

SMOOV



SMOOV one O10

DE | Gebrauchsanweisung

CZ | Návod k použití

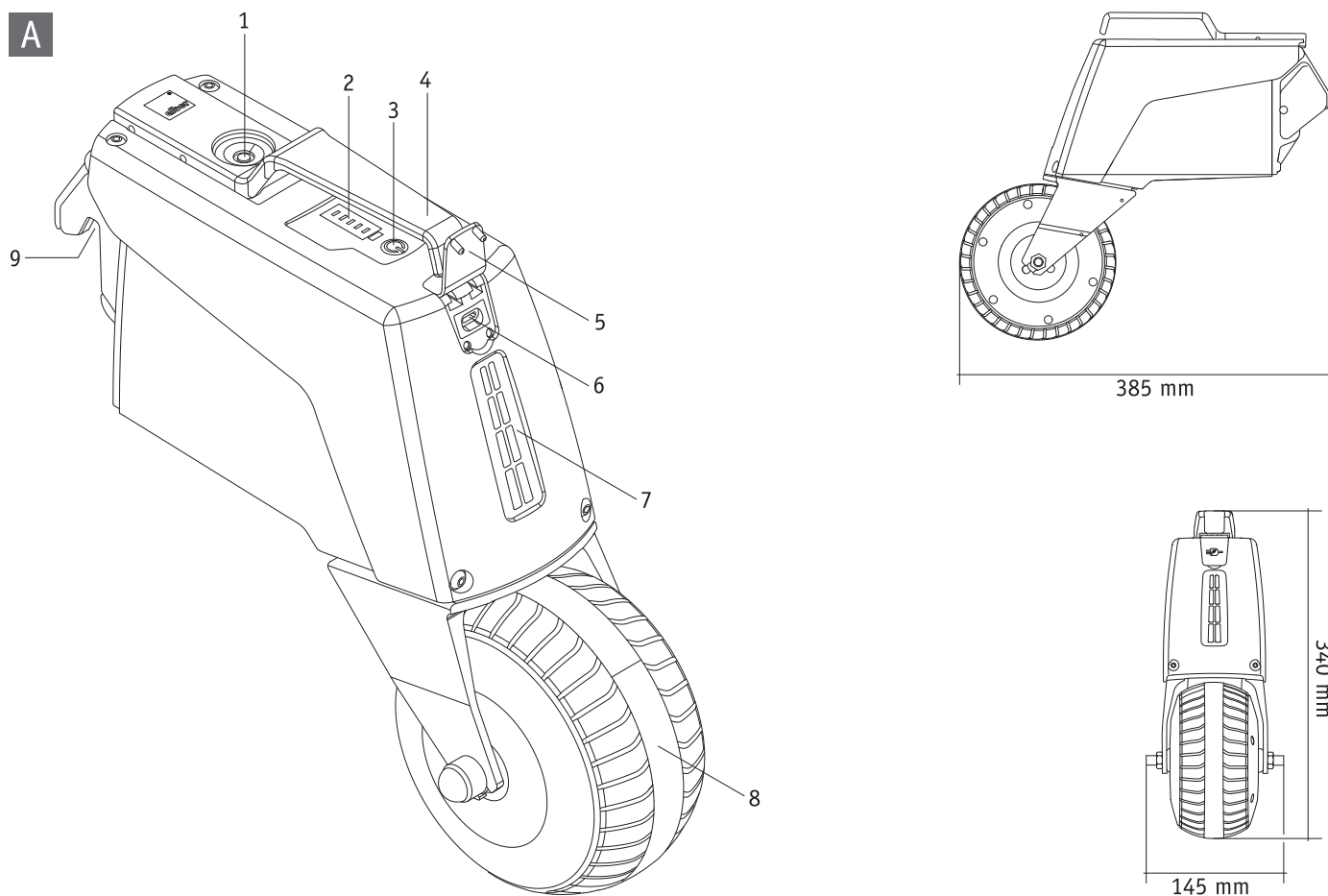
HR | Upute za upotrebu

PL | Instrukcja obsługi

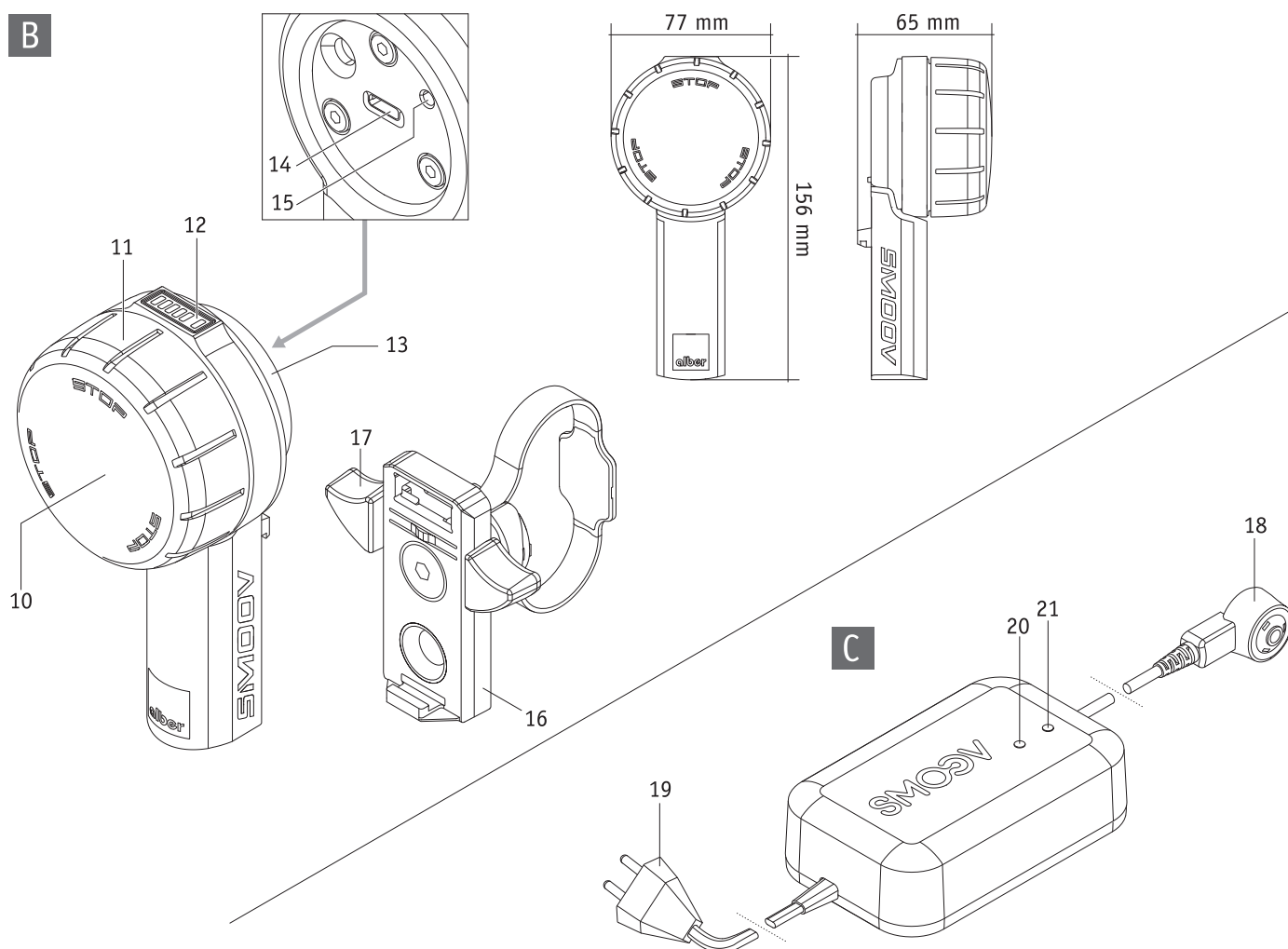
SI | Navodila za uporabo

CE | **UK**
CA

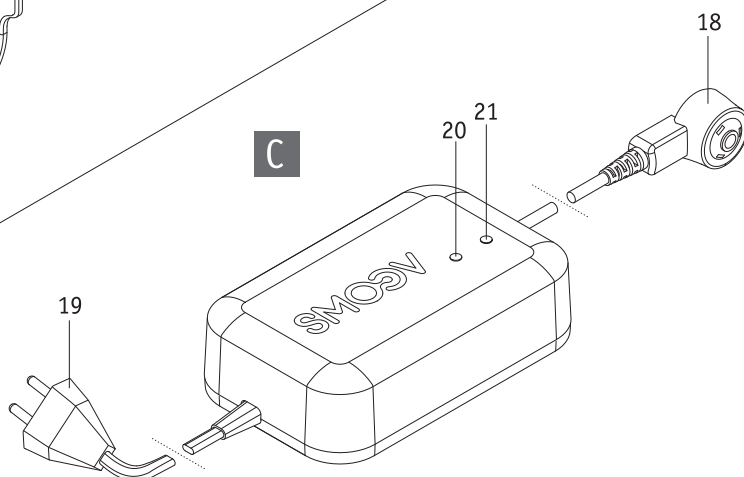
A



B



C



Spis treści

1. Wstęp	2	9.3 Wózki inwalidzkie z ramą składaną	19
1.1 Przeznaczenie	2	9.4 Ważne informacje dotyczące podróży lotniczych	20
1.2 Ważne zasady bezpieczeństwa – należy ich koniecznie przestrzegać	2	10. Zasady bezpieczeństwa i informacje o zagrożeniach dotyczące jazdy wózkiem smooov	20
1.3. Użytkowanie urządzenia smooov zgodnie z przeznaczeniem	2	10.1 Ogólne informacje	20
1.4 Instrukcje dotyczące obsługi	2	10.2 Zasady bezpieczeństwa	21
1.5 Objaśnienie symboli	3	10.3 Przeshkody	23
1.6 Dopuszczalne warunki/miejsca użytkowania	5	10.4 Punkty zagrożenia i sytuacje niebezpieczne	23
1.7 Standardowy zakres dostawy	5	11. Akumulator (wbudowany w jednostkę napędową i sterującą)	23
1.8 Przegląd najważniejszych elementów	5	11.1 Zasady bezpieczeństwa dotyczące akumulatorów wbudowanych w urządzeniu smooov	23
2. Uruchomienie	6	11.2 Przechowywanie urządzenia smooov	24
2.1 Mocowanie jednostki napędowej do wózka inwalidzkiego	7	11.3 Ogólne informacje dotyczące ładowania akumulatorów	24
2.2 Wymontowanie jednostki napędowej z wózka inwalidzkiego	7	11.4 Zasady bezpieczeństwa dotyczące ładowarki i procesu ładowania	24
2.3 Montaż i demontaż jednostki sterującej	8	12. Pielęgnacja, ponowne wykorzystanie, konserwacja i utylizacja	26
2.4 Ustawianie jednostki sterującej	9	12.1 Pielęgnacja	26
3. Tryb jazdy	9	12.2 Ponowne wykorzystanie	26
3.1 Włączanie systemu	9	12.3 Konserwacja	26
3.2 Jazda z urządzeniem smooov	10	12.4 Utylizacja	26
3.3 Usterka (jednostka sterująca bez funkcji)	11	13. Przechowywanie	27
3.4 Zatrzymanie awaryjne w sytuacjach zagrożenia	11	14. Informacje o bezpieczeństwie produktu	27
3.5 Jazda w zakrętach	12	15. Okres użytkowania produktu	27
3.6 Zasięg	13	16. Rękojmia, gwarancja i odpowiedzialność	27
3.7 Wyłączanie systemu	13	16.1 Rękojmia za wady	27
3.7.1 Jednostka sterująca	13	16.2 Gwarancja trwałości	27
3.7.2 Jednostka napędowa	13	16.3 Odpowiedzialność	27
4. Ładowanie akumulatorów	14	17. Ważne informacje prawne dla użytkownika tego produktu	28
4.1 Ładowanie akumulatorów jednostki napędowej	14	18. Dane techniczne	28
4.2 Ładowanie akumulatorów jednostki sterującej	15	19. Etykiety i objaśnienie symboli	30
4.2.1 Ładowanie za pomocą zewnętrznej ładowarki	15	Załącznik	
4.2.2 Ładowanie za pośrednictwem jednostki napędowej	16	Moduł Bluetooth*	31
5. Wskazanie poziomu naładowania akumulatorów	16	Wyposażenie dodatkowe dostępne opcjonalnie -	
5.1 Poziom naładowania akumulatora jednostki napędowej	16	Podpory zapobiegające przewróceniu	31
5.2 Poziom naładowania akumulatora jednostki sterującej	16		
6. Komunikaty o błędach i ostrzeżenia	17		
6.1 Komunikaty o błędach	17		
6.2 Ostrzeżenia	17		
7. Automatyczne wyłączenie	18		
8. Parowanie	18		
9. Transport	19		
9.1 Jednostka napędowa i jednostka sterująca	19		
9.2 Wózki inwalidzkie ze sztywną ramą	19		



45.0004.4.99.07
Stan: 2025-03-25

Aktualną wersję niniejszej instrukcji obsługi można pobrać z naszej strony internetowej www.alber.de. Jeśli wymagana jest większa czcionka, pobierz instrukcję obsługi w formacie PDF z naszej strony internetowej. Plik ten można wyświetlić w większym rozmiarze na ekranie.

1. Wstęp

1.1 Przeznaczenie

Urządzenie smooov zostało zaprojektowane tak, aby zapewnić wsparcie dla aktywnego użytkownika ręcznego wózka inwalidzkiego.

Urządzenie smooov jest przeznaczone dla użytkowników wózków inwalidzkich, którzy są fizycznie i psychicznie zdolni do bezpiecznego sterowania ręcznym wózkiem inwalidzkim w typowych sytuacjach, również na wzniesieniach.

1.2 Ważne zasady bezpieczeństwa – należy ich koniecznie przestrzegać

Urządzenie smooov to dodatkowy napęd do wózka inwalidzkiego, składający się z jednostki napędowej i jednostki sterującej. Może być montowany i obsługiwany wyłącznie w wózkach inwalidzkich, które są wymienione w bazie danych mocowań firmy Alber. Ze względów bezpieczeństwa może być obsługiwany wyłącznie przez osoby, które

- zostały przeszkolone w zakresie obsługi i/lub co najmniej przeczytały i zrozumiały całą instrukcję obsługi,
- poruszają obiema dłońmi lub rękoma bez większych ograniczeń oraz mogą nimi koordynować,
- są fizycznie i psychicznie zdolne do bezpiecznej obsługi wózka inwalidzkiego z zamontowanym na nim urządzeniem smooov we wszystkich sytuacjach podczas użytkowania oraz do wyhamowania wózka inwalidzkiego i doprowadzenia go do bezpiecznego postoju w razie awarii lub wyłączenia urządzenia smooov.

Szkolenie w zakresie obsługi urządzenia należy do zakresu dostawy nowych urządzeń i jest przeprowadzana przez sprzedawcę lub przedstawiciela firmy Alber GmbH po wcześniejszym umówieniu. Nabywca nie ponosi żadnych dodatkowych kosztów z tego tytułu.

Jeśli nie jesteś jeszcze pewien, jak używać urządzenia smooov, skontaktuj się ze sprzedawcą.

W przypadku ewentualnych usterek technicznych należy skontaktować się ze sprzedawcą lub z Centrum Serwisowym Alber (tel. 0800 9096-250).

Podczas pracy z urządzeniem smooov należy ściśle przestrzegać wartości podanych przez producenta wózka inwalidzkiego (np. maksymalnego nachylenia, ciśnienie powietrza w kołach, maksymalnej prędkości itd.) i ogólnych informacji dotyczących eksploatacji. Zabronione jest przekraczanie wartości granicznych.

2

Unikać jazdy w pobliżu silnych pól elektromagnetycznych powodujących zakłócenia.

W rzadkich przypadkach działanie urządzenia smooov może kolidować z innymi urządzeniami, takimi jak bariery antykradzieżowe w domach towarowych.

Zabronione jest wjeżdżanie z urządzeniem smooov na schody ruchome i chodniki ruchome.

W przypadku zajęć sportowych wykonywanych na wózku inwalidzkim, takich jak podnoszenie ciężarów lub podobnych, należy wyłączyć urządzenie smooov i zaciągnąć hamulce postojowe wózka inwalidzkiego.

Zabronione jest łączenie urządzenia smooov z akcesoriami niezatwierdzonymi przez firmę Alber.



