- klucz 10 mm

1.



Poluzować dwie śruby ①.

2.



Wyjąć wspornik podkładki pod biodro z otworu do mocowania poprzez wycięcie ②.

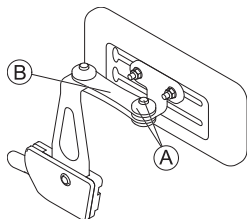
3. Włożyć wspornik podkładki pod biodro do innego otworu do mocowania.
4. Dokręcić śruby.

Za pomocą wspornika



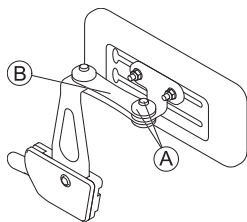
- klucz sześciokątny 5 mm

1.



Wyjąć górną śrubę i nasadkę wciskaną ①.

- Wyjąć małe złącze wciskane ②.
-



Wyjąć podkładkę pod biodro wraz ze wspornikiem, obrócić dołem do góry i ponownie zamontować.

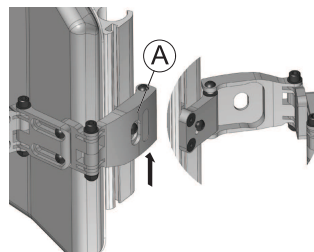
- Włożyć złącze wciskane, nasadkę wciskaną, śrubę i dokręcić.

3.18 Regulacja bocznej podpory tułowia



- klucz sześciokątny 4 mm
- klucz 10 mm

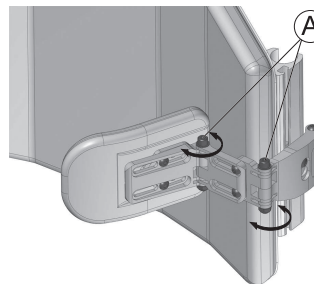
Funkcja odchylania



- Podnieść wspornik ① do góry, aż zostanie zwolniony.
- Odchylenie boczne do tyłu.

Regulacja kąta nachylenia

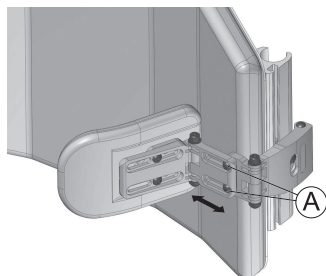
Kąt można regulować na nieskończenie wiele sposobów.



- Odkręcić nakrętki/(x2) ①, aby dostosować kąt nachylenia podkładki.

Regulowanie szerokości

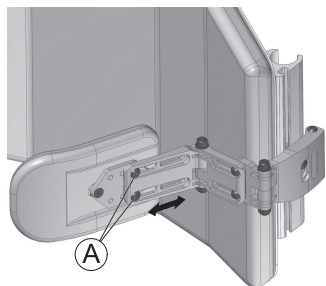
W przypadku regulowania obu bocznych szerokość można ustawić do 89 mm (3,5 cala).



1. Odkręcić śruby (x2) Ⓐ w celu ustawienia szerokości wspornika.

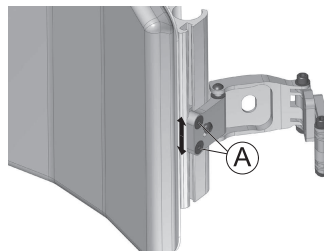
Regulowanie głębokości podkładki

Głębokość podkładki można regulować w zakresie 63,5 mm (2,5 cala).



1. Odkręcić nakrętki/(x2) Ⓐ, aby dostosować głębokość podkładki.

Regulowanie wysokości



1. Odkręcić śruby (x2) Ⓐ w celu ustawienia wysokości bocznej (lub wyjęcia).

3.19 Regulacja zagłówka

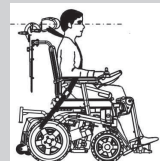


PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała w przypadku używania elektrycznego wózka inwalidzkiego jako fotela samochodowego w przypadku nieprawidłowej regulacji zagłówka lub jego braku

W przypadku kolizji może to doprowadzić do urazu szyi wskutek nadmiernego odchylenia głowy do tyłu.

- Zagłówek musi być zamocowany. Zagłówek oferowany dodatkowo przez firmę Invacare do tego elektrycznego wózka inwalidzkiego idealnie nadaje się do stosowania podczas transportu.
- Zagłówek należy ustawić na wysokości uszu użytkownika.



! NOTYFIKACJA!

- W przypadku systemów wyposażonych w elektryczne odchylanie i ESR należy zawsze sprawdzić/przetestować zagłówki (dolną rurkę) pod celu sprawdzenia, czy zakłócenia są możliwe w całym zakresie odchylania. W przypadku zakłóceń należy w razie potrzeby zmodyfikować długość dolnej rurki.



- W celu uzyskania dostępu do otworów montażowych zagłówka w listwie oparcia może być konieczne usunięcie i zmodyfikowanie pokrycia tylnego poduszki.
- Dostępna jest opcjonalna płyta podkładki. Może być ona zainstalowana między zespołem zacisku i listwą oparcia w celu zapewnienia dodatkowego miejsca/odstępu na elementach Posture Back i Deep Back.

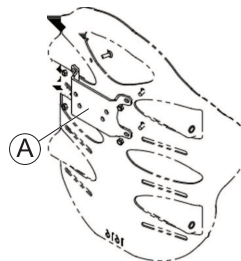
Zacisk wyposażenia zagłówka opracowano w celu instalacji w istniejących otworach montażowych w listwie oparcia.

3.19.1 Montaż adaptera zagłówka do oparc High i High

W przypadku montażu zagłówka do oparc High i Elite należy używać adaptera.



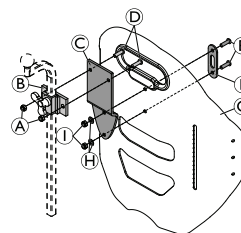
- Śrubokręt krzyżakowy
- klucz 8 mm



1. Przy użyciu dostarczonego wyposażenia należy wyregulować i zamontować adapter zagłówka (A) w istniejących otworach montażowych w płycie oparcia.

Montaż adaptera zagłówka do oparc Elite 2 (odchylanie)

- klucz sześciokątny 4 mm
- klucz 10 mm



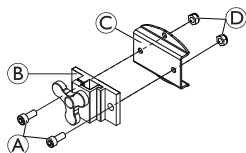
1. Zamontować zacisk zagłówka (B) do adaptera zagłówka (C) za pomocą śrub (D) i nakrętek (A).
2. Zamontować adapter zagłówka (C) do płyty oparcia (G) za pomocą śrub (E), płytki podkładowej zagłówka (F), podkładek (H) i nakrętek (I).

Montaż adaptera zagłówka do oparcia Elite 2 (przechylenie)



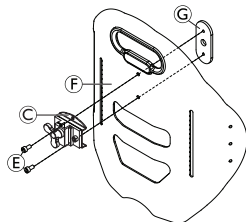
- klucz sześciokątny 5 mm
- klucz 10 mm

1.



Zamontować zacisk zagłówka **B** do adaptera zagłówka **C** za pomocą śrub **A** i nakrętek **D**.

2.

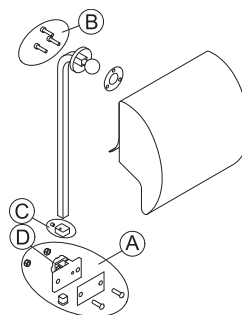


Zainstalować adapter zagłówka **C** do płyty oparcia **F** za pomocą śrub **E** i płytki nakrętkowej zagłówka **G**.

3.19.2 Automatyczna konfiguracja i montaż zagłówka



- klucz sześciokątny 2,5 mm
- klucz sześciokątny 4 mm
- klucz sześciokątny 5 mm
- klucz 10 mm



1. Przy użyciu dostarczonego wyposażenia należy wyregulować i zainstalować zespół zacisku zagłówka w istniejących otworach montażowych w płycie oparcia **A**.
2. Przy zamocowaniu podkładki zagłówka do pręta zagłówka za pomocą dostarczonego wyposażenia **B**.

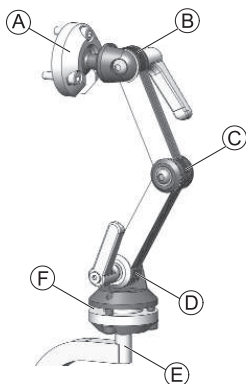


Podkładkę zagłówka można wyregulować pod dowolnym kątem za pomocą kuli sworznia na końcu pręta zagłówka, poluzowując i dokręcając wyposażenie montażowe.