Zabronione jest uruchamianie urządzenia smooov przed odbyciem szkolenia w zakresie jego obsługi.

W tym celu należy skontaktować się ze sprzedawcą lub przedstawicielem firmy Alber. Uruchomienie urządzenia smooov przed odbyciem szkolenia jest nieprawidłowym użytkowaniem, które powoduje między innymi utratę roszczeń gwarancyjnych. Jeżeli produkt nie jest używany zgodnie z przeznaczeniem, istnieje ryzyko uszczerbku na zdrowiu.

1.3 Użytkowanie urządzenia smooov zgodnie z przeznaczeniem

Urządzenie smooov to przyrząd medyczny dla aktywnych użytkowników wózków inwalidzkich, którzy z powodu niepełnosprawności są zdani na korzystanie z wózka inwalidzkiego. Urządzenie smooov to dodatkowy napęd do wózków inwalidzkich, który – po zamocowaniu na ręcznym wózku inwalidzkim – przekształca go w wózek napędzany elektrycznie, znacznie zwiększając mobilność i swobodę użytkownika wózka inwalidzkiego. Urządzenie smooov może być używane, transportowane, konserwowane i serwisowane wyłącznie zgodnie z niniejszą instrukcją obsługi. Urządzenie smooov może być montowane i użytkowane tylko na wózkach inwalidzkich, które są wymienione w bazie danych mocowań firmy Alber. Wybór jest dokonywany przez sprzedawcę lub firmę Alber.

1.4 Instrukcje dotyczące obsługi

Wózki inwalidzkie z zamontowanym urządzeniem smooov są przeznaczone wyłącznie do transportu osób mających trudności z chodzeniem. Poza akcesoriami dopuszczonymi do użytku przez firmę Alber nie wolno montować żadnych innych części. Zabronione jest również modyfikowanie urządzenia pod względem technicznym.

Montaż różnych elementów urządzenia smooov, akcesoriów oraz mocowań i osi adapterów może być przeprowadzany wyłącznie przez firmę Alber lub przez sprzedawcę autoryzowanego przez firmę Alber.

Eksploatacja urządzenia smooov jest dozwolona tylko przy spełnieniu poniższych warunków:

- Przestrzegać informacji, instrukcji i zaleceń zawartych w niniejszej instrukcji obsługi.
- Przestrzegać wskazówek dotyczących jazdy z urządzeniem smooov oraz zasad bezpieczeństwa i informacji o zagrożeniach w rozdziale 10.

- Urządzenie smoov może być obsługiwane wyłącznie przez przeszkoloną osobę.
- Użytkownikowi oraz osobom trzecim nie wolno wprowadzać żadnych zmian technicznych w urządzeniu smoov.

Osoba przeszkolona to taka osoba, która została poinformowana o przydzielonych jej zadaniach i możliwych zagrożeniach w przypadku niewłaściwego zachowania i która została poinstruowana w zakresie obsługi urządzenia smoov lub która zakwalifikowała się do korzystania z urządzenia smoov poprzez przeczytanie i zrozumienie całej instrukcji obsługi. Z reguły jest to użytkownik wózka inwalidzkiego, na którym zamontowane jest urządzenie smoov. Szkolenie jest przeprowadzane przez autoryzowanego sprzedawcę lub przedstawiciela firmy Alber GmbH. **Obsługa urządzenia smoov przez nieprzeszkolonych lub niewykwalifikowanych użytkowników jest wyraźnie zabroniona.**

Nie wolno używać urządzenia smoov do celów niezgodnych z jego przeznaczeniem. Dotyczy to w szczególności wszystkich rodzajów transportu ładunków, takich jak transport przedmiotów użytkowych lub dodatkowych osób na wózku inwalidzkim. Do użytkowania zgodnego z przeznaczeniem należy również przestrzeganie instrukcji dotyczących wykonywania prac konserwacyjnych, zawartych w niniejszej instrukcji obsługi, jak również przestrzeganie zasad bezpieczeństwa i informacji o zagrożeniach dotyczących jazdy.



Alber GmbH wyklucza odpowiedzialność za szkody wyrządzone użytkownikowi lub osobom trzecim w wyniku

- niewłaściwe lub niezgodne z przeznaczeniem użytkowanie smoov i jego akcesoriów,
- obsługi smoov i jego akcesoriów przez nieprzeszkoloną lub niewykwalifikowaną osobę,
- użytkowania urządzenia smoov i jego akcesoriów niezgodnie z instrukcjami, w szczególności z informacjami dotyczącymi bezpieczeństwa i zagrożeń zawartymi w niniejszej instrukcji obsługi,
- przekraczanie limitów technicznych określonych w niniejszej instrukcji obsługi.



Przed uruchomieniem urządzenia smoov należy zapoznać się z zasadami bezpieczeństwa i informacjami o zagrożeniach, podanymi w poszczególnych rozdziałach niniejszej instrukcji obsługi.

1.5. Objasnienie symboli

Ważne wskazówki i informacje zawarte w niniejszej instrukcji obsługi są oznaczone w następujący sposób:



Wskazówki i informacje specjalne.



Ostrzeżenie przed potencjalnymi zagrożeniami dla Twojego bezpieczeństwa i zdrowia oraz wskazówki dotyczące potencjalnego ryzyka odniesienia obrażeń. Ostrzeżenie przed możliwymi problemami technicznymi lub uszkodzeniami.

Konieczne przestrzegać tych wskazówek i ostrzeżeń, aby uniknąć obrażeń ciała i uszkodzenia produktu!

Informacje zawarte w niniejszej instrukcji obsługi, takie jak „przód”, „tył”, „w lewo”, „w prawo”, „do przodu”, „do tyłu” itp. odnoszą się do pozycji z punktu widzenia kierowcy.

Poniżej objaśniony symbole znajdujące się na etykietach (patrz rozdział 19) i w niniejszej instrukcji obsługi.



Urządzenie smoov i jego ładowarka spełniają wymagania odpowiednich rozdziałów normy EN 12184 dla wózków inwalidzkich z napędem elektrycznym oraz normy ISO 7176-14 dla wózków inwalidzkich i są zgodne z dyrektywą UE dotyczącą wyrobów medycznych (MDR) 2017/745. Smoov jest urządzeniem medycznym klasy I.



Ten produkt jest oznaczony symbolem UKCA, zgodnie z częścią II ustawy dotyczącej wyrobów medycznych (MDR) 2002 (z późniejszymi zmianami), klasa I.



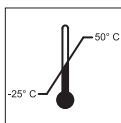
Wyrób medyczny



Informacja dotycząca utylizacji urządzenia smoov i jego części – patrz rozdział 12.4



Chronić urządzenie przed wilgocią.



Informacja o zakresie temperatur, w jakim można użytkować urządzenie smoov.



Użytkowanie urządzenia smoov: Przestrzegać instrukcji obsługi!

Niniejsza instrukcja obsługi zawiera m.in. instrukcje, informacje i ostrzeżenia dotyczące użytkowania urządzenia smoov oraz ładowania akumulatorów. Należy je przeczytać przed uruchomieniem lub pierwszym naładowaniem urządzenia smoov, a następnie przestrzegać ich.



Ładowarka/ładowanie: Przestrzegać instrukcji obsługi!

Niniejsza instrukcja obsługi zawiera m.in. instrukcje, informacje i ostrzeżenia dotyczące ładowarki oraz ładowania. Należy je przeczytać przed uruchomieniem lub pierwszym naładowaniem urządzenia smoov, a następnie przestrzegać ich.



Maksymalna waga osoby, jaką może być obciążone urządzenie smoov: 150 kg

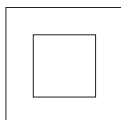
4



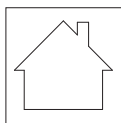
data produkcji na etykiecie systemu



nazwa i adres producenta urządzenia (patrz odwrotna strona niniejszej instrukcji)



Z izolacją ochronną, urządzenie klasy 2



Nie używać na zewnątrz (ładowarka)



Ostrzeżenie przed polami magnetycznymi i siłami.



Oznaczenie towarów niebezpiecznych (klasa 9) na opakowaniu zewnętrznym



Niebezpieczeństwo zmiżdżenia rąk

1.6 Dopuszczalne warunki/miejsca użytkowania

- Przestrzegać instrukcji dotyczących dopuszczalnych warunków eksploatacji, podanych w instrukcji obsługi wózka inwalidzkiego, do którego przymocowane jest urządzenie smooov.
- Oprócz informacji dotyczących urządzenia smooov bezwzględnie przestrzegać również instrukcji producenta wózka inwalidzkiego (np. maksymalnej zdolności pokonywania wzniesień, maksymalnej dopuszczalnej wysokości przeszkód, maksymalnej masy ciała użytkownika, maksymalnej prędkości itd.). Zawsze obowiązują najniższe wartości!
- Podczas użytkowania urządzenia smooov należy również przestrzegać ograniczeń dotyczących dopuszczalnych warunków pracy wózka inwalidzkiego (np. maksymalnej zdolności pokonywania wzniesień, maksymalnej dopuszczalnej wysokości przeszkód, maksymalnej masy ciała użytkownika)!
- Urządzenie smooov wolno eksploatować wyłącznie w temperaturach od -25°C do +50°C. Z uwagi na to nie należy wystawiać go na działanie źródeł ciepła (takich jak intensywne światło słoneczne), ponieważ może to spowodować silne nagrzanie powierzchni.
- Unikać jazdy na nieutwardzonych nawierzchniach (np. po luźnym żwirze, piasku, błocie, śniegu, lodzie lub głębokich kałużach).
- Przestrzegać w szczególności zasad bezpieczeństwa i informacji o zagrożeniach podanych w rozdziale 3 i kolejnych.



Korzystanie z wózka bez antypoślizgów powinno być rozważane tylko przez doświadczonych i wysportowanych użytkowników i zawsze odbywa się na własne ryzyko, ponieważ wymóg stosowania antypoślizgów istnieje nie bez powodu. Tak jak dzieci uczą się jeździć na rowerze bez stabilizatorów, tak samo można nauczyć się korzystać z wózka inwalidzkiego bez antypoślizgów. Zamawiając lub używając systemu bez antypoślizgów, użytkownik potwierdza, że jest w stanie bezpiecznie obsługiwać system we wszystkich możliwych środowiskach, sytuacjach i warunkach bez spowodowania wypadku z przewróceniem się i że przyjmuje pełną odpowiedzialność, jeśli wypadek nastąpi z powodu brakujących lub niezainstalowanych antypoślizgów.



W miarę możliwości nie narażać urządzenia smooov na długotrwałe, silne promieniowanie słoneczne – zwłaszcza wtedy, gdy nie jest używane. Mogłoby to spowodować, że silnik się nagrzeje i w ekstremalnym przypadku nie będzie mógł używać pełnej mocy. Także części z tworzyw sztucznych szybciej się starzeją pod działaniem intensywnego promieniowania słonecznego. Możliwe jest także nagrzanie się zespołu napędowego do wysokiej temperatury po długotrwałej pracy (i ewentualnie dodatkowym oddziaływaniu promieniowania słonecznego).

W przypadku przegrzania: Pozostawić urządzenie smooov na co najmniej 60 minut w celu ostygnięcia i unikać jakiegokolwiek kontaktu z częściami ciała, np. dłońmi lub odkrytymi nogami.

1.7 Standardowy zakres dostawy

- jednostka napędowa i jednostka sterująca urządzenia smooov
- ładowarka
- przewód ładujący USB-C do ładowania jednostki sterującej
- płyta montażowa do jednostki sterującej, która pasuje do wózka inwalidzkiego (już zamontowana na wózku inwalidzkim)
- niniejsza instrukcja obsługi
- adapter osi wózka inwalidzkiego i mocowanie jednostki sterującej (już zamontowane na wózku)

Należy sprawdzić kompletność dostawy i skontaktować się ze sprzedawcą w przypadku braku jakichkolwiek części.

1.8 Przegląd najważniejszych elementów

(proszę rozwinąć rysunek poglądowy w okładce)

Jednostka napędowa urządzenia smooov (ilustracja A)

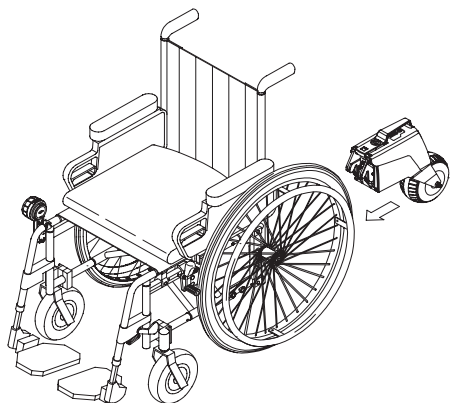
Gniazdo ładowania	1
Wskazanie pojemności akumulatora	2
Włącznik/wyłącznik	3
Uchwyt (z funkcją blokady)	4
Pokrywa gniazda ładowania USB-C	5
Gniazdo USB-C	6
Światło pozycyjne	7
Koło napędowe	8
Pazur blokujący	9

Jednostka sterująca urządzenia smooov (grafika B)

Włącznik/wyłącznik	10
Pokrętło wyboru prędkości	11
Pole wskazań jednostki sterującej	12
Pokrywa gniazda USB-C	13
Gniazdo ładowania USB-C	14
Przycisk parowania	15
Płyta montażowa	16
Blokada	17

Ładowarka (ilustracja C)

Wtyczka ładująca	18
Wtyczka sieciowa	19
Dioda LED 1	20
Dioda LED 2	21



2. Uruchomienie

Urządzenie smoov i ewentualnie zamówione przez użytkownika akcesoria są montowane na wózku inwalidzkim przez firmę Alber lub sprzedawcę i dostarczane w stanie gotowym do użycia. Na spodzie wózka inwalidzkiego znajduje się mocowanie lub oś adaptera [22], do którego/ do której wkładana jest jednostka napędowa (patrz rozdziały 8.2 i 8.3), a na ramie wózka inwalidzkiego znajduje się uchwyt do zamocowania jednostki sterującej (patrz rozdział 2.3).

Po dostarczeniu urządzenia smoov sprzedawca lub przedstawiciel firmy Alber przeszkoli Cię w zakresie obsługi urządzenia oraz ewentualnie zamówionych akcesoriów. Otrzymasz również niniejszą instrukcję obsługi, która oprócz informacji technicznych zawiera również ważne wskazówki dotyczące obsługi urządzenia smoov, których należy przestrzegać.

Ze względu na obowiązujące przepisy transportowe akumulatory jednostki napędowej i jednostki sterującej są naładowane w momencie dostawy maksymalnie w 30 procentach. Dlatego przed pierwszą jazdą należy całkowicie naładować oba akumulatory (patrz rozdział 4).



Firma Alber produkuje osie adapterów i elementy montażowe w różnych wykonaniach, dlatego ilustracje w niniejszej instrukcji obsługi mogą różnić się od części montowanych na danym wózku inwalidzkim. Nie ma to jednak wpływu na funkcje urządzenia smoov.



Parametry zawarte w poniższych rozdziałach są ustawieniami fabrycznymi. Można je kontrolować za pomocą opcjonalnie dostępnej aplikacji Mobility zgodnie z potrzebami użytkownika wózka inwalidzkiego.



Do kierowania wózkiem i hamowania nim służą obręcze kół. Szczególnie podczas hamowania powstaje ciepło w wyniku tarcia pomiędzy dłońią a obręczą (zwłaszcza z tworzywa sztucznego). Z uwagi na to zalecane jest noszenie odpowiednich rękawic podczas użytkowania urządzenia smoov, aby zapobiec tworzeniu się pęcherzy na dłoniach.



Obsługa urządzenia smoov przez nieprzeszkolonych lub niewykwalifikowanych użytkowników jest wyraźnie zabroniona.



Ograniczenie prędkości

Dla własnego bezpieczeństwa zalecane jest nieprzekraczanie podanej maksymalnej prędkości urządzenia smoov lub wózka inwalidzkiego (należy przyjąć niższą wartość) podczas codziennego użytkowania. Odpowiedzialność producenta z tytułu gwarancji nie obejmuje szkód wynikłych z eksploatacji przy prędkości wyższej niż podana prędkość maksymalna.



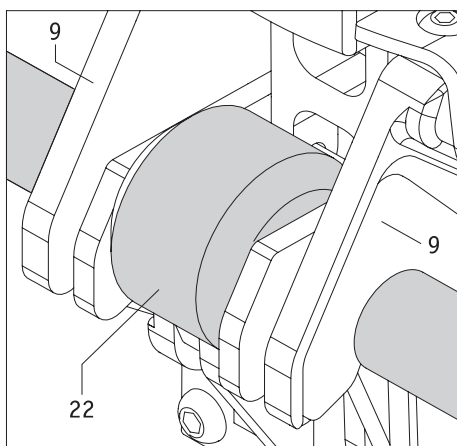
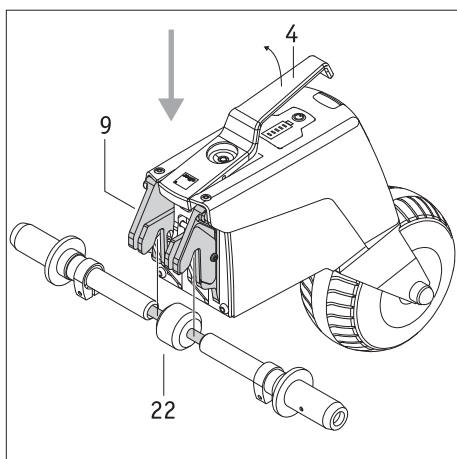
Użytkowanie urządzenia smoov bez dwóch hamulców postojowych zamontowanych na wózku inwalidzkim jest niedozwolone.



Korzystanie z wózka bez antypoślizgów powinno być rozważane tylko przez doświadczonych i wysportowanych użytkowników i zawsze odbywa się na własne ryzyko, ponieważ wymóg stosowania antypoślizgów istnieje nie bez powodu. Tak jak dzieci uczą się jeździć na rowerze bez stabilizatorów, tak samo można nauczyć się korzystać z wózka inwalidzkiego bez antypoślizgów. Zamawiając lub używając systemu bez antypoślizgów, użytkownik potwierdza, że jest w stanie bezpiecznie obsługiwać system we wszystkich możliwych środowiskach, sytuacjach i warunkach bez spowodowania wypadku z przewróceniem się i że przyjmuje pełną odpowiedzialność, jeśli wypadek nastąpi z powodu brakujących lub niezainstalowanych antypoślizgów.



Maksymalna prędkość, jaką może uzyskać jednostka napędowa smoov, wynosi 6 lub 10 km/h. W przypadku przekroczenia tej wartości (np. podczas jazdy na zboczach) jednostka napędowa przełącza się na bieg neutralny. Następnie należy zmniejszyć prędkość za pomocą obręczy kół. Jednostka napędowa włączy się automatycznie ponownie, gdy prędkość wózka inwalidzkiego spadnie poniżej wcześniejszej/ustawionej prędkości.



2.1 Mocowanie jednostki napędowej do wózka inwalidzkiego

Aktywni użytkownicy wózków inwalidzkich mogą samodzielnie zamocować jednostkę napędową smoov siedząc w wózku. Można również zamontować jednostkę napędową na wózku, zanim użytkownik zajmie miejsce na siedzeniu. Montaż może być również wykonany przez drugą osobę.

Użytkownik lub druga osoba powinni postępować podczas montażu zgodnie z poniższymi instrukcjami.

- Zabezpieczyć wózek inwalidzki przed niezamierzonym stoczeniem się, zaciągając hamulce postojowe.
- Należy upewnić się, że zarówno jednostka napędowa, jak i jednostka sterująca, są wyłączone. Oba elementy wolno montować na wózku tylko w stanie wyłączonym.
- Przytrzymać jednostkę napędową za uchwyt [4] i **przetoczyć** ją pod wózek, ponieważ podczas podnoszenia jednostki napędowej wózek może przewrócić się do tyłu!
- Podnieść jednostkę napędową za uchwyt [4]. Spowoduje to automatyczne otwarcie pazura blokującego [9].
- Włożyć pazur blokujący [9] do mocowania lub osi adaptera [22] na wózku i zwolnić uchwyt [4].
- Jeśli pazur blokujący [9] i mocowanie lub oś adaptera [22] są prawidłowo ze sobą połączone, uchwyt [4] automatycznie opuszcza się do pozycji spoczynkowej.
- Dodatkowo należy sprawdzić, czy jednostka napędowa jest prawidłowo połączona z wózkiem inwalidzkim, poruszając lekko obudowę. W żadnym wypadku nie wolno trzymać lub podnosić jednostki napędowej za uchwyt [4], ponieważ spowoduje to rozłączenie elementów. Jednostki napędowej nie wolno również przytrzymywać w strefie koła napędowego [8], aby uniknąć zmiężdżenia palców przez obracające się w poziomie koło napędowe.

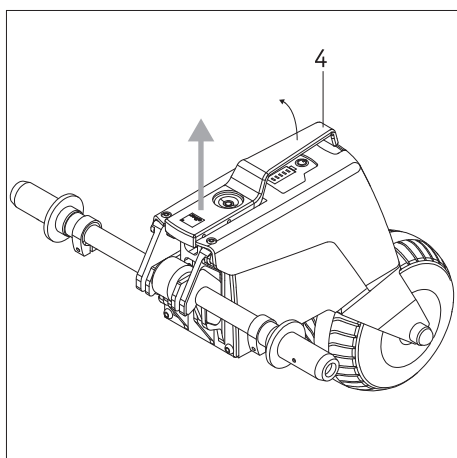
Po wykonaniu tych kilku czynności montaż jednostki napędowej na wózku inwalidzkim jest zakończony. Następnym krokiem jest zamontowanie jednostki sterującej.



Należy pamiętać, że podniesienie jednostki napędowej za uchwyt [4] otwiera pazur blokujący [9] i poluzowuje połączenie z mocowaniem lub osią adaptera [22]!



Zabezpieczyć wózek inwalidzki przed niezamierzonym stoczeniem się, zaciągając hamulce postojowe. Upewnić się, że jednostka napędowa jest wyłączona. Urządzenie wolno montować na wózku tylko w stanie wyłączonym.



2.2 Wymontowanie jednostki napędowej z wózka inwalidzkiego

Wymontowanie urządzenia smoov mogą również przeprowadzić aktywni użytkownicy wózków inwalidzkich lub inne osoby.

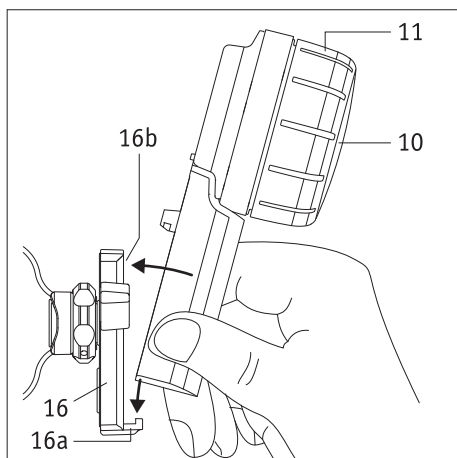
- Zabezpieczyć wózek inwalidzki przed niezamierzonym stoczeniem się, zaciągając hamulce postojowe.
- Należy upewnić się, że zarówno jednostka napędowa, jak i jednostka sterująca, są wyłączone. Oba elementy wolno zdjąć z wózka inwalidzkiego tylko w stanie wyłączonym.
- Podnieść jednostkę napędową za uchwyt [4]. Spowoduje to automatyczne otwarcie pazura blokującego [9].
- Wyjąć jednostkę napędową z mocowania lub osi adaptera [22]. **Przetoczyć** jednostkę napędową pod wózek, ponieważ podczas podnoszenia jednostki napędowej wózek może przewrócić się do tyłu!
- Odłożyć jednostkę napędową w bezpiecznym miejscu, w którym wykluczone jest ryzyko nieprawidłowego użycia urządzenia (np. przez bawiące się dzieci).



Zabezpieczyć wózek inwalidzki przed niezamierzonym stoczeniem się, zaciągając hamulce postojowe. Upewnić się, że jednostka napędowa jest wyłączona. Urządzenie wolno zdjąć z wózka inwalidzkiego tylko w stanie wyłączonym.

2.3 Montaż i demontaż jednostki sterującej

Płytki montażowa [16] do zamocowania jednostki sterującej na wózku inwalidzkim została zamontowana przez sprzedawcę sprzętu medycznego. W każdej chwili można włożyć lub wyjąć jednostkę sterującą z płytki montażowej.



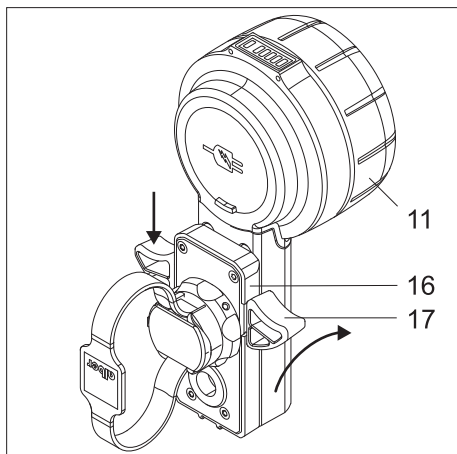
Montaż jednostki sterującej

- Zaciągnąć hamulce postojowe wózka inwalidzkiego.
- Najpierw całkowicie wyłączyć jednostkę napędową (patrz rozdział 3.6.2).
- Jeśli jednostka sterująca jest włączona, należy ją wyłączyć (patrz rozdział 3.6.1).
- Następnie włożyć jednostkę sterującą do mocowania [16a] na płytce montażowej [16] w pozycji lekko ukośnej. Trzymać jednostkę sterującą na dole za uchwyt, nie zaś za pokrętko wyboru prędkości [11] (patrz ilustracja).
- Przechylić jednostkę sterującą w kierunku płytki montażowej [16], aż będzie słychać wyraźne zatrzaśnięcie w mocowaniu [16b].
- Sprawdzić, czy jednostka sterująca jest solidnie zamocowana w płytce montażowej [16].



Przy wkładaniu jednostki sterującej do płytki montażowej [16] nie należy trzymać za pokrętko wyboru prędkości [11], lecz tylko za uchwyt (patrz ilustracja obok).

Zapobiega to niezamierzonemu włączeniu jednostki sterującej.



Demontaż jednostki sterującej

- Zaciągnąć hamulce postojowe wózka inwalidzkiego.
- Jeśli jeszcze tego nie zrobiono, całkowicie wyłączyć jednostkę napędową (patrz rozdział 3.6.2).
- Wyłączyć jednostkę sterującą (patrz rozdział 3.6.1).
- Wcisnąć mechanizm blokujący [17] płytki mocującej [16] z jednej lub obu stron. Jednostkę sterującą należy trzymać wyłącznie za uchwyt, nigdy za pokrętko wyboru prędkości [11].
- Zdjąć jednostkę sterującą z płytki montażowej [16]. Trzymać jednostkę sterującą za uchwyt, nie za pokrętko wyboru prędkości [11].
- Odłożyć jednostkę sterującą w bezpiecznym miejscu.

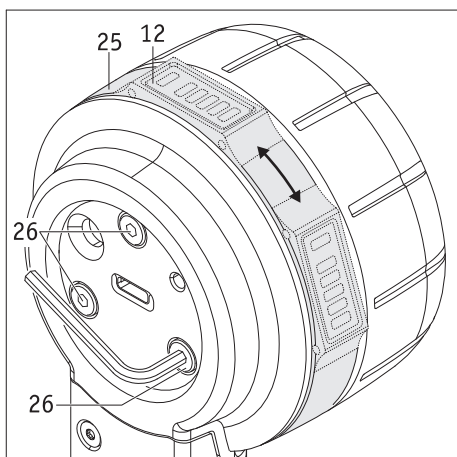


Podczas naciskania mechanizmu blokującego [17] i wyjmowania sterownika z płytki mocującej [16], nigdy nie należy trzymać go za pokrętko wyboru prędkości [11], a jedynie za uchwyt (patrz rysunek obok).

Zapobiega to niezamierzonemu włączeniu sterownika i jego upadkowi.

Informacje dla osób leworęcznych

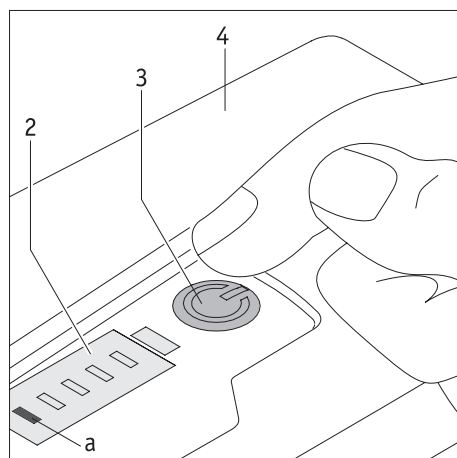
- O ile nie określono inaczej przy zamawianiu urządzenia smooV, płytka montażowa [16] jest standardowo montowana z prawej strony wózka inwalidzkiego.
- Za pomocą aplikacji Mobility można w każdej chwili przełączyć jednostkę sterującą na obsługę przez osoby leworęczne. Więcej informacji na ten temat można znaleźć w instrukcji obsługi aplikacji Mobility.



2.4 Ustawienie jednostki sterującej

W razie potrzeby lub konieczności można regulować położenie pola wskazań [12].

- Całkowicie wyłączyć jednostkę napędową (patrz rozdział 3.6.2).
- Otworzyć pokrywę [13] jednostki sterującej.
- Poluzować trzy śruby [26] z tyłu jednostki sterującej, wykonując **maksymalnie pół obrotu**. Użyć klucza imbusowego, rozmiar 2,5.
- Obracać pierścień [25], aż pole wskazań [12] znajdzie się w żądanej pozycji. Następnie dokręcić trzy śruby [26] z **wyczuciem** na tyle, aby pierścień [25] nie dał się już obracać.
- Zamknąć pokrywę [13] jednostki sterującej.



3. Tryb jazdy

3.1 Włączenie systemu

Aby rozpocząć jazdę, należy włączyć jednostkę napędową i jednostkę sterującą. W tym celu należy wykonać kolejno następujące czynności:

- Wyłączyć wszystkie urządzenia Bluetooth® w bezpośrednim otoczeniu, aby nie zakłócać nawiązywania połączenia pomiędzy jednostką napędową a jednostką sterującą.
- Zwrócić uwagę na prawidłowe ustawienie koła napędowego [8] na jednostce napędowej (patrz rozdział 3.4).
- Nacisnąć krótko przycisk [3] jednostki napędowej. Spowoduje to jej włączenie. Będzie słychać krótki sygnał dźwiękowy, przycisk [3] zaświeci się na zielono, a w polu wskazań [2] pojawi się informacja o poziomie naładowania akumulatora (patrz rozdział 5.1). Dodatkowo świeci się teraz również światło pozycyjne [7].
- Włączyć jednostkę sterującą (musi się ona znajdować w mocowaniu [16]), naciskając jej przycisk [10] na ok. 2 sekundy.
- Dioda LED [f] zasygnalizuje poziom naładowania akumulatora jednostki sterującej w różnych kolorach (patrz rozdział 5.2). Jeśli dioda LED [f] miga na niebiesko, wykonywana jest próba nawiązania połączenia Bluetooth® z jednostką napędową.
- Jeśli w ciągu 10 sekund nie zostanie nawiązane połączenie Bluetooth®, dioda [f] miga na czerwono przez 20 sekund. Następnie jednostka sterująca zostanie wyłączona.
- W przypadku nawiązania połączenia Bluetooth® pomiędzy jednostką napędową a jednostką sterującą dioda LED [f] jednostki sterującej świeci światłem ciągłym. Znaczenie koloru – patrz rozdział 5.2. Wyświetlany jest również poziom naładowania akumulatora jednostki napędowej.

Jeśli podczas wykonywania powyższych czynności nie zostanie nawiązane połączenie Bluetooth®, może to wynikać z następujących przyczyn:

Niewłaściwe ustawienie koła napędowego

Jeśli koło napędowe [8] znajduje się w nieprawidłowej pozycji (patrz rozdział 3.4), nie można włączyć jednostki napędowej. Zamiast tego włącznik/wyłącznik [3] świeci na zielono, a w polu wskazań [2] dioda LED [c] miga na białą.