3. Wyregulować całkowitą wysokość podkładki zagłówka / stojaka montażowego za pomocą pokrętki **D**.
W celu prawidłowego przygotowania zagłówek należy ustawić na wysokości uszu użytkownika.
4. Po ustawieniu ostatecznej wysokości, wyregulować pierścień **D** (ze śrubą ustalającą) w ten sposób, że spoczywa wyrównany z górną częścią zespołu zacisku (aby zapobiec zsunięciu się) **C**.

3.19.3 Regulowanie wyposażenia zgłówka Elan

Wyposażenie zgłówka Elan można w dużym zakresie regulować. Ilustracja poniżej przedstawia możliwe zakresy regulacji przegubów.

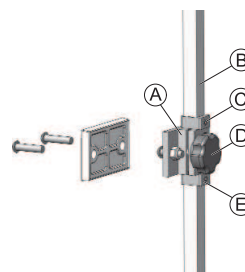


A	Górny wielokątowy sworzeń obrotowy	- Obrót o 360° - Pochylenie 80°
B	Górny łącznik	Obrót o 180°
C	Środkowy łącznik	Obrót o 100°
D	Dolny łącznik	Obrót o 180°
E	Stojak montażowy	Obrót o 360° w odstępach co 90°
F	Dolny wielokątowy sworzeń obrotowy	- Obrót o 360° - Pochylenie 50°

Zakładanie



- klucz sześciokątny 2,5 mm
- klucz sześciokątny 4 mm
- klucz sześciokątny 5 mm



1. Przy użyciu dostarczonego wyposażenia należy wyregulować i zainstalować zespół zacisku zgłówka w istniejących otworach montażowych w listwie oparcia A.
2. Zainstalować podkładkę zgłówka (niepokazana) na pręcie zgłówka, używając dostarczonego wyposażenia montażowego.



Podkładkę zgłówka można wyregulować pod dowolnym kątem za pomocą kuli sworznia na końcu pręta zgłówka, poluzowując i dokręcając wyposażenie montażowe.

3. Poluzować i wyjąć dolny pierścień D E ze sprzętu.
4. Wsunąć pionowy stojak montażowy B do zespołu zacisku i wyregulować wysokość całkowitą podkładki zgłówka do żądanej pozycji. Dokręcić pokrętko D. W celu prawidłowego przygotowania zgłówek należy ustawić na wysokości uszu użytkownika.
5. W razie potrzeby wyregulować górny pierścień D C.

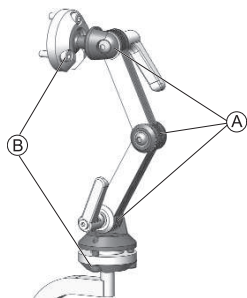
- Po ustawieniu ostatecznej wysokości wyregulować dolny pierścień D ⑤ w ten sposób, że spoczywa wyrównany z dolną częścią zespołu zacisku (aby zapobiec zsunięciu się).

Regulowanie głębokości i kąta

Zagłówek może być dodatkowo wyregulowany pod względem głębokości za pomocą wyposażenia przegubowego.



- klucz sześciokątny 4 mm
- klucz sześciokątny 5 mm



- Poluzować śruby i dźwignie zaciskowe dwuzaciskowego zespołu regulacyjnego A i śruby górnych i dolnych obrotowych sworzni B.
- Wyregulować element dożądanego położenia.
- Dokręcić śruby i zamknąć dźwignie zaciskowe.

3.19.4 Regulacja wieloosiowego wyposażenia zagłówek

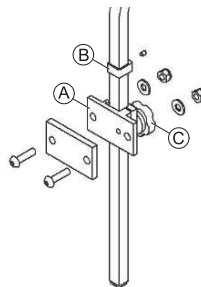
Zakładanie



Podkładkę zagłówek można wyregulować pod dowolnym kątem za pomocą kuli sworzni na końcu pręta zagłówek, poluzowując i dokręcając wyposażenie montażowe.



- klucz sześciokątny 2,5 mm
- klucz sześciokątny 4 mm
- klucz 10 mm



- Przy użyciu dostarczonego wyposażenia należy wyregulować i zainstalować zespół zacisku zagłówek w istniejących otworach montażowych w listwie oparcia A.
- Zainstalować podkładkę zagłówek (niepokazana) na pręcie zagłówek, używając dostarczonego wyposażenia montażowego.
- Wyregulować całkowitą wysokość podkładki zagłówek dożądaney pozycji. Dokręcić pokrętkę C. W celu prawidłowego przygotowania zagłówek należy ustawić na wysokości uszu użytkownika.

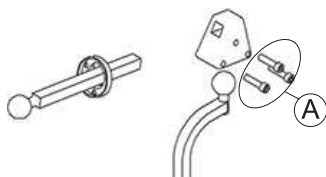
- Po ustawieniu ostatecznej wysokości, wyregulować pierścień D ⑤ w ten sposób, że spoczywa wyrównany z górną częścią zespołu zacisku (aby zapobiec zsunięciu się).

Regulowanie głębokości i kąta

Zagłówek i pręt poziomy mogą być dodatkowo wyregulowane pod względem głębokości i kąta za pomocą trójkątnego wspornika umożliwiającego wielopozycyjne przesuwanie.



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



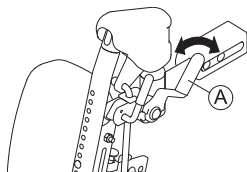
1. Poluzować wyposażenie we wsporniku umożliwiając wielopozycyjne przesuwanie (A).
2. Wyregulować zagłówek dożądanego położenia.
3. Ponownie dokręcić wyposażenie.

3.20 Podparcia nóg Pivot Plus

3.20.1 Odchylane podparcia nóg

Podparcia nóg Pivot Plus wykorzystują wygodny uchwyt dźwigni, który zablokowuje i odblokowuje podparcie nóg, umożliwiając bolcowi obracanie się wokół widełek podparcia nóg.

1.



Ustawić uchwyt dźwigni (A) w pozycji odblokowanej.

2.

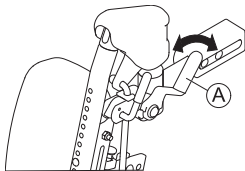


Obrócić podparcie nóg na zewnątrz.

3.20.2 Zdejmowanie podparć nóg

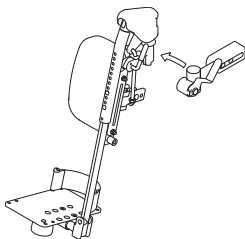
Zdejmowanie

1. Tylko zasilany Pivot Plus: odłączyć siłownik.
- 2.



Ustawić uchwyt dźwigni (A) w pozycji odblokowanej.

3.



Podnieść do góry cały zespół podparcia nóg.

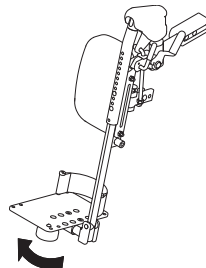
Ponowne zakładanie

1. Włożyć sworzeń podparcia nóg do wnętrza widełek podparcia nóg.
2. Przesunąć uchwyt dźwigni do pozycji zablokowanej.
3. Tylko zasilany Pivot Plus: podłączyć siłownik. Upewnić się, że wtyczka zablokuje się ze słyszalnym kliknięciem.

3.20.3 Regulowanie kąta podparcia nóg

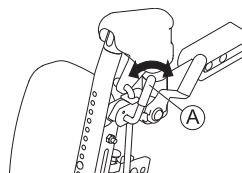
Kąt pochylenia podparcia nóg Pivot Plus reguluje się, ręcznie podnosząc lub opuszczając je.

Podnoszenie podparcia nóg Pivot Plus



1. Pociągnąć podparcie nóg do góry dożądanego kąta.

Opuszczanie podparcia nóg Pivot Plus



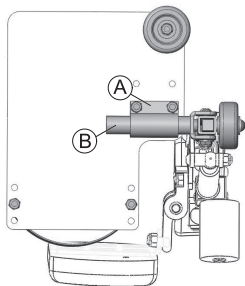
1. Odblokować dźwignię ręczną podparcia nóg (A).
2. Obniżyć podparcie nóg dożądanego kąta.
3. Zablokować dźwignię ręczną podparcia nóg.

3.20.4 Dostosowywanie stopnia o regulowanej szerokości i kącie nachylenia



- klucz sześciokątny 6 mm
- klucz 10 mm

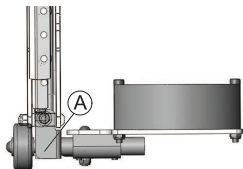
Regulowanie szerokości



1. Poluzować blok dociskowy (A), aby wyregulować położenie całego stopnia (szerokość) wzdłuż obrotowego słupka (B).

Regulacja kąta nachylenia

Kąt nachylenia stopnia można również regulować za pomocą śruby nastawczej wewnątrz wspornika stopnia.