Akumulator jednostki napędowej jest rozładowany

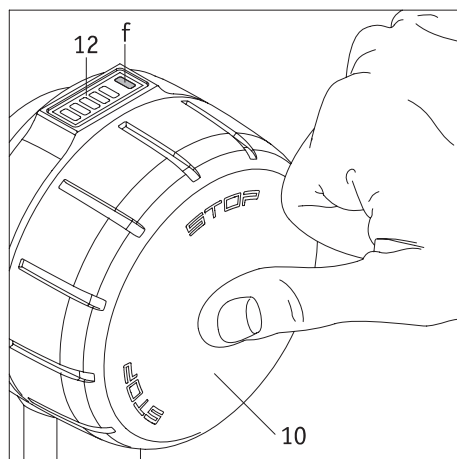
Jeśli poziom naładowania akumulatora jest niewystarczający, podczas włączania urządzenia smooov dioda LED [a] w polu wskazań [2] przez chwilę miga. System jest wówczas całkowicie wyłączany. Naładować akumulator zgodnie z opisem w rozdziale 4.1 b.

Akumulator jednostki sterującej jest rozładowany

Jeśli poziom naładowania akumulatora jest niewystarczający, podczas włączania jednostki sterującej dioda LED [f] w polu wskazań [12] przez chwilę miga. System jest wówczas całkowicie wyłączany. Naładować akumulator zgodnie z opisem w rozdziale 4.2.

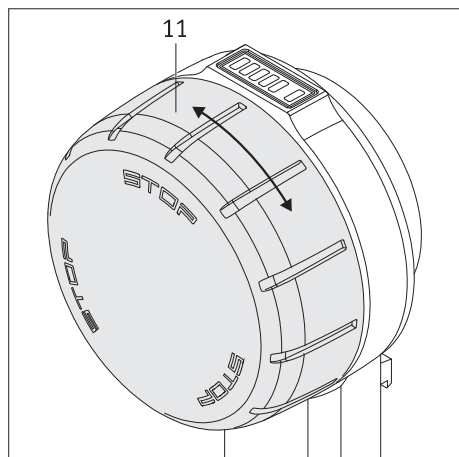
Błąd w systemie

Patrz objaśnienia w rozdziale 6.



Usterka spowodowana przez urządzenia Bluetooth®

Sprawdzić, czy wszystkie urządzenia Bluetooth® w najbliższym otoczeniu są wyłączone. Jeśli tak jest, a mimo to po kilku próbach nie ma połączenia pomiędzy jednostką napędową i jednostką sterującą, należy skontaktować się ze sprzedawcą.



3.2 Jazda z urządzeniem smooov

Jeśli jednostka napędowa i jednostka sterująca są połączone przez Bluetooth®, można rozpocząć jazdę. Należy przestrzegać poniższych instrukcji:

- Urządzenie smooov (patrząc z punktu widzenia kierowcy) **może jechać tylko do przodu**, nie zaś do tyłu.
- Urządzenie smooov jest napędem do wózka inwalidzkiego i nie posiada funkcji hamowania. Do sterowania kierunkiem jazdy i hamowania wózkiem inwalidzkim służą obręcze kół.
- Obrócenie pokrętki wyboru prędkości [11] do przodu powoduje uruchomienie napędu smooov i ruszenie. Im dalej pokrętło wyboru prędkości zostanie obrócone w kierunku jazdy, tym szybciej porusza się wózek inwalidzki.
- Pokrętło wyboru prędkości [11] można obracać bez końca. Po osiągnięciu maksymalnej prędkości nie jest jednak możliwe dalsze zwiększanie prędkości.
- Aby zmniejszyć prędkość, należy obrócić pokrętło wyboru prędkości w kierunku przeciwnym do jazdy. Koło napędowe [8] wyłącza się, jeśli wartość spadnie poniżej zera. Urządzenie smooov pracuje wówczas na biegu jałowym. Jednostka sterująca jest jednak nadal włączona.
- Aby całkowicie zatrzymać wózek inwalidzki po wyłączeniu napędu, należy go zahamować za pomocą obręczy kół.

i Warunkiem ciągłego wspomagania przez napęd systemu SMOOV O10 jest aktywne połączenie Bluetooth® pomiędzy jednostką sterującą a jednostką napędową. W przypadku przerwania połączenia Bluetooth® system SMOOV O10 przechodzi w stan bezpieczny (= brak wspomagania przez napęd), co oznacza zakończenie wspomagania za pomocą jednostki napędowej SMOOV O10. Dzięki temu w sytuacji awaryjnej użytkownik może w każdej chwili zareagować poprzez ręczne obsługiwanie systemu za pomocą obręczy napędowych, tak jak w przypadku ręcznego wózka inwalidzkiego.

Ogół zastosowanych technologii gwarantuje odpowiedni poziom „Quality of Service” (QoS) dla obydwu połączeń Bluetooth®. Połączenie pomiędzy jednostką napędową a jednostką sterującą realizowane jest priorytetowo za pośrednictwem oddzielnego połączenia Bluetooth® (oddzielnego modułu Bluetooth®) w celu zapewnienia stabilnej komunikacji. Do połączenia z aplikacją wykorzystywany jest drugi moduł Bluetooth®. Obydwa połączenia Bluetooth® zapewniają jednak wysoki poziom bezpieczeństwa dzięki zastosowaniu najnowszej technologii szyfrowania oraz uwzględnieniu luk w zabezpieczeniach „SweynTooth”.

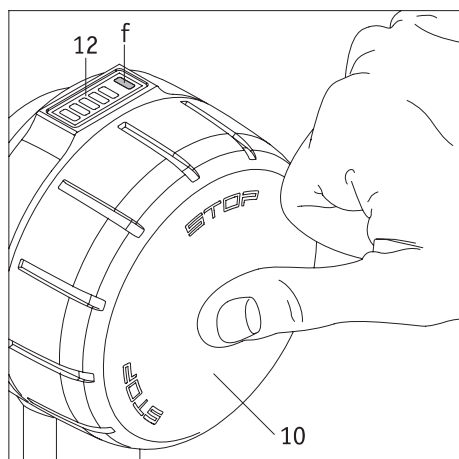
Przerwanie połączenia Bluetooth® może mieć różne przyczyny.

System SMOOV O10 pomyślnie przeszedł kontrolę kompatybilności elektromagnetycznej (EMC) wg normy ISO 7176-21, wraz z aktywnym połączeniem Bluetooth®, oraz kontrolę „Wireless Coexistence” wg normy ANSI C63.27:2017. W związku z tym przerwy w komunikacji w środowisku mieszkaniowym lub biurowym są bardzo mało prawdopodobne. Nie można jednak przewidzieć wszystkich ewentualnych źródeł znaczących zakłóceń.

Mimo tego prawdopodobieństwo przerwania połączenia Bluetooth® spowodowane innymi źródłami zakłóceń, takimi jak np. antyłamaniowe systemy alarmowe, jest bardzo niskie.

Na rynku wyrobów medycznych nie można całkowicie wykluczyć zamierzonych ataków hakerów. Hakerzy mogą próbować doprowadzić do awarii oprogramowania urządzenia poprzez wywołanie poważnych błędów prowadzących do „stanu blokady usług” (denial of service), wykorzystując do tego celu tzw. luki „SweynTooth”. W przypadku wywołanego atakiem przerwania połączenia Bluetooth® systemu SMOOV O10 zatrzymuje on wspomaganie jazdy w celu przejścia w stan bezpieczny. Połączenie jest wówczas zawsze przerywane. Użytkownik może w każdej chwili zareagować, aby uniknąć niebezpiecznych sytuacji, poprzez napędzanie systemu jak ręcznego wózka inwalidzkiego i oddalenie się od strefy niebezpiecznej.

i Indywidualne stopniowanie koła wyboru prędkości można zaprogramować odpowiednio do potrzeb za pomocą aplikacji Mobility. W tym celu należy zapoznać się z instrukcją obsługi aplikacji smooov Mobility.



3.3 Usterka (jednostka sterująca bez funkcji)

Może się zdarzyć, że wszystkie diody LED na jednostce sterującej zaświecą się (np. po naładowaniu lub utracie połączenia), ale nie będą już wykonywane żadne funkcje. W takim przypadku jednostki sterującej nie można wyłączyć w zwykły sposób.

W takim przypadku należy wykonać następujące czynności, aby móc ponownie korzystać z jednostki sterującej:

- Nacisnąć i przytrzymać przez ok. 15 sekund przycisk włączania/wyłączania [10] na sterowniku (patrz rysunek).
- Jeśli w wyniku tego jednostka sterująca nie włączy się: Włączyć sterownik w zwykły sposób (patrz rozdział 3.1).

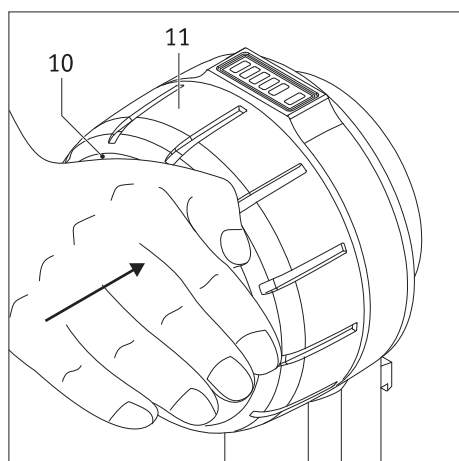
Jeśli jednostki sterującej nie można włączyć w zwykły sposób:

- Nacisnąć przycisk włączania/wyłączania [10] na sterowniku dwa lub trzy razy

lub:

- nacisnąć i przytrzymać przez dwie sekundy przycisk włączania/wyłączania [10] na sterowniku.

Jeśli opisana procedura nie powiedzie się: Skontaktuj się ze sprzedawcą lub działem obsługi klienta firmy Alber.



3.4 Zatrzymanie awaryjne w sytuacjach zagrożenia

Każdy użytkownik wózka inwalidzkiego umie natychmiast zatrzymać wózek w niebezpiecznych sytuacjach poprzez zahamowanie za pomocą obręczy kół.

Aby szybko i bezpiecznie zatrzymać wózek inwalidzki w niebezpiecznych sytuacjach podczas jazdy z napędem smooov, należy postępować w następujący sposób:

- Nacisnąć zewnętrzną powierzchnię włącznika/wyłącznika [10]. Spowoduje to przełączenie jednostki napędowej [8] na bieg jałowy, jednostka sterująca **nie** zostanie jednak wyłączona, lecz pozostanie nadal włączona.
- Zahamować wózkiem inwalidzkim aż do całkowitego zatrzymania, używając obręczy kół.

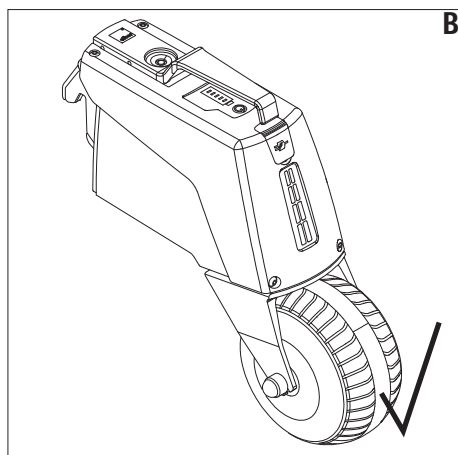
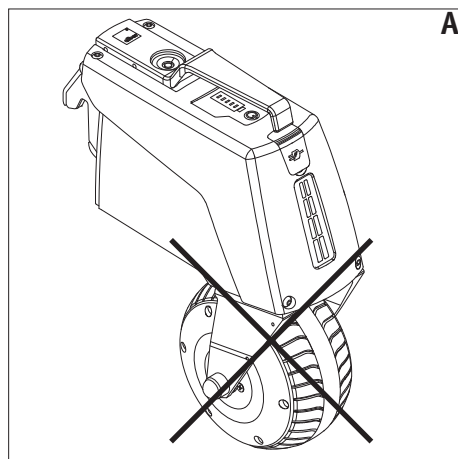
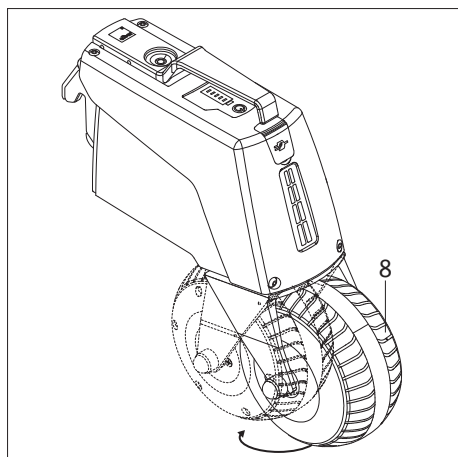
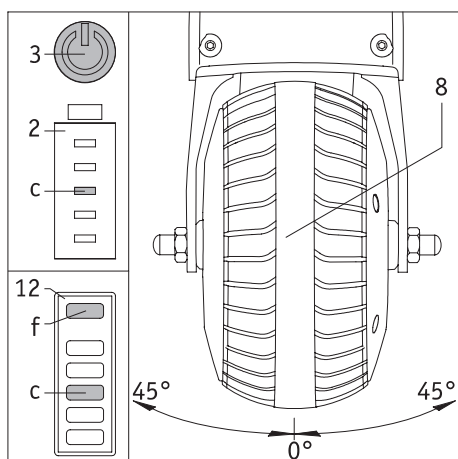


UWAGA! – WYSOKIE RYZYKO WYPADKU!

W przypadku zatrzymania awaryjnego, jeśli koło napędowe [8] w jednostce napędowej nie zostanie przełączone na bieg jałowy włącznikiem/wyłącznikiem [10], wózek inwalidzki będzie nadal przemieszczał się z ustawioną domyślnie prędkością. W związku z tym trudno jest go zatrzymać poprzez hamowanie obręczami kół.



Naciśnięcie włącznika/wyłącznika [10] nie spowoduje wyłączenia ani jednostki sterującej, ani jednostki napędowej, co jest sygnalizowane za pomocą świecących się diod LED. Oznacza to, że natychmiast po obróceniu pokrętki wyboru prędkości [11] (również w sposób nieumyślny) nastąpi wprawienie w ruch napędu smooov. W związku z tym przy zatrzymaniu awaryjnym należy całkowicie wyłączyć jednostkę napędową (patrz rozdział 3.6.2) do momentu, gdy możliwe będzie bezpieczne kontynuowanie jazdy.



3.5 Jazda w zakrętach

Podczas zakręcania koło napędowe [8] wychyla się z pozycji środkowej w lewo lub w prawo. W tym przypadku prędkość jest automatycznie stopniowo redukowana aż do całkowitego wyłączenia jednostki napędowej, ponieważ podczas zakręcania ze zbyt dużą prędkością istnieje ryzyko przewrócenia się wózka inwalidzkiego.

W przypadku ograniczenia kąta skręcania przed wyłączeniem się napędu prędkość jest z powrotem stopniowo zwiększana.

Jeśli koło napędowe znajduje się poza swoim dopuszczalnym położeniem jazdy (wychylenie o ponad 45° w prawo lub w lewo), jednostka napędowa wyłącza wspomaganie i nie można jej ponownie aktywować. Napęd można z powrotem aktywować dopiero wtedy, gdy koło napędowe znów znajdzie się w położeniu jazdy (ilustracja B). Dokonuje się tego poprzez obrócenie pokrętki prędkości na jednostce sterującej.

Aktywacja wspomagania jazdy nie jest zapamiętywana, tzn. że jeżeli podczas aktywacji koło nie znajdowało się w zakresie dopuszczalnego położenia jazdy lub opuściło go, a następnie zostało umieszczone w położeniu jazdy, polecenie jazdy należy wydać ponownie. Należy wówczas ponownie ustawić żądaną prędkość poprzez obrócenie pokrętki prędkości na jednostce sterującej.

Jeżeli jednostka napędowa jest włączona i można ją aktywować, znajdujący się na niej przycisk włączania/wyłączania [3] świeci się na zielono, a pole wskazań [2] sygnalizuje poziom naładowania akumulatora. W polu wskazań [12] jednostki sterującej dioda LED [f] świeci się wówczas na zielono, żółto lub czerwono – w zależności od poziomu naładowania akumulatora – a poziom naładowania akumulatora sygnalizowany jest dodatkowo za pomocą diod LED [a] do [e]. Jeśli napęd zostanie wyłączony z powodu nadmiernego wychylenia koła napędowego [8], przycisk włączania/wyłączania [3] na jednostce napędowej zaświeci się na zielono, a dioda LED [c] będzie migać na białą. W polu wskazań [12] jednostki sterującej dioda LED [f] zaświeci się wówczas na zielono, żółto lub czerwono – w zależności od poziomu naładowania akumulatora – a dioda LED [c] będzie również migać na białą.



Ważna wskazówka bezpieczeństwa

W różnych sytuacjach podczas jazdy, na przykład podczas pokonywania ciasnych zakrętów poprzez ruszanie z pozycji zatrzymanej, nie można wykluczyć, że koło napędowe [8] obróci się o 180 stopni. W tej pozycji napęd jest wyłączony i znajduje się tym samym w trybie wolnego koła. Taka nieprawidłowa pozycja koła (ilustracja A) może (zwłaszcza przy zjeżdżaniu ze zboczy) doprowadzić do uszkodzenia jednostki napędowej smooov w wyniku mającego wówczas miejsce odzyskiwania energii. Dlatego należy uważać, aby koło napędowe [8] zawsze znajdowało się w prawidłowym położeniu jazdy (ilustracja B).



Ostrzeżenie – niebezpieczeństwo zmiążdżenia dłoni

Nie sięgać między obudowę a widelec koła napędowego [8] w zakresie obrotu koła napędowego.

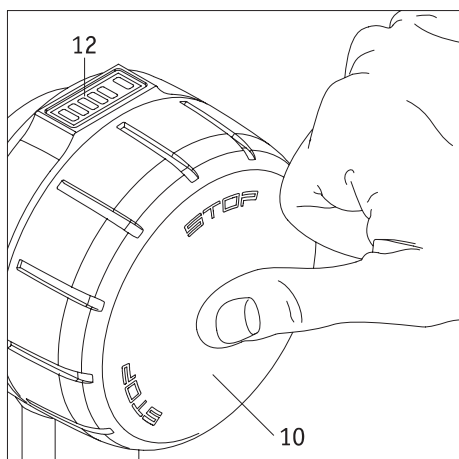
Wskazówka dotycząca ruszania po zatrzymaniu oraz włączania jednostki napędowej

Przed aktywowaniem napędu należy sprawdzić, czy koło napędowe [8] jest prawidłowo ustawione w kierunku jazdy (ilustracja B). Jeżeli w polu wskazań (12) jednostki sterującej miga biała dioda LED (f), oznacza to, że koło napędowe nie znajduje się w prawidłowym położeniu jazdy. W takim wypadku należy najpierw ruszyć do przodu, ręcznie napędzając wózek za pomocą obręczy napędowych, co spowoduje samoczynne wychylenie się koła napędowego do jego prawidłowego położenia jazdy. W polu wskazań (12) jednostki sterującej za pomocą białych diod LED stale wskazywany będzie wówczas poziom naładowania akumulatora. Następnie można z powrotem włączyć system za pomocą pokrętki prędkości jednostki sterującej. Użytkownik musi ponownie ustawić żądaną prędkość.

3.6 Zasięg

Dla każdego użytkownika napędu smooV jedną z istotnych kwestii jest zasięg systemu. Ogólnie można powiedzieć, że przy zamontowanym seryjnie akumulatorze (6,2 Ah) zasięg wynosi do 20 km.

Są to wartości idealne odnoszące się do płaskiej, utwardzonej powierzchni. Odchylenia od tych wartości wynikają z warunków topograficznych, temperatury otoczenia, nawierzchni, ciśnienia w oponach kół wózka inwalidzkiego, geometrii ramy, masy wózka inwalidzkiego i wagi użytkownika.



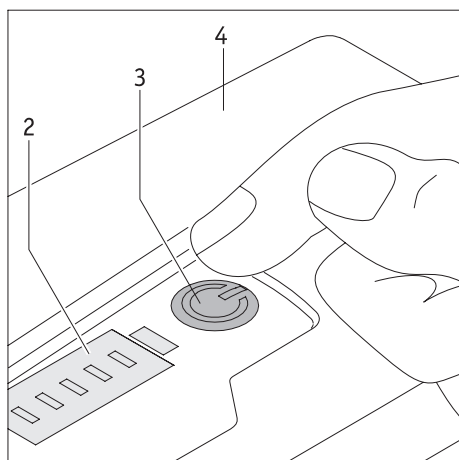
3.7 Wyłączanie systemu

3.7.1 Jednostka sterująca

Jednostka sterująca jest albo włączona do jazdy, albo znajduje się w trybie czuwania.

Nie można jej całkowicie wyłączyć.

- Krótkie naciśnięcie włącznika/wyłącznika [10] lub obrócenie pokrętki wyboru prędkości [11] przeciwnie do kierunku jazdy (patrz rozdział 3.2) spowoduje przełączenie koła napędowego [8] na bieg jałowy. Jednostka sterująca pozostanie włączona.
- Jeśli włącznik/wyłącznik [10] zostanie naciśnięty i przytrzymany dłużej niż 2 sekundy, zarówno jednostka sterująca, jak i jednostka napędowa przejdą w tryb czuwania. Wszystkie diody LED na jednostce sterującej zgasną, jedynie włącznik/wyłącznik [3] na jednostce napędowej będzie świecił na zielono.
- Automatyczne przełączenie w tryb czuwania nastąpi, gdy jednostka sterująca nie będzie używana dłużej niż przez 20 minut. Nie ma to jednak wpływu na jednostkę napędową.
- Aby ponownie uruchomić jednostkę sterującą z trybu czuwania, należy ją ponownie włączyć (patrz rozdział 3.1).



3.7.2 Jednostka napędowa

Tryb czuwania

- Jednostka napędowa może być przełączona do trybu czuwania tylko przez jednostkę sterującą (patrz rozdział 3.6.1).
- Jeśli jednostka napędowa znajduje się w trybie czuwania, należy ponownie włączyć jednostkę sterującą, aby ponownie uruchomić jednostkę napędową.
- W przypadku wystąpienia błędów w trybie czuwania lub spadku poziomu naładowania akumulatora poniżej 10% wyświetlany jest komunikat o błędzie lub ostrzeżenie [2].

Całkowite wyłączenie jednostki napędowej

- Naciśnięcie włącznika/wyłącznika [3] powoduje całkowite wyłączenie jednostki napędowej. Wskazania LED [2], dioda LED we włączniku/wyłączniku [3] i światło pozycyjne [7] zgasną. Sygnał dźwiękowy zasygnalizuje wyłączenie.
- Automatyczne wyłączenie następuje po 1 godzinie (ustawienie fabryczne), jeśli w tym czasie jednostka napędowa nie otrzyma sygnału z jednostki sterującej.
- Całkowicie wyłączona jednostka napędowa nie może być aktywowana przez jednostkę sterującą. Konieczne jest ponowne włączenie (patrz rozdział 3.1).



W przypadku dłuższego przestoju lub zatrzymania awaryjnego należy całkowicie wyłączyć jednostkę napędową, aby zapobiec przypadkowemu włączeniu.

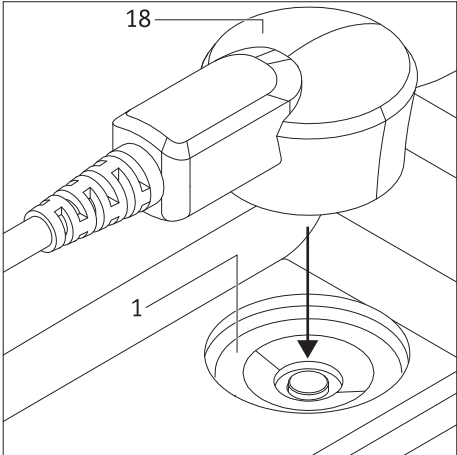


Podczas podróży, szczególnie w przypadku podróży lotniczych, należy przełączyć jednostkę sterującą w tryb czuwania i całkowicie wyłączyć jednostkę napędową!

4. Ładowanie akumulatorów



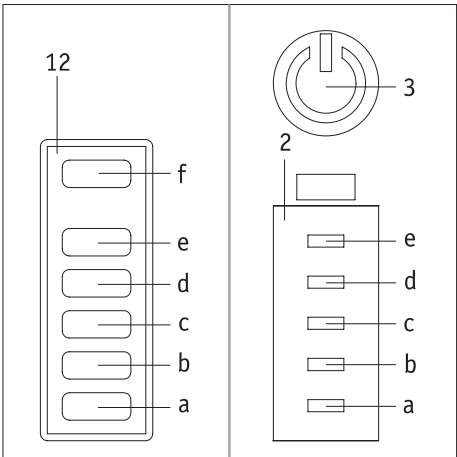
Za każdym razem, gdy ładujesz akumulatory, sprawdź, czy wtyczka ładowania jest nieuszkodzona i czy proces ładowania się rozpoczął.



4.1 Ładowanie akumulatora jednostki napędowej

Przed pierwszym ładowaniem akumulatora napędu smooV należy zapoznać się z zasadami bezpieczeństwa dotyczącymi ładowarki i ładowania, podanymi w rozdziałach 11.3 i 11.4. Podczas ładowania postępować zgodnie z poniższym opisem.

- Przełączyć jednostkę sterującą w tryb czuwania (patrz rozdział 3.6.1).
- Całkowicie wyłączyć system za pomocą jednostki napędowej (patrz rozdział 3.6.1).
- Podłączyć wtyczkę ładującą [18] do gniazda ładowania [1]. Prawidłowe pozycjonowanie i zablokowanie odbywa się automatycznie za pomocą zamka magnetycznego.
- Podłączyć przewód zasilający [19] ładowarki do gniazdka sieciowego. Dioda LED [21] świeci na niebiesko, a dioda LED [20] na pomarańczowo.
- Rozpoczęcie procesu ładowania jest teraz sygnalizowane dwoma krótkimi sygnałami akustycznymi.



Podczas ładowania w polu wskazań [2] (jednostka napędowa) i [12] (jednostka sterująca (tylko w przypadku włączenia)) aktualny stan naładowania akumulatora jednostki napędowej jest sygnalizowany w następujący sposób:

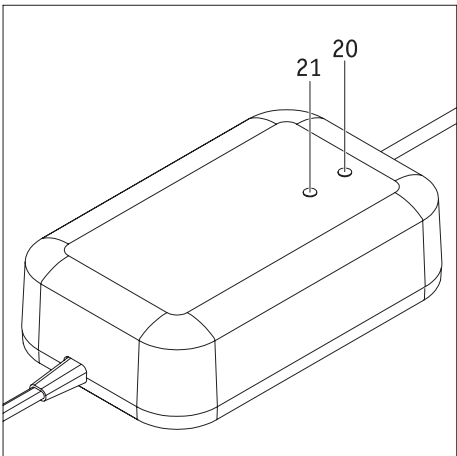
- Dioda LED [a] miga: stan naładowania < 10%
- Dioda LED [a] świeci: stan naładowania > 10%
- Dioda LED [b] świeci: stan naładowania > 20%
- Dioda LED [c] świeci: stan naładowania > 40%
- Dioda LED [d] świeci: stan naładowania > 60%
- Dioda LED [e] świeci: stan naładowania > 80%

Jeśli jednostka sterująca jest wyłączona, dioda LED [f] sygnalizuje pozostały poziom naładowania akumulatora jednostki sterującej.

Akumulator powinien być zawsze w pełni naładowany. W razie potrzeby proces ładowania można jednak w każdej chwili przerwać lub zakończyć.

Po zakończeniu procesu ładowania należy najpierw odłączyć kabel sieciowy [19] ładowarki od gniazda, a następnie odłączyć wtyczkę ładowania [18] od gniazda ładowania [1].

Uwaga: Po zakończeniu ładowania jednostka napędowa jest wyłączona.



Diody na ładowarce

Status ładowarki jest sygnalizowany za pomocą jej diody LED [20] w następujący sposób:

DIODA LED [20]	Status
pomarańczowy, świeci	ładowarka jest gotowa do pracy
zielony, miga	ładowanie w toku
zielony, świeci	ładowanie zakończone
czerwony, świeci	Błąd

Dioda LED [21] świeci światłem niebieskim, gdy ładowarka jest gotowa do pracy.



Po zakończeniu ładowania jednostka napędowa jest wyłączona.



Do ładowania jednostki napędowej należy używać wyłącznie ładowarki firmy Alber dostarczonej wraz z urządzeniem smooV. Niedozwolone jest używanie ładowarki innego producenta niż Alber.



Upewnić się, że wtyczka ładowarki [18] i gniazdo ładowarki [1] są czyste i wolne od cząstek metalowych. Jeśli takie cząstki są obecne, należy je usunąć czystą, suchą szmatką!



Po zakończeniu ładowania wyjąć ładowarkę z jednostki napędowej. W tym celu należy najpierw odłączyć wtyczkę sieciową [19] od gniazda sieciowego, a następnie wyjąć wtyczkę ładowania [18] z gniazda ładowania [1].
Przed każdym rozpoczęciem jazdy sprawdzić stan naładowania akumulatorów. Powinny one być w pełni naładowane przed rozpoczęciem jazdy.



W przypadku wystąpienia błędu podczas ładowania jednostki napędowej, sygnalizowane jest to za pomocą diody LED [2] na jednostce napędowej i diody LED [12] na jednostce sterującej. Rozbrzmiewają również sygnały dźwiękowe (patrz rozdział 6).



Jeśli jednostka napędowa znajduje się na wózku inwalidzkim podczas ładowania, należy ją całkowicie wyłączyć przed rozpoczęciem ładowania (patrz rozdział 3.6.2) i zabezpieczyć wózek za pomocą hamulców postojowych przed niezamierzonym stoczeniem.



Akumulator powinien być zawsze w pełni naładowany, aby urządzenie smooov mogło osiągnąć maksymalny zasięg. Ponadto zmniejsza się ryzyko, że z powodu wyczerpanego akumulatora nie będzie można użyć wspomagania silnikowego urządzenia smooov.

4.2 Ładowanie akumulatorów jednostki sterującej

Firma Alber nie dostarcza oddzielnej ładowarki do jednostki sterującej i zaleca ładowanie za pośrednictwem jednostki napędowej (patrz rozdział 4.2.2). Z uwagi na to, że akumulatory jednostki napędowej są również ładowane podczas tej czynności, całkowity czas ładowania jest dłuższy. Aby naładować tylko akumulator jednostki sterującej, można użyć ładowarki, która jest dostępna w sklepach elektrycznych. Musi ona jednak koniecznie spełniać następujące parametry techniczne:

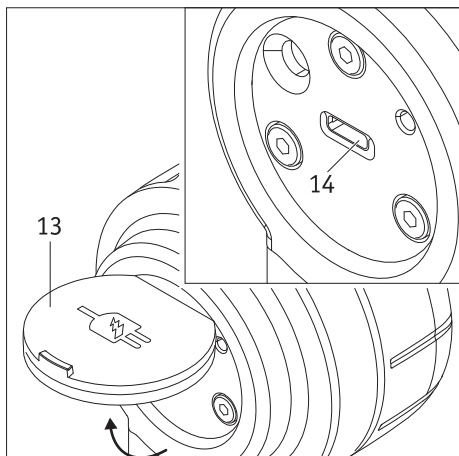
- napięcie stałe maks. +5 V
- maksymalne natężenie prądu 1,5 A
- przewód ładujący: USB typ C

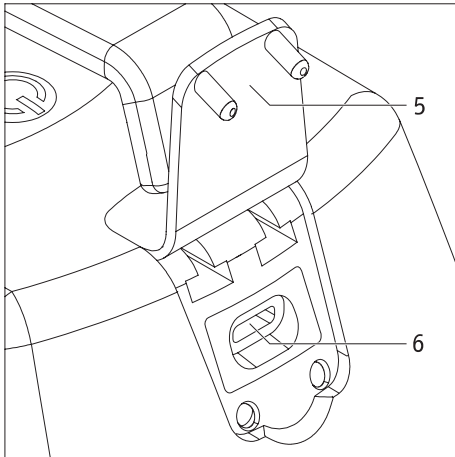


Nie wolno używać ładowarek o innych parametrach technicznych, w szczególności regulowanych zasilaczy laboratoryjnych lub zasilaczy o wyższym napięciu i rezerwie mocy!

4.2.1 Ładowanie za pomocą zewnętrznej ładowarki

- Całkowicie wyłączyć jednostkę napędową, naciskając włącznik/wyłącznik [3]. Zapobiega to stoczeniu się jednostki napędowej w przypadku niezamierzonego uruchomienia jednostki sterującej.
- Otworzyć pokrywę [13] z tyłu jednostki sterującej.
- Podłączyć przewód ładowarki do gniazda ładowania [14].
- Proces ładowania należy przeprowadzić zgodnie z instrukcją obsługi ładowarki.