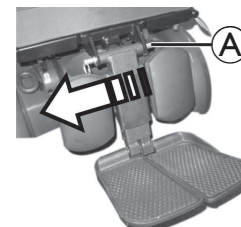
1. Dokręcić lub poluzować śrubę nastawczą (A), aby odpowiednio zwiększyć lub zmniejszyć kąt nachylenia stopnia.

3.21 Montowane centralnie podparcie nóg — z regulacją ręczną

3.21.1 Demontaż podparcia nóg

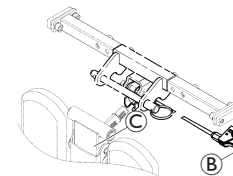
Centralne podparcie nóg z regulacją ręczną można całkowicie usunąć.

1.



Usunąć wyjmowaną oś (A).

2.



Mocno przytrzymać podparcie nóg i pociągnąć dźwignię (B).

3. Zdjąć podparcia nóg z uchwytu (C).

3.21.2 Ustawianie kąta podparcia nóg

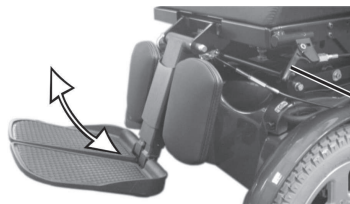


PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała

Jeśli podparcie nóg nie jest zamocowane, a dźwignia **A** zostanie pociągnięta, podparcie nóg gwałtownie opadnie, co może spowodować obrażenia ciała.

- Zamocować podparcie nóg przed pociągnięciem dźwigni.



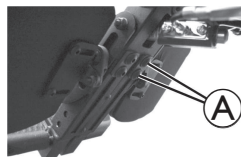
1. Mocno przytrzymać podparcie nóg.
2. Pociągnąć w dźwignię **A**.
3. Wcisnąć podparcie nóg, ustawiając je w żądanej pozycji.

3.21.3 Ustalanie długości podparcia nóg



- Klucz sześciokątny 3/16 cala (5 mm)

Długość podparć nóg można regulować niezależnie z każdej strony.



1. Zwolnić śruby **A** z tyłu podparcia nóg.
2. Ustawić żądaną długość.
3. Ponownie przykręcić śruby.

3.21.4 Ustawianie kąta pochylenia stopnia



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)

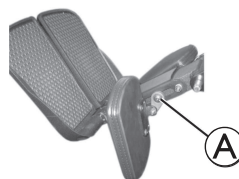


1. Złożyć stopnie do góry, aby uzyskać dostęp do śrub nastawczych **A**.
2. Ustawić śruby nastawcze.
3. Ponownie rozłożyć stopnie.

3.21.5 Ustawianie kąta i wysokości podkładki pod łydkę



- Klucz sześciokątny 3/16 cala (5 mm)



1. Pochylić podkładkę pod łydkę do przodu, aby uzyskać dostęp do śruby **A**.
2. Poluzować śrubę i ustawić podkładkę pod łydkę pod żądanym kątem i na żądanej wysokości.
3. Ponownie przykręcić śrubę.
4. Odchylić podkładkę pod łydkę do tyłu.

3.22 Podparcie nóg LNX

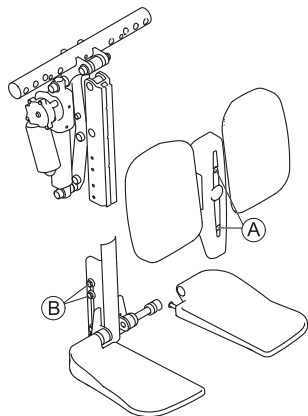
3.22.1 Ustalanie długości podparcia nóg

W razie potrzeby, podparcie nóg można wstępnie ustawić na 83° lub 97° zamiast 90°. Należy skontaktować się z dostawcą produktów firmy Invacare.



- klucz sześciokątny 4 mm
- Klucz płaski 10 mm

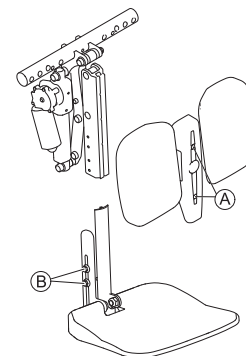
Długość podparć nóg można regulować niezależnie z każdej strony.



1. Wyjąć śruby (A) z przodu podparć nóg.
2. Zdjąć pokrywę wraz z podkładkami pod łydki.
3. Poluzować nakrętki (B) z boku podparcia nóg. Może być konieczne zdjęcie nakrętek i przeniesienie ich z jednego gniazda do drugiego.
4. Ustawić żądaną długość.
5. Ponownie dokręcanie nakrętek.
6. Ponownie założyć podkładki pod łydki i pokrywę oraz ponownie dokręcić śruby.



W ten sam sposób regulowane jest podparcie nóg z platformą na stopę.



3.22.2 Ustawianie kąta pochylenia stopnia



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



1. Złożyć stopnie do góry, aby uzyskać dostęp do śrub nastawczych (A).
2. Ustawić śruby nastawcze.
3. Ponownie rozłożyć stopnie.

3.22.3 Regulacja szerokości stopnia

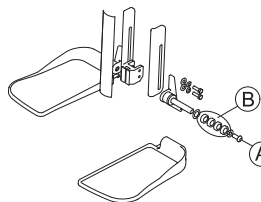
Szerokość stopnia jest regulowana za pomocą rozpórek:

- ustawić rozpórkę od wewnątrz, aby zwiększyć szerokość.
- ustawić rozpórkę od zewnątrz, aby zmniejszyć szerokość.

Każda rozpórka zwiększa lub zmniejsza szerokość o 6,35 mm (1/4 cala).



- klucz sześciokątny 6 mm

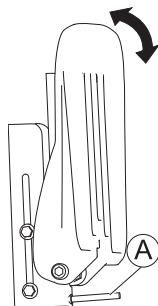


1. Wyjąć śrubę ①.
2. Zdjąć rozpórkę ② i stopień.
3. W razie potrzeby ustawić rozpórkę od wewnątrz.
4. Dodać podnózek.
5. W razie potrzeby ustawić rozpórkę na zewnątrz.
6. Ponownie dokręcić śrubę.

3.22.4 Ustawianie kąta pochylenia podparcia



- Klucz sześciokątny 5/32 cala (4 mm)



1. Złożyć podparcie nóg do góry, aby uzyskać dostęp do śruby nastawczej ①.
2. Ustawić śrubę nastawczą.
3. Ponownie rozłożyć podparcie.

3.22.5 Ustawianie wysokości i szerokości podkładki pod łydkę

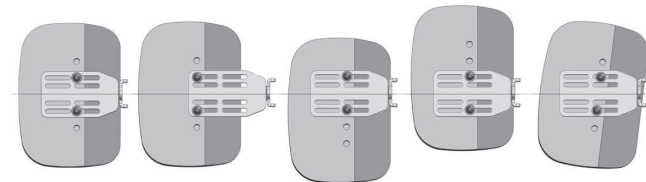


NOTYFIKACJA!

- Po zmianie konfiguracji podkładek pod łydki upewnić się, że podczas regulowania kąta podparcia nóg, podkładki pod łydki nie stykają się z kółkami samonastawnymi ani płytą siedziska.

Podkładki pod łydki mogą być regulowane niezależnie od ich odpowiedniego uchwytu mocującego przy użyciu śrub montażowych z tyłu podkładek pod łydki. Podkładki pod łydki mogą być regulowane (głębokość, wysokość i kąt), aby uzyskać różne konfiguracje. Niezależne regulacje podkładek zapewniają optymalne pozycjonowanie i komfort dla użytkowników końcowych — poniżej przedstawiono przykładowe konfiguracje przedstawiono poniżej.

Regulacja podkładki pod łydkę — przykładowe konfiguracje



Wyśrodkowana	Położenie rozszerzone (maksymalnie)	Przesunięcie obniżone	Uniesienie Przesunięcie	Pod kątem
--------------	-------------------------------------	-----------------------	-------------------------	-----------



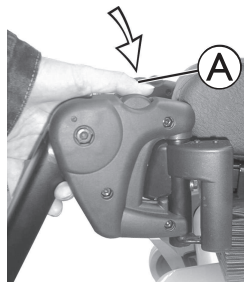
- klucz sześciokątny 4 mm

1. Pochylić podkładkę pod tydkę do przodu, aby uzyskać dostęp do śrub.
2. Poluzować śruby i w razie potrzeby usunąć je.
3. Wyregulować podkładki pod tydki na żadaną wysokość i szerokość.
4. Ponownie przykręcić śruby.
5. Odchylić podkładkę pod tydkę do tyłu.

3.23 Podparcie nóg Vari-F

3.23.1 Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go

Mały przycisk odblokowujący znajduje się w górnej części podparcia nóg. Kiedy podparcie nóg jest odblokowane, można je odchylać do wewnątrz lub na zewnątrz przy wsiadaniu na wózek inwalidzki. Można je także całkowicie wyjąć.