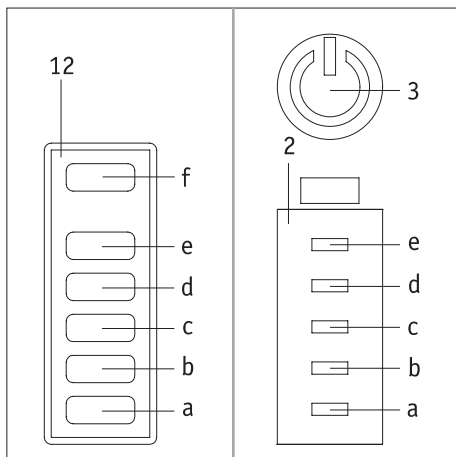
4.2.2 Ładowanie za pośrednictwem jednostki napędowej

- Całkowicie wyłączyć jednostkę napędową, naciskając włącznik/wyłącznik [3]. Zapobiega to stoczeniu się jednostki napędowej w przypadku niezamierzonego uruchomienia jednostki sterującej.
- Otworzyć pokrywę [13] z tyłu jednostki sterującej i pokrywę [5] na jednostce napędowej.
- Podłączyć dostarczony z ładowarką Alber kabel do ładowania do gniazda ładowania [14] w jednostce sterującej oraz do gniazda USB-C [6] w jednostce napędowej. Obydwa gniazda USB-C przeznaczone są do ładowania jednostki sterującej. Wykorzystanie gniazd USB-C do innego celu niż do ładowania jest niedopuszczalne oraz niemożliwe z technicznego punktu widzenia, ponieważ nie są do nich przyłączone przewody danych.
- Rozpocząć proces ładowania jednostki napędowej zgodnie z opisem w rozdziale 4.1.
- Podczas ładowania dioda LED [f] jednostki sterującej miga na zielono.
- Po zakończeniu ładowania dioda LED [f] świeci zielonym światłem ciągłym.
- Odłączyć przewód ładujący; dioda LED [f] zgaśnie.

Po zakończeniu ładowania i odłączeniu przewodu ładującego można ponownie uruchomić urządzenie smooov.



Jeśli łączone są ze sobą tylko dwa gniazda bez podłączenia ładowarki Alber do jednostki napędowej, z akumulatorów jednostki napędowej pobierana jest energia w celu naładowania akumulatora jednostki sterującej.



5. Wskazanie poziomu naładowania akumulatorów

Aby w każdej chwili informować użytkownika o pozostałej energii w akumulatorach, ich poziom naładowania jest stale wyświetlany w polach wskazań [2] na jednostce napędowej [12] i jednostce sterującej.

5.1 Poziom naładowania akumulatora jednostki napędowej

Poziom naładowania akumulatora jednostki napędowej jest wskazywany przez diody LED [a] do [f] w polach wskazań [2] (jednostka napędowa) i [12] (jednostka sterująca) w następujący sposób.

Dioda LED [a] miga: poziom naładowania akumulatora < 10%

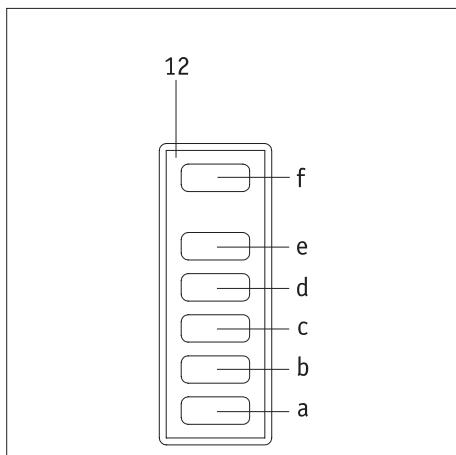
Dioda LED [a] świeci: poziom naładowania akumulatora > 10%

Diody LED [a] i [b] świecą: poziom naładowania akumulatora > 20%

Diody LED [a], [b] i [c] świecą: poziom naładowania akumulatora > 40%

Diody LED [a], [b], [c] i [d] świecą: poziom naładowania akumulatora > 60%

Diody LED [a], [b], [c], [d] i [e] świecą: poziom naładowania akumulatora > 80%



5.2 Poziom naładowania akumulatora jednostki sterującej

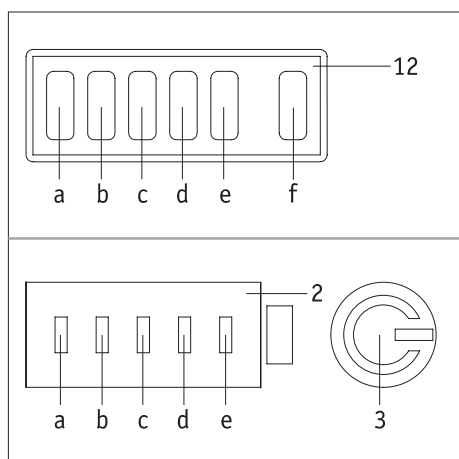
Poziom naładowania akumulatora jednostki sterującej jest wskazywany wyłącznie w polu wskazań [12] za pomocą diody LED [f].

Dioda LED [f] świeci na stałe światłem zielonym: poziom naładowania akumulatora > 20–100%

Dioda LED [f] świeci na stałe światłem żółtym: poziom naładowania akumulatora > 10–20%

Dioda LED [f] świeci na stałe światłem czerwonym: poziom naładowania akumulatora > 0–10%

Dioda LED [f] zaświeci się na chwilę na czerwono i zgaśnie: poziom naładowania akumulatora < 2%, akumulator prawie rozładowany



6. Komunikaty o błędach i ostrzeżenia

W poniższych dwóch tabelach przedstawiono komunikaty o błędach i ostrzeżenia, które mogą wystąpić z powodu nieprawidłowej obsługi lub błędnego działania systemu. W kolumnie „Dioda LED” podano, które diody LED ([a] do [e]) w polu wskaźni [2] jednostki napędowej i polu wskaźni [12] jednostki sterującej migają w kolorze białym – informuje o tym symbol ○.

W przypadku komunikatów o błędach diody LED [f] na jednostce sterującej i przycisk [3] na jednostce napędowej migają dodatkowo na czerwono, a w przypadku ostrzeżeń – na żółto (w obu przypadkach informuje o tym symbol ●).

Nieaktywne wskazania są oznaczone symbolem ●.

W przypadku problemu lub uszkodzenia opony należy skontaktować się ze sprzedawcą.

6.1 Komunikaty o błędach

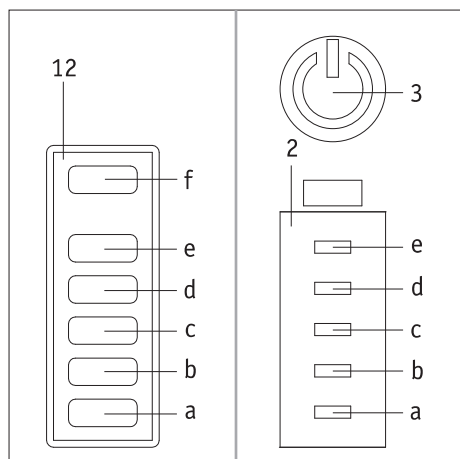
Dioda LED a b c d e f	Liczba dźwięków	Interwał dźwiękowy (sekundy)	Opis błędu	Środki zaradcze
● ● ● ● ○ ●	3	5	Błąd akumulatora jednostki napędowej	Akumulator jest głęboko rozładowany lub uszkodzony. Naładować akumulator. Jeśli nie jest to możliwe, należy skontaktować się ze sprzedawcą.
○ ● ● ● ○ ●	3	5	Błąd elektroniki jednostki napędowej	Wyłączyć i ponownie włączyć system. Jeśli błąd nadal występuje, należy skontaktować się ze sprzedawcą.
● ○ ○ ○ ● ●	3	5	Błąd czujników jednostki napędowej	Wyłączyć system, kilkakrotnie obrócić koło napędowe w jedną i w drugą stronę, a następnie ponownie włączyć system. Jeśli błąd nadal występuje, należy skontaktować się ze sprzedawcą.
○ ○ ○ ○ ○ ●	3	5	Błąd ładowania	Odłączyć i ponownie podłączyć ładowarkę. Jeśli błąd nadal występuje, należy skontaktować się ze sprzedawcą.
● ● ● ● ● ●			Błąd akumulatora / elektroniki jednostki sterującej	Należy skontaktować się ze sprzedawcą.

6.2 Ostrzeżenia

Dioda LED a b c d e f	Liczba dźwięków	Interwał dźwiękowy (sekundy)	Opis błędu	Środki zaradcze
● ● ● ● ○ ●	1	5	Ostrzeżenie: zbyt niskie napięcie akumulatora	Akumulator jest mocno rozładowany. Naładować akumulator.
○ ● ● ● ○ ●	1	5	Ostrzeżenie dotyczące akumulatora / napędu jednostki napędowej	Temperatura akumulatora lub napędu nie znajduje się w dopuszczalnym zakresie. Zaczekać, aż jednostka napędowa ostygnie lub rozgrzać ją. Następnie ponownie włączyć jednostkę napędową.
○ ○ ○ ○ ○ ●	1	5	Ostrzeżenie dotyczące ładowania	Temperatura otoczenia jest zbyt niska lub zbyt wysoka. Ładowanie jest możliwe tylko w temperaturach od 0 °C do 40 °C.
● ● ● ● ● ●	1		Wyłączenie awaryjne	Należy skontaktować się ze sprzedawcą.



Jeśli sygnalizowane są inne komunikaty o błędach niż te, które znajdują się na liście, oznacza to, że występuje poważna usterka systemu. Urządzenie smooV nie jest wówczas gotowe do dalszej pracy i należy je przesłać do firmy Alber GmbH za pośrednictwem specjalistycznego sprzedawcy sprzętu medycznego w celu kontroli.

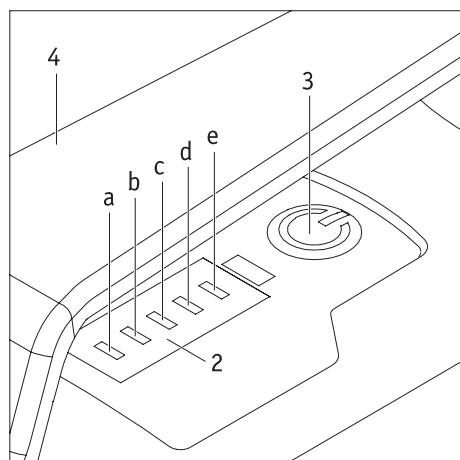


7. Automatyczne wyłączenie

Jeśli jednostka sterująca będzie używana dłużej niż 20 minut (ustawienie fabryczne), zostanie – razem z jednostką napędową – automatycznie przełączona w tryb czuwania (diody LED zgasną).

Jeśli następnie jednostka napędowa nie będzie używana przez 1 godzinę, zostanie automatycznie wyłączona. Od tego momentu nie ma już aktywnego połączenia Bluetooth® między jednostką sterującą a jednostką napędową.

Aby ponownie uruchomić system, należy ponownie włączyć jednostkę napędową i jednostkę sterującą (patrz rozdział 3.1).



8. Parowanie

Parowaniem nazywa się proces tworzenia wzajemnych powiązań pomiędzy urządzeniami Bluetooth®. W przypadku systemu smooov są to jednostka napędowa i jednostka sterująca. Oba podzespoły łączą się ze sobą drogą radiową i wymieniają się danymi identyfikacyjnymi. Dzięki temu automatycznie wykrywają się one po każdym uruchomieniu.

W chwili dostawy jednostka napędowa i jednostka sterująca systemu smooov są już fabrycznie sparowane. W przypadku wymiany jednostki napędowej lub sterującej (np. w ramach puli wymiany firmy Alber) podzespoły te nie będą się już nawzajem wykrywać i należy je ponownie sparować zgodnie z poniższym opisem.

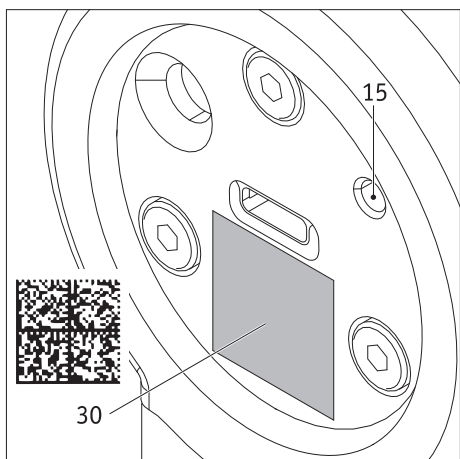
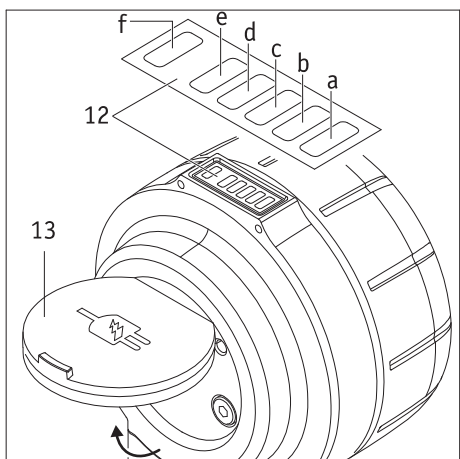
- Całkowicie naładować akumulatory jednostki sterującej i jednostki napędowej (patrz rozdział 4).
- Otworzyć pokrywę [13] jednostki sterującej.
- Włączyć jednostkę napędową.
- Na smartfonie otworzyć aplikację SMOOV Mobility (dostępną bezpłatnie w Google Play lub Apple App Store) i nawiązać połączenie z jednostką napędową.
- Przejść do menu Settings (ustawienia), potem do Drive unit/control unit (jednostka sterująca/napędowa), a następnie do Control unit (jednostka sterująca).
- Włączyć jednostkę sterującą.
- Nacisnąć w aplikacji przycisk „Pairing” (parowanie) i skierować aparat smartfonu na umieszczony po spodniej stronie jednostki napędowej kod QR.
- Następnie skierować aparat smartfonu na kod QR jednostki sterującej, umieszczony pod gniazdem USB-C.
- Parowanie rozpocznie się automatycznie. Na jednostce napędowej dioda LED [F] zacznie migać na niebiesko.
- W przypadku nowej jednostki sterującej „tryb parowania” uruchamia się automatycznie. W przypadku używanej już wcześniej jednostki sterującej należy postępować w następujący sposób: Za pomocą spiczastego przedmiotu, np. długopisu, przez ok. 3 sekundy naciskać na jednostce sterującej przycisk parowania [15]. Na jednostce sterującej dioda LED [f] zacznie migać na niebiesko, a diody LED [b] i [d] – na biało.
- Zbliżyć jednostkę sterującą do jednostki napędowej.
- Parowanie jest zakończone, gdy przycisk [3] na jednostce napędowej zacznie migać na zielono.
- Zamknąć pokrywę [13] jednostki sterującej.

Po zakończeniu parowania system SMOOV O10 jest znów gotowy do zastosowania.

W dostarczonym systemie (z ustawieniami fabrycznymi) parowanie jednostki sterującej i napędowej za pośrednictwem Bluetooth® jest jednoznaczne, tzn. wyłącznie ta jedna, sparowana jednostka sterująca (i żadna inna) jest w stanie sterować jednostką napędową.

Jeżeli wymagane jest zastosowanie nowej jednostki sterującej, w celu jej sparowania należy za pomocą aplikacji Mobility zeskanować zarówno kod QR (unikalny klucz 128-bitowego szyfrowania AES) systemu SMOOV, jak również kod QR nowej jednostki sterującej. Używana dotychczas jednostka sterująca nie jest już wówczas sparowana. Z systemem SMOOV O10 nie można parować żadnych innych urządzeń Bluetooth®, takich jak np. słuchawki.

Połączenie Bluetooth® jest szyfrowane za pomocą 128-bitowego klucza AES, co uniemożliwia przejęcie kontroli nad systemem przez inną osobę.



9. Transport

9.1 Jednostka napędowa i jednostka sterująca

W celu przetransportowania należy zdjąć jednostkę napędową i sterującą z wózka napędowego i przechować w bezpiecznym miejscu (patrz dwa kolejne rozdziały).

W zależności od środka transportu, a w szczególności w przypadku transportu lotniczego, jednostkę napędową i sterującą **należy** zdjąć z wózka inwalidzkiego i przechować jako bagaż. Niezależnie od tego, czy obie jednostki są zamontowane na wózku inwalidzkim, czy też przechowywane jako osobne podzespoły – w obu przypadkach **należy podczas transportu przełączyć jednostkę sterującą do trybu czuwania, a jednostkę napędową całkowicie wyłączyć** (patrz rozdział 3.6).

9.2 Wózki inwalidzkie ze sztywną ramą

Wózki inwalidzkie ze sztywną ramą są wyposażone w zamontowane na stałe mocowanie, którego użytkownik wózka inwalidzkiego nie może usunąć.

Wózek inwalidzki należy transportować zgodnie z instrukcjami producenta.

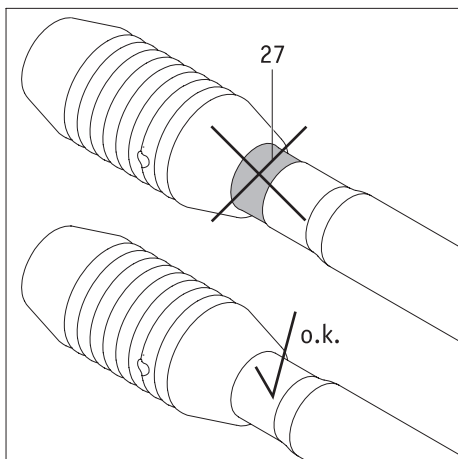
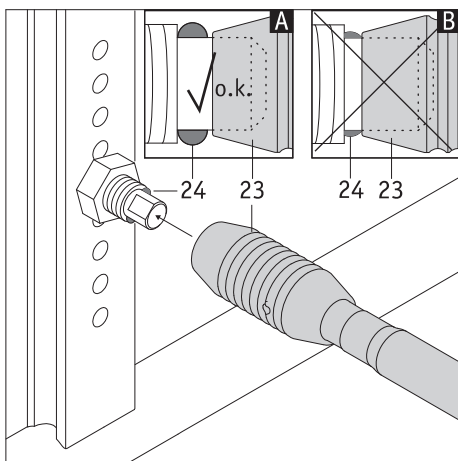
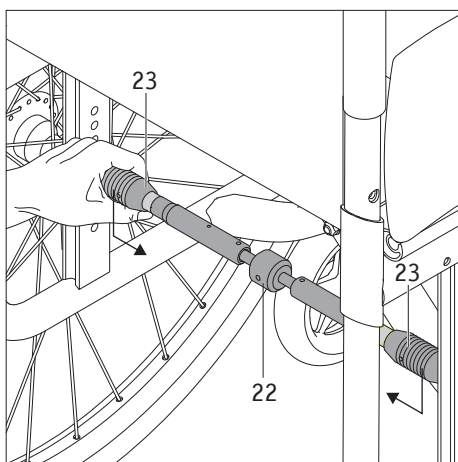
9.3 Wózki inwalidzkie z ramą składaną

W przypadku składanych wózków inwalidzkich przed złożeniem wózka inwalidzkiego należy najpierw zdjąć oś adaptera [22].

- Wsunąć oś adaptera na jej końcach wraz z uchwyty [23].
- Zdjąć oś adaptera z wózka inwalidzkiego.

Aby po zakończeniu transportu ponownie użytkować wózek inwalidzki z urządzeniem smooV, należy najpierw zamontować na wózku oba koła, a następnie oś adaptera [22].

- Wsunąć jeden z obu uchwyty [23] na oś adaptera [22] na oś koła zamocowanego na wózku inwalidzkim.
- Wsunąć drugi uchwyt [23] na czerwone oznaczenie na osi adaptera [22] i umieścić oś adaptera nad osią drugiego koła zamocowanego na wózku.
- Przesunąć delikatnie uchwyt [23] na osi drugiego koła.
- Oś adaptera jest teraz połączona z wózkiem inwalidzkim i można użyć jednostki napędowej smooV.



Po zamontowaniu osi adaptera [22] sprawdzić, czy jest ona solidnie zamocowana.

Czerwone oznaczenie [27] nie może być już widoczne.

Jeśli czerwone oznaczenie [27] jest widoczne, urządzenie smooV nie jest gotowe do użycia. Skontaktować się ze sprzedawcą w celu ponownego wyregulowania osi adaptera [22] na wózku inwalidzkim. Ewentualnie może być konieczny zakup nowej osi.



Regularnie sprawdzać prawidłowe położenie osi adaptera [22] na osiach wózka inwalidzkiego. Uchwyty [23] nie mogą nigdy przesunąć się po kulach blokujących [24]!

9.4 Ważne informacje dotyczące podróży lotniczych

Urządzenie smooov, a w szczególności zamontowany w nim akumulator litowo-jonowy, jest zgodny pod względem budowy technicznej z obowiązującymi normami, dyrektywami i przepisami prawa. Spełnia on wymogi Międzynarodowego Zrzeszenia Przewoźników Powietrznych (IATA) w zakresie transportu lotniczego. Potwierdzamy to corocznie naszym certyfikatem transportowym, wydawanym na podstawie przepisów IATA dotyczących towarów niebezpiecznych (Dangerous Goods Regulations), które są publikowane dopiero w połowie grudnia każdego roku. Aktualny certyfikat jest dostępny do pobrania na stronie głównej firmy Alber (<https://www.alber.de/de/hilfe-service/alber-service/reisen-mit-alber-produkten/>) – chętnie prześlemy go Państwu na życzenie.

Planując podróż, należy się jednak skontaktować z organizatorem wycieczki lub liniami lotniczymi w ustalenia możliwości zabrania ze sobą urządzenia smooov podczas wszystkich zarezerwowanych przelotów. Ostatecznie to pilot może według własnego uznania zezwolić na zabranie na pokład urządzenia smooov lub odmówić jego przewozu. Ani firma Alber GmbH, ani specjalistyczny sprzedawca sprzętu medycznego, nie ma wpływu na tę decyzję.



W przypadku podróży należy również przestrzegać obowiązujących przepisów dotyczących transportu akumulatorów litowo-jonowych w odwiedzanych krajach.

10. Zasady bezpieczeństwa i informacje o zagrożeniach dotyczących jazdy z urządzeniem smooov

10.1 Ogólne informacje

- Uwaga: Oba przednie koła skrętne wózka inwalidzkiego (tzw. koła samonastawne) muszą zawsze dawać się swobodnie poruszać we wszystkich kierunkach. Koła samonastawne nie mogą w żadnym wypadku stykać się ze sobą ani uderzać o jakiegokolwiek części wózka inwalidzkiego. Ustawienie się kół samonastawnych w trakcie jazdy w poprzek do kierunku jazdy mogłoby spowodować nagłe zatrzymanie się ruszającego lub jadącego wózka inwalidzkiego i upadek siedzącej w nim osoby.
- Przed rozpoczęciem jazdy upewnić się, że hamulce postojowe wózka inwalidzkiego są sprawne, aby zapobiec niezamierzonemu stoczeniu. Jeśli hamulce są niesprawne, należy skontaktować się ze specjalistycznym sprzedawcą sprzętu medycznego.
- Wózek inwalidzki jest napędzany przez jednostkę napędową i jednostkę sterującą. Jeśli system jest włączony, każdy impuls z jednostki sterującej jest zamieniany na polecenie ruchu (jazda do przodu). Jazda do tyłu nie jest możliwa.
- Do kierowania wózkiem inwalidzkim podczas jazdy i hamowania służą obręcze kół.
- Za pomocą jednostki sterującej można zredukować prędkość i wyłączyć urządzenie (patrz rozdział 3.2).
- W przypadku zatrzymania awaryjnego należy najpierw wyłączyć napęd za pomocą jednostki sterującej lub przełączyć go do trybu czuwania, a następnie zatrzymać wózek inwalidzki za pomocą obręczy kół. Więcej informacji na ten temat podano w rozdziale 3.3.
- Zalecane jest wykonanie krótkiej jazdy próbnej po otrzymaniu urządzenia smooov. Pozwala to na szczegółowe zapoznanie się z napędem i jego możliwościami.

Uwagi dotyczące jazdy próbnej

- Pierwsze jazdy próbne należy rozpocząć ze szczególną ostrożnością i na płaskich powierzchniach.
- Wykonać jazdę próbną w miejscach bez przeszkód.
- Przed użyciem urządzenia smooov na wzniesieniach lub zboczach zapoznać się z obsługą urządzenia na równym podłożu.
- Zawsze dostosować prędkość do warunków zewnętrznych, np. w celu bezpiecznego ominięcia pojawiających się nagle przeszkód lub zatrzymania wózka inwalidzkiego.
- Zawsze jechać na wzniesieniach z całkowicie naładowanym akumulatorem. Gdy akumulator jest rozładowany, koło napędowe porusza się swobodnie, ale wspomaganie nie jest już dostępne dla ruchu tocznego.
- Na zboczach należy wyłączyć urządzenie smooov. Zjeżdżać ze zboczy powoli, aby móc w porę ominąć nagle pojawiające się przeszkody lub zatrzymać wózek inwalidzki.
- Przestrzegać informacji, zasad bezpieczeństwa i informacji o zagrożeniach, wydanych przez producenta wózka inwalidzkiego. Dotyczy to również jazdy z urządzeniem smooov.
- Bezwzględnie przestrzegać instrukcji dotyczących jazdy w zakrętach, podanych w rozdziale 3.4.



Podczas zatrzymania awaryjnego użytkownik musi mieć możliwość natychmiastowego zatrzymania wózka inwalidzkiego w każdej chwili przy użyciu obręczy kół. Z uwagi na to należy dostosować prędkość do możliwości fizycznych i sytuacji podczas jazdy.



Przestrzegać następujących zasad dotyczących bezpieczeństwa i informacji o zagrożeniach.

10.2 Zasady bezpieczeństwa

- Całkowicie wyłączyć jednostkę napędową przed zamontowaniem na wózku inwalidzkim, podczas zdejmowania z wózka, przed rozpoczęciem prac przy wózku, a także podczas przenoszenia użytkownika na wózek lub z wózka (patrz rozdział 3.6). Należy również zaciągnąć hamulce postojowe wózka inwalidzkiego.
- Ze względów bezpieczeństwa należy całkowicie wyłączyć jednostkę napędową podczas zatrzymywania, zwłaszcza na wzniesieniach i zboczach, oraz zaciągnąć hamulce postojowe wózka inwalidzkiego. Zapobiega to niezamierzonemu stoczeniu się wózka inwalidzkiego.
- Zawsze trzymać obie ręce blisko obręczy kół, aby można było w każdej chwili spontanicznie zmienić kierunek jazdy i zahamować.
- W sytuacjach potencjalnie niebezpiecznych należy całkowicie wyłączyć jednostkę napędową i sterującą (patrz rozdział 3.6).
- W (mało prawdopodobnym) przypadku przegrzania lub pożaru akumulatorów jednostki napędowej lub sterującej oba podzespoły pod żadnym pozorem nie mogą wejść w kontakt z wodą lub innymi płynami. Jedynym racjonalnym środkiem gaśniczym zalecanym przez producentów akumulatorów jest piasek lub gaśnica klasy D.

Przed rozpoczęciem jazdy należy przestrzegać następujących instrukcji:

- Urządzenie smooov wolno montować tylko na dopuszczonych przez firmę Alber GmbH wózkach inwalidzkich wyposażonych w obręcze kół.
- Montaż i modyfikacje mocowań lub osi adaptera do urządzenia smooov mogą być przeprowadzane tylko przez firmę Alber GmbH lub autoryzowanego przez firmę Alber specjalistycznego sprzedawcę sprzętu medycznego.
- Podczas użytkowania urządzenia smooov należy przestrzegać instrukcji obsługi wózka inwalidzkiego.
- Korzystanie z wózka bez antypoślizgów powinno być rozważane tylko przez doświadczonych i wysportowanych użytkowników i zawsze odbywa się na własne ryzyko, ponieważ wymóg stosowania antypoślizgów istnieje nie bez powodu. Tak jak dzieci uczą się jeździć na rowerze bez stabilizatorów, tak samo można nauczyć się korzystać z wózka inwalidzkiego bez antypoślizgów. Zamawiając lub używając systemu bez antypoślizgów, użytkownik potwierdza, że jest w stanie bezpiecznie obsługiwać system we wszystkich możliwych środowiskach, sytuacjach i warunkach bez spowodowania wypadku z przewróceniem się i że przyjmuje pełną odpowiedzialność, jeśli wypadek nastąpi z powodu brakujących lub niezainstalowanych antypoślizgów.
- Przed każdą jazdą sprawdzić stan koła napędowego [8]. Jeśli opona osiągnęła graniczną wartość zużycia (bieżnik opony nie jest już widoczny), nie wolno już użytkować urządzenia smooov.
- Przed każdą jazdą należy sprawdzić działanie hamulców postojowych wózka inwalidzkiego. Jazda z niesprawnymi hamulcami postojowymi jest zabroniona.
- Regularnie sprawdzać ciśnienie powietrza w kołach wózka inwalidzkiego zgodnie z instrukcjami i specyfikacjami producenta wózka inwalidzkiego. Zbyt niskie ciśnienie powietrza może mieć duży wpływ na zachowanie podczas jazdy i zasięg urządzenia smooov.
- Przednie koła wózka inwalidzkiego muszą poruszać się swobodnie. W przypadku kół z oponami pneumatycznymi należy przestrzegać zaleceń producenta wózka inwalidzkiego dotyczących wymaganego ciśnienia powietrza.
- Przed każdą jazdą sprawdzić, czy jednostka napędowa jest prawidłowo osadzona na osi adaptera na wózku inwalidzkim.
- Przed zwolnieniem hamulców postojowych i uruchomieniem napędu sprawdzić, czy koło napędowe jest prawidłowo ustawione w kierunku jazdy (patrz także rozdział 3.4). Jeśli tak nie jest, należy najpierw ruszyć ręcznie, używając obręczy kół, a następnie włączyć napęd.

Podczas jazdy z urządzeniem smooov należy przestrzegać następujących instrukcji:

- Jeśli na początku lub podczas jazdy zostanie stwierdzone nietypowe zachowanie wózka inwalidzkiego lub urządzenia smooov, natychmiast przerwać jazdę. Następnie odwiedzić sprzedawcę w celu rozwiązania problemu.
- Przed użyciem urządzenia smooov na wzniesieniach lub zboczach zapoznać się z obsługą urządzenia na równym podłożu.
- Nie wolno przekraczać maksymalnego dopuszczalnego wzniesienia określonego przez producenta wózka inwalidzkiego.
- Unikać schodów i przepaści oraz zachować bezpieczną odległość.
- Jeśli jednostka napędowa jest włączona, każdy impuls z jednostki sterującej jest zamieniany na polecenie jazdy. Z uwagi na to przy zatrzymywaniu lub oczekiwaniu przed potencjalnymi niebezpiecznymi miejscami (np. przed sygnalizacją świetlną, na wzniesieniach i zboczach lub wszelkiego rodzaju rampach), należy zdjąć dłonie z jednostki sterującej i zabezpieczyć wózek inwalidzki za pomocą hamulców postojowych.
- Nigdy nie sięgać do koła wózka inwalidzkiego, gdy jednostka napędowa jest włączona.
- Nie wkładać ani nie wrzucać żadnych przedmiotów do koła wózka inwalidzkiego.
- Nie przymocowywać jakichkolwiek przedmiotów do jednostki sterującej! Może to doprowadzić do niepożądanych impulsów jazdy.
- Podczas jazdy po chodniku zachować wystarczającą odległość (w miarę możliwości co najmniej równej szerokości wózka inwalidzkiego) od krawężnika.
- Unikać jazdy na nieutwardzonych nawierzchniach (np. po luźnym żwirze, piasku, błocie, śniegu, lodzie lub głębokich kałużach).
- Nie lekceważyć mocy jednostki napędowej. Jeśli koło napędowe [8] zabuksuje na luźnym podłożu, może to doprowadzić do wyrzucenia do tyłu części leżących na ziemi (np. piasku, kamieni, małych kawałków drewna itp.). Należy zwrócić na to szczególną uwagę, jeśli za wózkiem inwalidzkim znajdują się ludzie.
- Nie zostawiać wózka inwalidzkiego z zamontowanym na nim urządzeniem smooov bez nadzoru – ani w stanie włączonym, ani wyłączonym.
- Urządzenie smooov może być narażone na działanie silnych pól elektromagnetycznych, a w rzadkich przypadkach może zakłócać pracę innych urządzeń, takich jak bariery antykradzieżowe w domach towarowych.
- Zabronione jest wjeżdżanie z urządzeniem smooov na schody ruchome i chodniki ruchome.
- Nie zmieniać nagle kierunku jazdy w lewo lub w prawo podczas jazdy z maksymalną prędkością, ponieważ może to spowodować przewrócenie wózka inwalidzkiego na bok.