1. Nacisnąć przycisk odblokowujący **A** i obrócić podparcie nóg na zewnątrz.
2. Wyjąć podparcie nóg, unosząc je w górę.

3.23.2 Ustawianie kąta



PRZESTROGA!

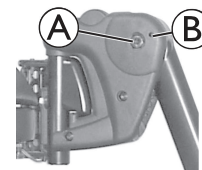
Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.



- klucz sześciokątny 6 mm

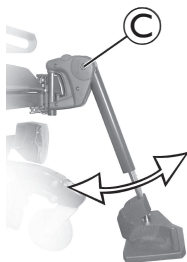
1.



Poluzować śrubę **A** za pomocą klucza sześciokątnego.

2. Jeśli po poluzowaniu śruby nie można przesunąć podparcia nóg, należy umieścić metalowy bolec w specjalnym otworze **B** i lekko uderzać w niego młotkiem. W ten sposób zostanie zwolniony mechanizm zaciskający wewnątrz podparcia nóg. W razie potrzeby powtórzyć czynności z drugiej strony podparcia nóg.

3.



Poluzować śrubę ©.

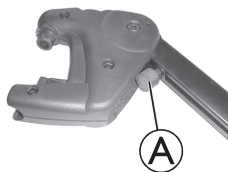
4. Ustawić żądany kąt.
5. Ponownie dokręcić śrubę.

3.23.3 Ustawianie krańcowego położenia podparcia nóg



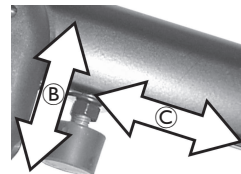
- klucz sześciokątny 6 mm
- klucz 10 mm

1.



Krańcowe położenie podparcia nóg wyznaczone jest przez gumowy ogranicznik A.

2.



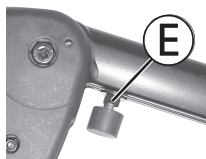
Gumowy ogranicznik można wkręcać lub wkręcać B lub przesuwając w górę lub w dół C.

3.



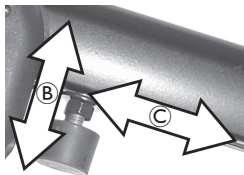
Poluzować śrubę D i obrócić podparcie nóg do góry, aby uzyskać dostęp do gumowego ogranicznika.

4.



Poluzować przeciwnakrętkę ⑤.

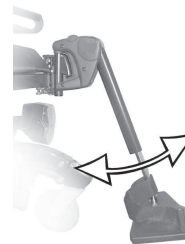
5.



Ustawić ogranicznik w żądanym położeniu.

6. Ponownie dokręcić przeciwnakrętkę.

7.



Ustawić podparcie nóg w żądanym położeniu.

8. Ponownie dokręcić śrubę.

3.23.4 Regulowanie długości podparcia nóg



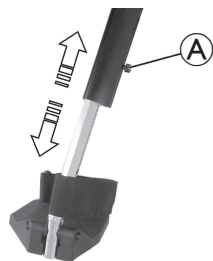
PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.



- klucz sześciokątny 5 mm

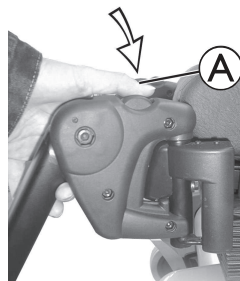


1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować do żądanej długości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

3.24 Podparcia nóg Vari-A

3.24.1 Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go

Mały przycisk odblokowujący znajduje się w górnej części podparcia nóg. Kiedy podparcie nóg jest odblokowane, można je odchylać do wewnątrz lub na zewnątrz przy wsiadaniu na wózek inwalidzki. Można je także całkowicie wyjąć.



1. Nacisnąć przycisk odblokowujący ① i obrócić podparcie nóg na zewnątrz.
2. Wyjąć podparcie nóg, unosząc je w górę.

3.24.2 Ustawianie kąta

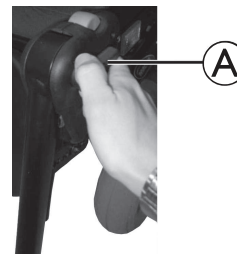


PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.

1.



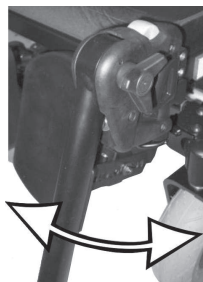
Obrócić pokrętko blokujące (1) o co najmniej jeden obrót w lewo.

2.



Uderzyć w pokrętkę, aby zwolnić mechanizm blokujący.

3.



Ustawić żądany kąt.

4.



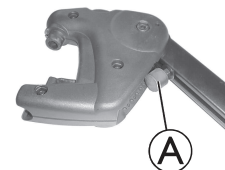
Obrócić pokrętkę w prawo, aby je dokręcić.

3.24.3 Ustawianie krańcowego położenia podparcia nóg



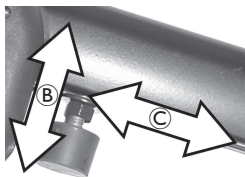
- klucz 10 mm

1.



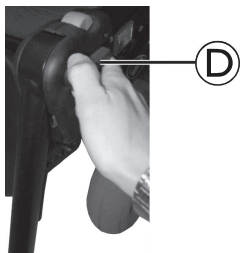
Krańcowe położenie podparcia nóg wyznaczone jest przez gumowy ogranicznik **A**.

2.



Gumowy ogranicznik można wkręcać lub wykręcać ② albo przesuwając w górę lub w dół ③.

3.



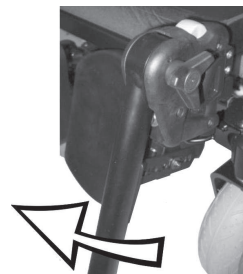
Poluzować pokrętkę blokującą ④ o co najmniej jeden obrót w lewo.

4.



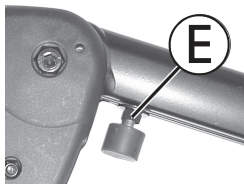
Uderzyć w pokrętkę, aby zwolnić mechanizm blokujący.

5.



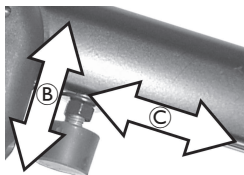
Obrócić podparcie nóg do góry, aby uzyskać dostęp do gumowego ogranicznika.

6.



Kluczem poluzować przeciwnakrętkę ⑤.

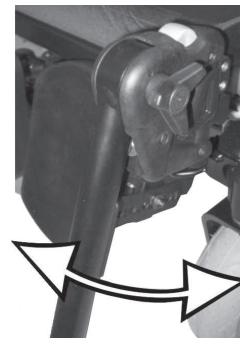
7.



Ustawić ogranicznik w żądanym położeniu.

8. Ponownie dokręcić przeciwnakrętkę.

9.



Ustawić podparcie nóg w żądanym położeniu.

10. Dokręcić pokrętło blokujące.

3.24.4 Regulowanie długości podparcia nóg



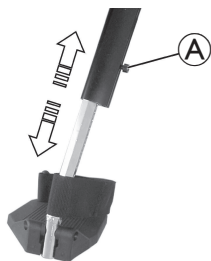
PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.



- klucz sześciokątny 5 mm

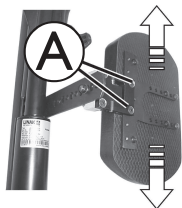


1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować do żądanej długości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

3.24.5 Regulowanie wysokości podkładki pod łydkę



- klucz sześciokątny 4 mm



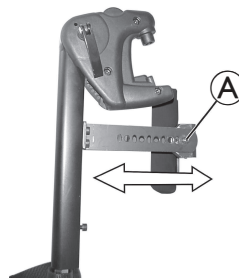
1. Poluzować śruby ①.
2. Wyregulować do żądanego położenia.
3. Ponownie dokręcić śruby.

3.24.6 Regulowanie głębokości podkładki pod łydkę

Głębokość podkładek pod łydki można regulować za pośrednictwem płyty mocującej. Kombinacje otworów w płycie mocującej pozwalają na ustawienie 5 różnych głębokości.



- klucz 10 mm



1. Zdjąć nakrętkę ①.
2. Wyregulować do żądanej głębokości. Należy pamiętać, że otwory okrągłe są przeznaczone na śrubę ustalającą podkładki pod łydki, a podłużne na skuwkę bez gwintu.
3. Ponownie założyć i dokręcić nakrętkę.

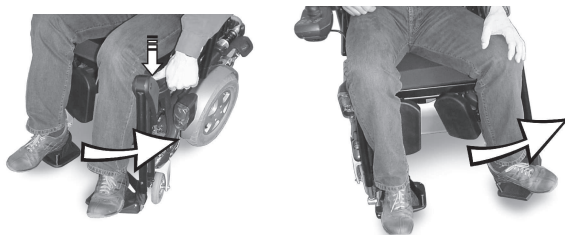
3.24.7 Odblokowywanie i odchylanie do tyłu podkładki pod łydkę

1.



Nacisnąć podkładkę pod łydkę pionowo w dół.

2.



Odblokować podparcie nóg i obrócić na zewnątrz.
Podkładka pod łydkę samoistnie obróci się do tyłu.

3.

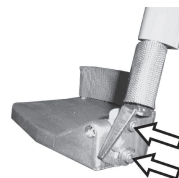


Wyjąć nogę z paska zapiętkowego i postawić na ziemi.

3.24.8 Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia



- klucz sześciokątny 5 mm



1. Poluzować obie śruby ustalające podnóżka.
2. Wyregulować dożądanego kąta pochylenia.
3. Ponownie dokręcić śruby.

3.24.9 Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia i głębokości



- klucz sześciokątny 5 mm

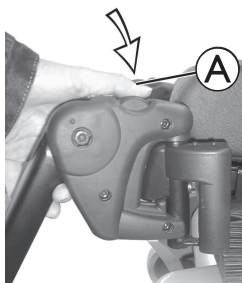


1. Poluzować śrubę ustalającą na podnóżku (A).
2. Dostosować podnóżek dożądaných wartości kąta nachylenia i głębokości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

3.25 Podparcia nóg ADM

3.25.1 Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go

Mały przycisk odblokowujący znajduje się w górnej części podparcia nóg. Kiedy podparcie nóg jest odblokowane, można je odchylać do wewnątrz lub na zewnątrz przy wsiadaniu na wózek inwalidzki. Można je także całkowicie wyjąć.



1. Nacisnąć przycisk odblokowujący **A** i obrócić podparcie nóg na zewnątrz.
2. Wyjąć podparcie nóg, unosząc je w górę.

3.25.2 Ustawianie kąta



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.



PRZESTROGA!

Ryzyko zmiżdżenia

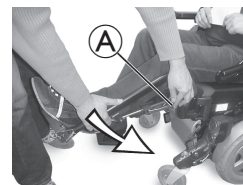
- Nie umieszczać rąk w zasięgu obrotu podparcia nóg.

Podnoszenie



1. Pociągnąć podnóżek do góry do momentu ustawieniażądanego kąta pochylenia.

Opuszczanie



1. Przytrzymując podparcie nóg na poziomie stopnia, pociągnąć boczną dźwignię nastawczą **A** powoli opuścić podparcie nóg.

3.25.3 Regulowanie długości podparcia nóg



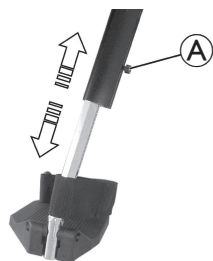
PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.



- klucz sześciokątny 5 mm

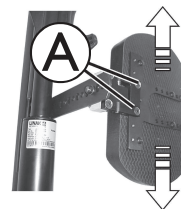


1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować do żądanej długości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

3.25.4 Regulowanie wysokości podkładki pod łydkę



- klucz sześciokątny 4 mm



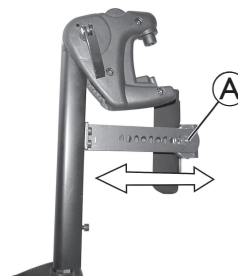
1. Poluzować śruby ①.
2. Wyregulować do żądanego położenia.
3. Ponownie dokręcić śruby.

3.25.5 Regulowanie głębokości podkładki pod łydkę

Głębokość podkładek pod łydki można regulować za pośrednictwem płyty mocującej. Kombinacje otworów w płycie mocującej pozwalają na ustawienie 5 różnych głębokości.



- klucz 10 mm



1. Zdjąć nakrętkę ①.
2. Wyregulować do żądanej głębokości. Należy pamiętać, że otwory okrągłe są przeznaczone na śrubę ustalającą podkładki pod łydki, a podłużne na skuwkę bez gwintu.
3. Ponownie założyć i dokręcić nakrętkę.

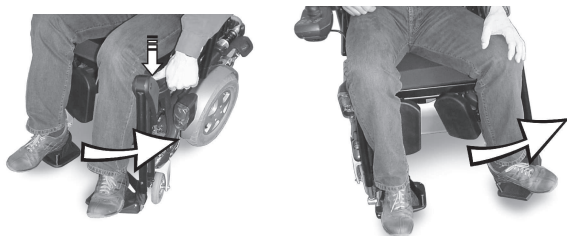
3.25.6 Odblokowywanie i odchylanie do tyłu podkładki pod łydkę

1.



Nacisnąć podkładkę pod łydkę pionowo w dół.

2.



Odblokować podparcie nóg i obrócić na zewnątrz.
Podkładka pod łydkę samoistnie obróci się do tyłu.

3.

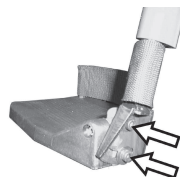


Wyjąć nogę z paska zapiętkowego i postawić na ziemi.

3.25.7 Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia



- klucz sześciokątny 5 mm

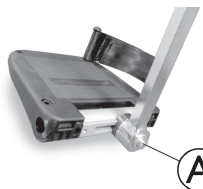


1. Poluzować obie śruby ustalające podnóżka.
2. Wyregulować dożądanego kąta pochylenia.
3. Ponownie dokręcić śruby.

3.25.8 Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia i głębokości



- klucz sześciokątny 5 mm

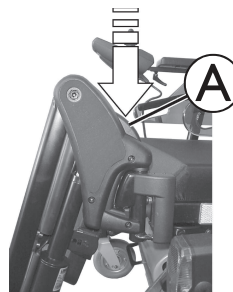


1. Poluzować śrubę ustalającą na podnóżku **A**.
2. Dostosować podnóżek do żądanych wartości kąta nachylenia i głębokości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

3.26 Podnoszone elektrycznie podparcia nóg (podparcia nóg ADE)

3.26.1 Obracanie podparcia nóg na zewnątrz i/lub wyjmowanie go

Mały przycisk odblokowujący znajduje się w górnej części podparcia nóg. Kiedy podparcie nóg jest odblokowane, można je odchyłać do wewnątrz lub na zewnątrz przy wsiadaniu na wózek inwalidzki. Można je także całkowicie wyjąć.



1. Nacisnąć przycisk odblokowujący **A** i obrócić podparcie nóg na zewnątrz.
2. Wyjąć podparcie nóg, unosząc je w górę.

3.26.2 Ustawianie kąta



PRZESTROGA!

Ryzyko zmiążdżenia

- Nie umieszczać rąk w zasięgu obrotu podparcia nóg.



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.

Podparcia nóg z możliwością elektrycznej regulacji wysokości obsługuje się za pomocą pulpitu sterowniczego. Więcej informacji na temat pulpitu sterowniczego można znaleźć w dotyczącej go instrukcji obsługi.

3.26.3 Regulowanie długości podparcia nóg



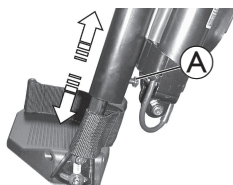
PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała z powodu nieprawidłowego wyregulowania podnóżków i podparć nóg

- Przed każdą jazdą i w jej trakcie konieczne jest zapewnienie, że podnóżki nie stykają się ani z kółkami samonastawnymi, ani z podłożem.



- klucz 10 mm

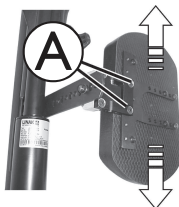


1. Poluzować śrubę ①.
2. Wyregulować do żądanej długości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

3.26.4 Regulowanie wysokości podkładki pod łyskę



- klucz sześciokątny 4 mm



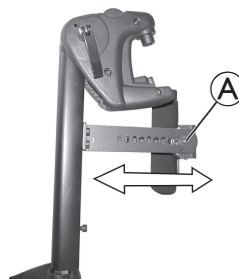
1. Poluzować śruby ①.
2. Wyregulować do żądanego położenia.
3. Ponownie dokręcić śruby.

3.26.5 Regulowanie głębokości podkładki pod łyskę

Głębokość podkładek pod łyski można regulować za pośrednictwem płyty mocującej. Kombinacje otworów w płycie mocującej pozwalają na ustawienie 5 różnych głębokości.



- klucz 10 mm



1. Zdjąć nakrętkę ①.
2. Wyregulować do żądanej głębokości. Należy pamiętać, że otwory okrągłe są przeznaczone na śrubę ustalającą podkładki pod łyski, a podłużne na skuwkę bez gwintu.
3. Ponownie założyć i dokręcić nakrętkę.

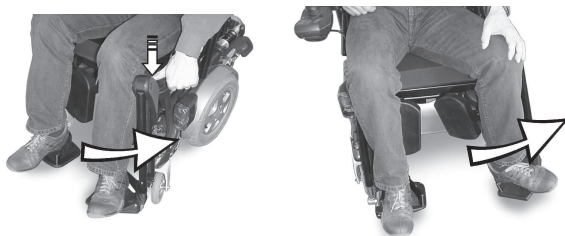
3.26.6 Odblokowywanie i odchylanie do tyłu podkładki pod łyskę

- 1.



Nacisnąć podkładkę pod tydkę pionowo w dół.

2.



Odblokować podparcie nóg i obrócić na zewnątrz.
Podkładka pod tydkę samoistnie obróci się do tyłu.

3.

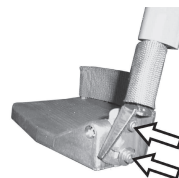


Wyjąć nogę z paska zapiętkowego i postawić na ziemi.

3.26.7 Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia



- klucz sześciokątny 5 mm



1. Poluzować obie śruby ustalające podnóżka.
2. Wyregulować dożądanego kąta pochylenia.
3. Ponownie dokręcić śruby.

3.26.8 Dostosowywanie podnóżka o regulowanym kącie nachylenia i głębokości



- klucz sześciokątny 5 mm



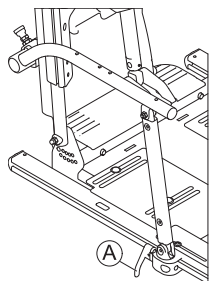
1. Poluzować śrubę ustalającą na podnóżku (A).
2. Dostosować podnóżek dożądaných wartości kąta nachylenia i głębokości.
3. Ponownie dokręcić śrubę.

4 Użytkowanie

4.1 Obracanie/zdejmowanie odchylanego podłokietnika

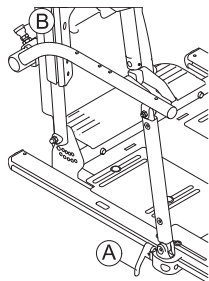
Obracanie podłokietnika

W przypadku przemieszczania w bok odchylany podłokietnik można obracać do tyłu wokół bolca sworznia w widełkach podłokietnika.



1. Odblokować blokadę dźwigni **A** z przodu podłokietnika.
2. Unieść podłokietnik, tak aby obracał się z wokół widełek/sworznia podłokietnika.

Zdejmowanie podłokietnika

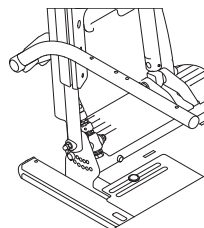


1. Odblokować blokadę dźwigni **A** z przodu podłokietnika i odblokować ramię obrotowe.
2. Pociągnąć na zewnątrz trzpień **B** na tylnej części podłokietnika.
3. Zdjąć zespół podłokietnika.

4.2 Obracanie podłokietnika wspornikowego

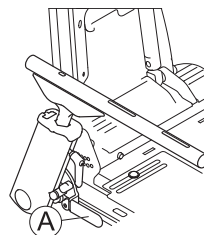
W przypadku przemieszczania w bok podłokietniki wspornikowe można obracać do tyłu wokół bolca sworznia w widełkach podłokietnika.

Słupek oparcia fotela zamontowany odwrotnie na podłokietniku wspornikowym



1. Unieść podłokietnik, tak aby obracał się z wokół widełek/sworznia podłokietnika.

Szyna Ultra Rail zamontowana odwrotnie na podłokietniku wspornikowym Maxx

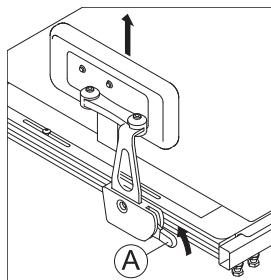


1. Pociągnąć dźwignię zwalniającą **A** i unieść podłokietnik, aby obrócić się do tyłu.



Podczas opuszczania podłokietnika upewnić się, że się zablokuje (słyszalny dźwięk kliknięcia).

4.3 Zdejmowanie/wkładanie podparcia bioder za pomocą szybkozłączki



Zdejmowanie podparcia bioder

1. Pociągnąć dźwignię A w górę.
2. Zdjąć podparcie bioder z uchwytu.

Wkładanie podparcia bioder

1. Włożyć podparcie bioder do uchwytu.
2. Popchnąć dźwignię A do dołu.
Upewnić się, że podparcie bioder zatrzasnęło się — będzie słyszalne „kliknięcie”.

4.4 Korzystanie z zasilanego LNX podparcia nóg montowanego na środku z teleskopowym podestem

Regulacja kąta nachylenia



OSTRZEŻENIE!

Miejsce przytrzaśnięcia

Ryzyko przytrzaśnięcia podczas regulowania kąta podnóżka.

- Podczas regulowania kąta podnóżka górna część podnóżka powinna być wolna.

Obniżanie podestu



NOTYFIKACJA!

Obniżanie podestu, aż do wstępnie ustawionego punktu mogłoby spowodować uszkodzenie podłogi.

- Przerwać obniżanie podestu, gdy dotknie on podłogi.

Teleskopowy podest można obniżać aż do wstępnie ustawionego punktu. Zależnie od konfiguracji wózka inwalidzkiego, punkt ten może nie pasować dokładnie do wysokości siedzisko-podłogi, ale kończyć się kilka milimetrów nad lub za podłogą.

Blokada jazdy



NOTYFIKACJA!

Jazda wózkiem inwalidzkim z obniżonym podestem mogłaby spowodować uszkodzenie podnóżka.

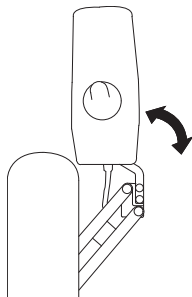
- W momencie poruszenia podestu zasprężana jest blokada jazdy.

1. Aby wysprężić blokadę jazdy, należy odciągnąć podest do położenia górnego.

4.5 Odchyłanie w bok pulpitu sterowniczego

Jeśli elektryczny wózek inwalidzki jest wyposażony w odchylany uchwyt pulpitu sterowniczego, pulpit można odsunąć na bok, na przykład aby podjechać bliżej stołu.

Odchylany uchwyt pulpitu sterowniczego



1. Popchnąć pulpit sterowniczy, aby odchylić uchwyt pulpitu sterowniczego na bok.

Odchylany uchwyt pulpitu sterowniczego Maxx Resolve

**PRZESTROGA!****Ryzyko obrażeń ciała lub uszkodzenia urządzenia**

Kierowanie elektrycznym wózkiem inwalidzkim i/lub obsługa funkcji elektrycznego ustawiania za pomocą pulpitu sterowniczego w pozycji odchylonej może spowodować kolizje lub niezamierzony ruch.

- Podczas korzystania z wózka inwalidzkiego należy zawsze zwracać szczególną uwagę na otoczenie, aby uniknąć kolizji, uszkodzeń lub niezamierzonego ruchu.
- Jeśli pulpit zdalny znajduje się w pozycji odchylonej, zawsze należy upewnić się, że między poduszką podłokietnika a joystickiem jest wystarczający prześwit.

**NOTYFIKACJA!**

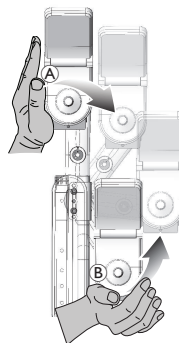
Nadmierne napięcie przodu pulpitu sterowniczego podczas działania z wykorzystaniem mechanizmu odchylania może spowodować uszkodzenie wewnętrznego napędu paskowego.

- Należy zastosować delikatne napięcie w środkowej części pulpitu sterowniczego, która znajduje się bliżej punktu obrotu mechanizmu odchylającego. Napięcie mechanizmu odchylającego można dostosować do potrzeb użytkownika, patrz

**NOTYFIKACJA!**

Użycie joysticka do obsługi mechanizmu odchylanego spowoduje uszkodzenie joysticka.

- Do obsługi mechanizmu odchylanego nie należy używać joysticka.



1. Popchnąć środek pulpitu sterowniczego ①, aby uruchomić mechanizm odchylany.
2. Pchać do przodu i do wewnątrz ②, aż pulpit zostanie zablokowany w pozycji spoczynkowej.

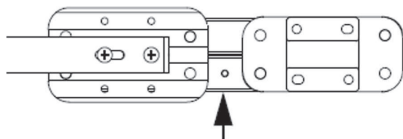
Uchwyt pulpitu sterowniczego Quad Link



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko punktów przytrzaśnięcia

- Podczas blokowania chowanego uchwytu pulpitu sterowniczego Quad Link w odpowiedniej pozycji należy upewnić się, że palce nie znajdują się pomiędzy drążkami łączącymi. Podczas blokowania Quad Link w odpowiedniej pozycji pomiędzy drążkami łączącymi mogą powstać miejsca przytrzaśnięcia.



Odchylić pulpit sterowniczy w bok

1.



Aby schować pulpit sterowniczy z pozycji normalnie wysuniętej, należy nacisnąć wewnętrzną powierzchnię pulpitu na zewnątrz, aż do uwolnienia Quad Link.

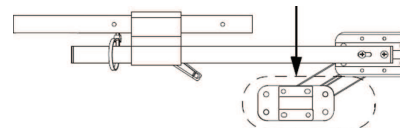


Quad Link działa najlepiej, gdy pulpit sterowniczy jest dociśnięty do wewnętrznej strony, w pobliżu poduszki podłokietnika.

- Popchnąć pulpit sterowniczy na zewnątrz i do tyłu, aż Quad Link przejdzie przez cały zakres do pozycji całkowicie schowanej.

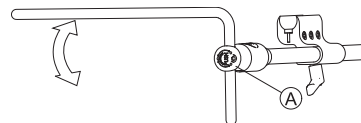
Przywrócić pulpit sterowniczy do pozycji wysuniętej

1.



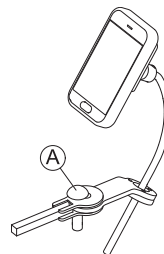
Aby przywrócić pulpit sterowniczy do normalnej pozycji wysuniętej, należy nacisnąć jego wewnętrzną powierzchnię na zewnątrz, a następnie do przodu i do wewnątrz, aż Quad Link przesunie się o cały zakres i zatrzaśnie, ustawiając się w pozycji całkowicie wysuniętej.

4.6 Odchylenie uchwytu obejmy centralnej na bok



- Nacisnąć przycisk (A) i odchylić obejmę do góry lub w dół.

4.7 Odchylenie uchwytu wyświetlacza na bok



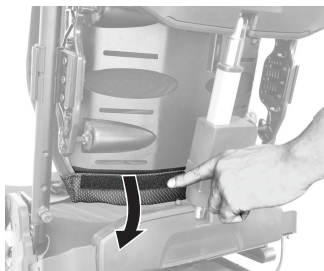
Mechanizm odchylany uchwytu wyświetlacza blokuje się na miejscu jedynie, gdy jest odchylony do jego pozycji domyślnej.

- Popchnąć pokrętko (A) i odchylić uchwyt wyświetlacza na bok.

4.8 Wymiana poduszki oparcia pleców

tylko do oparc Matrix Elite

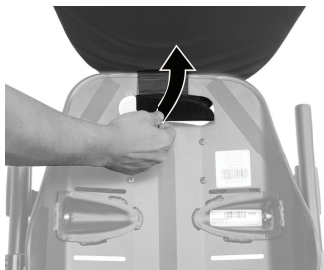
Wymywanie poduszki oparcia pleców



1. Poluzować mocowanie na rzepy w dolnej części oparcia.

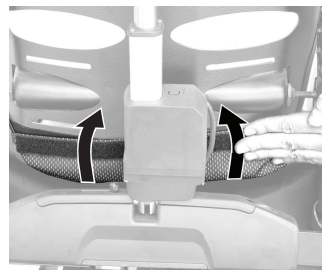


2. Unieść poduszkę do góry.



3. Poluzować mocowanie na rzepy w uchwycie oparcia.

Zakładanie poduszki oparcia pleców



1. Przymocować mocowanie na rzepy w dolnej części oparcia.



2. Złożyć poduszkę do góry.



3. Przymocować mocowanie na rzepy w uchwycie oparcia.

5 Harmonogram konserwacji

W celu zapewnienia optymalnego bezpieczeństwa i niezawodności systemu ustawiania elektrycznego, należy przestrzegać poniższego harmonogramu / tabeli konserwacji. Oprócz harmonogramu konserwacji należy zwrócić uwagę na następujące zadania konserwacji i ostrzeżenia bezpieczeństwa, które należy uwzględnić w codziennych obowiązkach.



OSTRZEŻENIE!

Każde nagłe lub stopniowe pogarszanie się funkcji/wydajności systemu elektrycznego ustawiania (tj. zwiększony hałas, grzechotanie, niedopasowanie silnika/skrzyni biegów siłownika itp.) należy niezwłocznie zgłosić do dystrybutora.

- W celu zapewnienia, że nie występuje nietypowe zużycie lub rozdarcie bądź uszkodzenie fizyczne wymagające serwisowania i/lub naprawy, zalecany jest pełny przegląd wózka inwalidzkiego przez wykwalifikowanego technika.



W celu zapewnienia, że system elektrycznego ustawiania działa prawidłowo i bezpiecznie, firma Invacare zaleca przeprowadzanie pełnego przeglądu systemu elektrycznego ustawiania przez dystrybutora co sześć (6) miesięcy przez wykwalifikowanego technika.



Należy przeczytać i przestrzegać wszystkich informacji dotyczących konserwacji i bezpieczeństwa dotyczących elektrycznej podstawy wózka inwalidzkiego. Patrz instrukcja obsługi wózka inwalidzkiego (dostarczana oddzielnie).

Konserwacja codzienna:

- Należy sprawdzić, czy wszystkie przełączniki (przyciski/przełączniki) obsługujące system elektrycznego ustawiania działają prawidłowo.
- Naładować akumulatory (ważne informacje na temat ładowania i prawidłowej konserwacji akumulatorów, patrz instrukcja obsługi wózka inwalidzkiego).

Lista kontrolna przeglądu comiesięcznego:

- Przewody elektryczne:
 - Sprawdzić pod kątem przyszczypnięć lub naciągnięć przewodów (w całym systemie siedziska)
 - Sprawdzić pod kątem zużycia i rozdarcia przewodów
 - Sprawdzić, czy połączenia są solidne
- Tapicerka:
 - Sprawdzić wszystkie części tapicerki pod kątem zużycia i uszkodzeń zewnętrznych
 - Sprawdzić wszystkie pokrycia, zwłaszcza znajdujące się w pobliżu części metalowych, pod kątem zużycia i uszkodzeń zewnętrznych
- Sprzęt i elementy:
 - Sprawdzić sprzęt mocujący (system siedziska do podstawy)
- Łączniki krańcowe:
 - Sprawdzić ustawienia łącznika krańcowego
 - Upewnić się, że DLO funkcjonuje prawidłowo

6 Po użyciu

6.1 Regeneracja

Produkt nadaje się do wielokrotnego użycia. Aby zregenerować produkt dla nowego użytkownika, należy wykonać następujące czynności:

- Czynność kontrolna
- Czyszczenie i dezynfekcja
- Przystosowanie do potrzeb nowego użytkownika.

Szczegółowe informacje zawiera i instrukcja serwisowania tego produktu.

Należy upewnić się, że instrukcja obsługi została przekazana z produktem.

Nie należy używać produktu ponownie w przypadku stwierdzenia jakichkolwiek uszkodzeń lub usterek.

6.2 Utylizacja

Aby dbać o środowisko naturalne, po upływie okresu eksploatacji produktu należy poddać go recyklingowi w odpowiednim zakładzie.

Rozmontować produkt i jego podzespoły w celu oddzielenia różnych materiałów i poddania ich odrębnemu recyklingowi.

Utylizacja i recykling używanych produktów i opakowań musi odbywać się zgodnie z obowiązującymi w danym kraju przepisami i uregulowaniami prawnymi dotyczącymi postępowania z odpadami. W celu uzyskania szczegółowych informacji należy skontaktować się z lokalnym zakładem gospodarki odpadami.

7 Rozwiązywanie problemów

7.1 Rozwiązywanie problemów dotyczących wydajności



Dodatkowe informacje na temat rozwiązywania problemów dotyczących elektrycznego wózka inwalidzkiego i elektroniki, patrz część Rozwiązywanie problemów w instrukcjach obsługi elektrycznego wózka inwalidzkiego i pulpitu sterowniczego (dostarczane oddzielnie).

Objaw	Możliwa przyczyna	Rozwiązania
Elektryczny wózek inwalidzki jest włączony, ale system nie jedzie	System przechylony i/lub podniesiony poza kąt blokady napędu (DLO)	Przywrócić system siedziska do położenia neutralnego (wyjściowego)
	Napęd nie jest zasprzęglony	Silniki napęd nie są zasprzęglone.
	Zasilane LNX podparcie nóg montowane na środku z obniżonym teleskopowym podestem	Odciągnąć podest do położenia górnego.
System siedziska nie działa	Niski poziom naładowania akumulatorów	Sprawdzić/naładować/wymienić akumulatory. Skontaktować się z dostawcą.
	Luźne/wadliwe połączenie elektryczne	Sprawdzić połączenia przewodów/sprawdzić opaski zaciskowe (zbyt ciasne/zbyt luźne). Skontaktować się z dostawcą.
	Przepalony bezpiecznik	Sprawdzić/wymienić bezpiecznik. Skontaktować się z dostawcą.
	Zakłócenia/blokady, zaciśnięte przewody	Sprawdzić źródło zakłóceń lub blokad/sprawdzić przewody pod kątem zaciśniętych miejsc. Skontaktować się z dostawcą.

Objaw	Możliwa przyczyna	Rozwiązania
Przerywane działanie systemu siedziska (codziennie, podczas pochylenia, podczas odchylenia...)	Luźne/wadliwe połączenie elektryczne	Sprawdzić połączenia przewodów/sprawdzić opaski zaciskowe (zbyt ciasne/zbyt luźne).
	Wadliwe wiązki zasilania	Sprawdzić/wymienić wiązki zasilania. Skontaktować się z dostawcą.
	Wadliwy łącznik krańcowy	Sprawdzić/wymienić łącznik krańcowy. Skontaktować się z dostawcą.
	Niemal wyczerpany akumulator (fluktuacja naładowania)	Sprawdzić/wymienić akumulator. Skontaktować się z dostawcą.
Blokada jazdy (DLO) nie działa	Luźne/wadliwe połączenie elektryczne	Sprawdzić połączenia. Skontaktować się z dostawcą.
	Łącznik krańcowy DLO/przetątnik mechaniczny nie jest prawidłowo ustawiony	Skontaktować się z dostawcą.
	Wadliwy łącznik krańcowy DLO	Skontaktować się z dostawcą.
Łącznik krańcowy nie działa prawidłowo	Luźne/wadliwe połączenie elektryczne	Sprawdzić połączenia. Skontaktować się z dostawcą.
	Wadliwy łącznik krańcowy	Sprawdzić/wymienić łącznik krańcowy. Skontaktować się z dostawcą.
	Łącznik krańcowy nie jest prawidłowo skonfigurowany	Skontaktować się z dostawcą.

Objaw	Możliwa przyczyna	Rozwiązania
System działa jedynie w jednym kierunku	Granica jest przekroczona (DLO, RDS, kąt nachylenia oparcia, blokada podwyższania siedziska)	Przestawić w zakresy graniczne.
	Wadliwy łącznik krańcowy	Sprawdzić/wymienić łącznik krańcowy. Skontaktować się z dostawcą.
	Łącznik krańcowy nie jest prawidłowo skonfigurowany	Skontaktować się z dostawcą.
	Niskie napięcie	Skontaktować się z dostawcą.
	Akumulator nienaładowany	Naładować akumulatory.
Pulpit sterowniczy nie działa	Pulpit sterowniczy nie jest podłączony	Sprawdzić połączenie przewodu.
	Pulpit sterowniczy nie jest włączony	Włączyć zasilanie pulpitu sterowniczego za pośrednictwem klawiatury.
	Przepalony bezpiecznik podstawy	Sprawdzić/wymienić bezpiecznik. Skontaktować się z dostawcą.
Siłownik nadal porusza się	Zaciśnięta wiązka przełącznika	Sprawdzić/dostosować pozycję wiązki, aby zapobiec zaciskaniu. Skontaktować się z dostawcą.

8 Dane techniczne

8.1 Specyfikacje techniczne

Zamieszczone poniżej informacje techniczne dotyczą standardowej konfiguracji lub przedstawiają maksymalne osiągalne wartości. Mogą się one zmienić w przypadku dodania akcesoriów/opcji. Dokładne informacje na temat zmian tych wartości opisano w częściach odpowiadających poszczególnym akcesoriom/opcjom.

 W niektórych przypadkach mierzone wartości mogą wahać się w granicach ± 10 mm.

 Więcej informacji na temat danych technicznych elektrycznego wózka inwalidzkiego, patrz instrukcja obsługi wózka inwalidzkiego.

Wymiary zgodnie z normą ISO 7176-5	Elektryczny wózek inwalidzki	
	AVIVA RX	TDX SP2
Wysokość oparcia pleców ¹	• 355–505 mm (zależnie od opcji oparcia)	
Gotowa wysokość oparcia ¹	• 455–635 mm (systemy wyłącznie pochylane)	• 505–685 mm (systemy przechylane)
Wysokości tulei oparcia (tylko stałe ustawienie kąta)	• 18–24° (proste tuleje tylne)	• 20–24° (zagięte tuleje tylne)
Zagięte tuleje tylne (tylko stałe ustawienie kąta)	• 75–116° (proste tuleje tylne)	• 81–121° (zagięte tuleje tylne)
Grubość poduszki siedziska	• 75/90/100 mm	
Szerokość siedziska	• 405 mm • 430 mm • 455 mm • 480 mm • 505 mm	• 530 mm • 555 mm • 580 mm (tylko TDX SP2) • 610 mm (tylko TDX SP2)

Wymiary zgodnie z normą ISO 7176-5	Elektryczny wózek inwalidzki	
	AVIVA RX	TDX SP2
Głębokość siedziska	• 405 mm • 430 mm • 455 mm • 480 mm	• 505 mm • 530 mm • 555 mm • 580 mm
Kąt pochylenia oparcia pleców	• 90° ... 170° • 82° ... 162° (8° przechylenie mocowania) • 60° ... 140° (30° przechylenie mocowania)	• 90° ... 168° • 82° ... 162° (8° przechylenie mocowania) • 60° ... 140° (30° przechylenie mocowania)
Wysokość odchylanego podłokietnika ²	• 230–330 mm/330–405 mm (dwustłupkowy zamontowany odwrotnie na przechylonym podłokietniku) • 240–330 mm/320–405 mm (słupek oparcia fotela zamontowany odwrotnie na podłokietniku wspornikowym)	
Wysokość pochylonego podłokietnika ³	• 230–320 mm (szyna Ultra Rail zamontowana odwrotnie na podłokietniku wspornikowym Maxx)	
Głębokość podłokietnika ⁴	• 230–470 mm	• 250–590 mm
Długość podłokietnika	• 255–355 mm	
Maks. Wysokość podłokietnika	• 1.7 kg	
Maks. Masa zagłówka	• 1,4 kg	
Pochylenie elektryczne	• 0° ... 50° (mocowanie standardowe) • –5° ... 45° (z 5° stałym mocowaniem przednim) • –10° ... 40° (z 10° stałym mocowaniem przednim) • 5° ... 55° (z 5° stałym mocowaniem tylnym)	

Wymiary zgodnie z normą ISO 7176-5	Elektryczny wózek inwalidzki	
	AVIVA RX	TDX SP2
Pochylenie elektryczne z podnośnikiem	• 0° ... 45° (mocowanie standardowe) • -5° ... 40° (z 5° stałym mocowaniem przednim) • -10° ... 35° (z 10° stałym mocowaniem przednim) • 5° ... 50° (z 5° stałym mocowaniem tylnym)	
Kąt pochylenia siedziska, regulacja ręczna	• 0° ... 8°	

Podnóżki i podparcia nóg					
Vari F	Długość	• 290–460 mm	Pivot Plus	Długość	• 365–465 mm
	Kąt	• +70° – 0°		Kąt	• +80° – +20°
	Maks. Masa	• 1.6 kg		Maks. Masa	• 4.4 kg
Vari A	Długość	• 290–460 mm	Montowany centralnie (ręczny)	Długość	• 310–410 mm
	Kąt	• +70° – 0°		Kąt	• +90° – 0°
	Maks. Masa	• 2.7 kg		Maks. Masa	• 5,4 kg
ADM (ręczny)	Długość	• 290–460 mm	Montowany centralnie elektryczny LNX ⁵	Długość	• 340–410 mm
	Kąt	• +80° – 0°		Kąt	• +97° – +7°
	Maks. Masa	• 3.1 kg			• +90° – 0°
ADE (elektryczny)	Długość	• 290–460 mm			
	Kąt	• +80° – 0°			
	Maks. Masa	• 4.2 kg			

- 1 Pomiar bez poduszki siedziska
- 2 Podłokietniki dostępne jedynie na systemach odchylania
- 3 Podłokietniki dostępne jedynie na systemach wyłącznie przechyłanych
- 4 Odległość między płaszczyzną referencyjną oparcia a najbardziej wysuniętą do przodu częścią zespołu podłokietnika
- 5 Podparcie nóg nie jest zdejmowane, dlatego nie ma możliwości do zmierzenia masy elementów

**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

1681849-M 2025-11-04



Making Life's Experiences Possible®



Yes, you can.®