- Podczas jazdy w zakrętach i na zboczach należy zawsze przestrzegać instrukcji podanych w rozdziale 3.4.
- Jeśli konieczne jest zatrzymanie wózka inwalidzkiego na zboczach, ustawić wózek w poprzek zbocza lub wzniesienia bądź zaciągnąć hamulce postojowe.
- Przy ruszaniu na wzniesieniach należy najpierw uruchomić napęd, a następnie zwolnić hamulce postojowe wózka inwalidzkiego.
- Po zakończeniu jazdy i przy każdym zatrzymaniu wózka inwalidzkiego należy za każdym razem zaciągnąć hamulce postojowe, aby zapobiec jego niezamierzonemu stoczeniu.
- Nie jeździć w poprzek zbocza.
- Łagodnie wyhamować urządzenie smooov, odpowiednio do prędkości (unikać nagłego hamowania).
- Maksymalna prędkość, jaką może uzyskać jednostka napędowa smooov, wynosi 6 lub 10 km/h. W przypadku przekroczenia tej wartości (np. podczas jazdy na zboczach) jednostka napędowa przełącza się na bieg neutralny. Następnie należy zmniejszyć prędkość za pomocą obręczy kół. Jednostka napędowa włączy się automatycznie ponownie, gdy prędkość wózka inwalidzkiego spadnie poniżej wcześniejszej/ustawionej prędkości.
- W przypadku korzystania z wózka inwalidzkiego jako siedzenia samochodowego należy przestrzegać odpowiednich regulacji prawnych i przepisów prawa oraz zaleceń i wymagań producenta wózka inwalidzkiego. W każdym przypadku należy bezpiecznie zdjąć jednostkę napędową i jednostkę sterującą z wózka, a następnie bezpiecznie przechować.
- Podczas jazdy pojazdem zabezpieczyć wózek inwalidzki i urządzenie smooov zgodnie z obowiązującymi przepisami prawa.
- Podczas jazdy po drogach publicznych i chodnikach w Republice Federalnej Niemiec należy przestrzegać przepisów Kodeksu ruchu drogowego i przepisów StVZO. W innych krajach należy przestrzegać obowiązujących przepisów krajowych.
- Urządzenie smooov jest przeznaczone wyłącznie do transportu osób o ograniczonej zdolności do poruszania się i nie może być wykorzystywane do żadnych innych celów, np. do zabawy dla dzieci lub transportu towarów.
- Nie jest dozwolone użytkowanie urządzenia smooov w pobliżu silnych pól magnetycznych, np. spowodowane przez magnesy, transformatory, tomografy itp.
- Unikać jazdy z urządzeniem smooov w niekorzystnych warunkach, takich jak burza, gradobicie i wysokie zarośla.



Korzystanie z wózka bez antypoślizgów powinno być rozważane tylko przez doświadczonych i wysportowanych użytkowników i zawsze odbywa się na własne ryzyko, ponieważ wymóg stosowania antypoślizgów istnieje nie bez powodu. Tak jak dzieci uczą się jeździć na rowerze bez stabilizatorów, tak samo można nauczyć się korzystać z wózka inwalidzkiego bez antypoślizgów. Zamawiając lub używając systemu bez antypoślizgów, użytkownik potwierdza, że jest w stanie bezpiecznie obsługiwać system we wszystkich możliwych środowiskach, sytuacjach i warunkach bez spowodowania wypadku z przewróceniem się i że przyjmuje pełną odpowiedzialność, jeśli wypadek nastąpi z powodu brakujących lub niezainstalowanych antypoślizgów.



Na zboczach należy wyłączyć urządzenie smooov. Zjeżdżać ze zboczy powoli, aby móc w porę ominąć nagle pojawiające się przeszkody lub zatrzymać wózek inwalidzki.



Gdy wózek inwalidzki jest zatrzymywany, należy całkowicie wyłączyć system (patrz rozdział 3.6.2) i zaciągnąć hamulce postojowe wózka. Zapobiega to niezamierzonemu przemieszczaniu się urządzenia smooov lub niezamierzonemu stoczeniu się wózka inwalidzkiego, szczególnie na zboczach.

Po zakończeniu jazdy z urządzeniem smooov przestrzegać następujących instrukcji:

- Gdy jednostka napędowa nie jest używana, należy ją natychmiast całkowicie wyłączyć, aby uniknąć przypadkowego wyzwolenia impulsu jazdy.
- Za każdym razem, gdy wózek inwalidzki jest zatrzymywany, należy zaciągnąć hamulce postojowe wózka.
- W miarę możliwości ładować akumulatory urządzenia smooov po każdej jeździe.

10.3 Przeszkody

Podczas pokonywania przeszkód przestrzegać instrukcji producenta wózka inwalidzkiego w tym zakresie. Za pomocą urządzenia smooov można pokonywać przeszkody o maksymalnej wysokości 50 mm.

Przeszkody (np. krawężniki) należy pokonywać jadąc do przodu pod kątem prostym do przeszkody. Podnieść lekko przednią część wózka inwalidzkiego, a następnie pozwolić urządzeniu smooov powoli przemieścić wózek.

W razie potrzeby można poprosić o pomoc drugą osobę.

10.4 Miejsca zagrożenia i sytuacje niebezpieczne

- Dostęp do potencjalnych miejsc zagrożenia jest możliwy tylko przy całkowicie wyłączonej jednostce sterującej.
- Użytkownik wózka inwalidzkiego samodzielnie i na własną odpowiedzialność decyduje o trasie, na której porusza się urządzenie, w oparciu o swoje umiejętności jazdy i zdolności fizyczne.
- Przed rozpoczęciem jazdy sprawdzić stan koła napędowego urządzenia smooov [8] (pozostały bieżnik, uszkodzenia). Sprawdzić również stan naładowania akumulatorów oraz sprawność wszelkich optycznych i akustycznych urządzeń sygnalizacyjnych zainstalowanych na wózku inwalidzkim.
- Podane wyżej kontrole bezpieczeństwa i osobiste umiejętności jazdy są szczególnie ważne w następujących niebezpiecznych miejscach, do których użytkownik wózka inwalidzkiego ma swobodny dostęp według własnego uznania i na własne ryzyko:
 - ściany nabrzeża, punkty cumowania i lądowania, ścieżki i miejsca wzdłuż cieków wodnych, niezabezpieczone mosty i wały przeciwpowodziowe
 - wąskie ścieżki, odcinki jazdowe (np. rampy i podjazdy), wąskie ścieżki na stoku, odcinki górskie
 - wąskie i/lub pochyłe/nachylone ścieżki na drogach głównych i drugorzędnych lub w pobliżu przepaści
 - drogi pokryte liśćmi i śniegiem lub oblodzone
 - rampy i urządzenia podnoszące w pojazdach.
- W możliwych do przewidzenia, niebezpiecznych sytuacjach napęd musi zostać wyłączony poprzez wyłączenie jednostki sterującej (patrz rozdział 3.6.1).



Podczas pokonywania zakrętów lub zawracania pod górę lub w dół wzniesień, przesunięcie środka ciężkości może skutkować zwiększoną skłonnością do przechylania. Dlatego manewry te należy wykonywać z większą ostrożnością, powoli i tylko z małą prędkością!



Należy zachować szczególną ostrożność podczas wjeżdżania na rampy i urządzenia podnoszące w pojazdach. Jednostka napędowa musi być całkowicie wyłączona podczas jazdy i podnoszenia lub opuszczania rampy lub urządzenia podnoszącego. Należy również zaciągnąć hamulce postojowe na wózku inwalidzkim. Zapobiega to stoczeniu się, np. na skutek niezamierzonych poleceń ruchu.



W warunkach wilgotnych zmniejsza się przyczepność kół do powierzchni; istnieje zwiększone ryzyko poślizgu. Należy odpowiednio dostosować swoje zachowanie podczas jazdy i nigdy nie jeździć ze zużytymi oponami.

11. Akumulator (wbudowany w jednostce napędowej i sterującej)



W jednostce napędowej i sterującej zamontowane są bezobsługowe akumulatory litowo-jonowe z funkcją ponownego ładowania. Ze względów bezpieczeństwa użytkownikowi wózka inwalidzkiego nie wolno ich wymontować – muszą one być usunięte i w razie potrzeby wymienione na nowe akumulatory przez autoryzowanego sprzedawcę.

Przed uruchomieniem urządzenia smooov i przed rozpoczęciem ładowania należy przeczytać poniższe zasady bezpieczeństwa oraz ostrzeżenia i przestrzegać ich. Nieprzestrzeganie zasad bezpieczeństwa i instrukcji może spowodować uszkodzenie produktu lub porażenie prądem elektrycznym, pożar i/lub poważne obrażenia ciała. Akumulatory litowo-jonowe zawierają substancje chemiczne, które mogą powodować niebezpieczne reakcje, jeżeli podane tutaj zasady bezpieczeństwa nie będą przestrzegane. Firma Alber GmbH nie ponosi odpowiedzialności za szkody powstałe w wyniku nieprzestrzegania ogólnych informacji i zasad bezpieczeństwa.

11.1 Zasady bezpieczeństwa dotyczące akumulatorów wbudowanych w urządzeniu smooov

- Akumulatory powinny być w pełni naładowane przed pierwszym użyciem urządzenia smooov.
- Urządzenie smooov wolno użytkować wyłącznie w temperaturach od -25°C do +50°C.
- Jednostka napędowa i sterująca nie może być wystawiana na działanie wysokiej temperatury (np. grzejniki) ani ognia. Zewnętrzne oddziaływanie ciepła może spowodować wybuch akumulatorów.
- W (mało prawdopodobnym) przypadku przegrzania lub pożaru, akumulator nie może pod żadnym pozorem wejść w kontakt z wodą lub innymi płynami. Jedynym racjonalnym środkiem gaśniczym zalecanym przez producentów ogniw jest piasek lub gaśnica klasy D.
- Urządzenie smooov zużywa energię za każdym razem, gdy jest używane. W związku z tym należy w miarę możliwości całkowicie naładować oba akumulatory po każdym użyciu.

- Jednostki napędowej i sterującej oraz w szczególności znajdujących się w nich akumulatorów, nie wolno otwierać ani rozkładać na części. Niewłaściwe otwarcie lub rozłożenie na części jednostki napędowej i sterującej lub ich akumulatorów może spowodować poważne obrażenia ciała. Ponadto otwarcie powoduje utratę gwarancji.
- Nie podłączać gniazda ładowania [1] jednostki napędowej do metalowych przedmiotów oraz nie dopuścić do kontaktu styków z metalowymi przedmiotami (np. metalowymi wiórami).
- Jeśli gniazdo ładowania [1] jest zabrudzone, należy wyczyścić je czystą, suchą ściereczką.
- Nie zanurzać jednostki napędowej i sterującej w wodzie.
- Jeśli akumulator jest uszkodzony lub niesprawny, należy go sprawdzić. Prosimy o kontakt ze sprzedawcą i ustalenie z nim sposobu odsyłki i naprawy urządzenia smooov.
- Otwieranie oraz użytkowanie jednostki napędowej i jednostki sterującej z uszkodzonym akumulatorem jest zabronione.
- Zwrócić uwagę, aby jednostka napędowa i jednostka sterująca była zawsze czysta i sucha.

11.2 Przechowywanie urządzenia smooov

- Okres trwałości akumulatora zależy między innymi od miejsca jego przechowywania. Z uwagi na to nie należy pozostawiać elementów urządzenia smooov przez dłuższy czas w miejscach o wysokiej temperaturze. W szczególności bagażniki samochodów osobowych stojących na słońcu powinny być wykorzystywane wyłącznie do transportu, a nie jako miejsca przechowywania.
- Przechowywać elementy w chłodnym i suchym miejscu, gdzie są one chronione przed uszkodzeniem i nieuprawnionym dostępem.
- Aby zapewnić optymalny okres trwałości akumulatorów, należy przechowywać elementy w temperaturze od 18°C do 23°C i wilgotności od 0 do 80 procent. Stan naładowania powinien wynosić 50 procent.
- Nie wystawiać elementów na działanie wilgoci (wody, wody deszczowej, śniegu itp.) podczas przechowywania.
- Naładować akumulatory przed ich przechowaniem i sprawdzać stan naładowania co 3 miesiące. W razie potrzeby naładować akumulatory do 50–70 procent.
- Przestrzegać instrukcji podanych w rozdziale 13.

11.3 Ogólne informacje dotyczące ładowania akumulatorów

- Nie ładować akumulatorów w obecności lub w pobliżu palnych cieczy lub gazów.
- W (mało prawdopodobnym) przypadku przegrzania lub pożaru, akumulator nie może pod żadnym pozorem wejść w kontakt z wodą lub innymi płynami. Jedynym racjonalnym środkiem gaśniczym zalecanym przez producentów akumulatorów jest piasek lub gaśnica klasy D.
- Nigdy nie ładować akumulatorów w pomieszczeniach, w których na elementach urządzenia smooov i zamontowanych w nim akumulatorach mogłaby powstawać wilgoć.
- Nie ładować baterii w temperaturze poniżej 0°C lub powyżej 40°C. W przypadku próby naładowania akumulatora poza tym zakresem temperatur proces ładowania jest automatycznie przerywany.
- Ładowanie akumulatorów jednostki napędowej trwa maksymalnie 6 godzin.

11.4 Zasady bezpieczeństwa dotyczące ładowarki i procesu ładowania



Przed rozpoczęciem ładowania należy całkowicie wyłączyć jednostkę napędową.

Jeśli jednostka napędowa jest zamontowana na wózku inwalidzkim podczas ładowania, należy zabezpieczyć wózek przed stoczeniem, używając w tym celu hamulców postojowych!

- Zawsze ładować w porę akumulatory obu podzespołów.
- Do ładowania akumulatorów używać wyłącznie dostarczonej ładowarki firmy Alber. Ładowanie jest automatycznie zatrzymywane po naładowaniu akumulatora. Przeciążenie jest zatem wykluczone.
- Do ładowania jednostki napędowej nie wolno używać innej ładowarki niż ładowarka firmy Alber.
- W miarę możliwości należy zawsze ładować akumulator jednostki sterującej wraz z akumulatorem jednostki napędowej (patrz rozdział 4.2.2).
- Jeśli do ładowania akumulatora jednostki sterującej używa się osobnej ładowarki innego producenta niż Alber, musi ona koniecznie odpowiadać parametrom technicznym podanym w rozdziale 4.2. Ładowarki, które nie spełniają określonych parametrów, nie mogą być używane w żadnych okolicznościach.
- Za pomocą ładowarki Alber nie należy ładować akumulatorów innych niż te zainstalowane w jednostce napędowej i sterującej.
- Jednostka napędowa lub sterująca powinna być podłączona do ładowarki tylko do momentu naładowania akumulatorów.
- Aby naładować akumulatory, należy najpierw podłączyć wtyczkę ładowania [18] do gniazda ładowania [1], a następnie podłączyć wtyczkę sieciową [19] do gniazda sieciowego. Po zakończeniu procesu ładowania należy najpierw odłączyć kabel sieciowy [19] ładowarki od gniazda, a następnie odłączyć wtyczkę ładowania [18] od gniazda ładowania [1]. Przestrzegać instrukcji podanych w rozdziale 4.1.
- Nie wystawiać ładowarki na działanie wilgoci (woda, woda deszczowa, śnieg) podczas ładowania.
- Zachować ostrożność w przypadku kondensacji. Jeśli ładowarka zostanie przeniesiona z zimnego do ciepłego pomieszczenia, może powstać kondensat. W takim przypadku nie należy używać ładowarki do momentu odparowania kondensatu. Może to potrwać kilka godzin.
- Nigdy nie przeprowadzać ładowania w pomieszczeniach, w których na ładowarce może gromadzić się wilgoć.
- Nigdy nie nosić ładowarki za przewód zasilający lub ładujący.
- Nie ciągnąć za przewód zasilający w celu odłączenia ładowarki od gniazdka sieciowego.

- Przewód sieciowy i przewód ładowający należy poprowadzić w taki sposób, aby nikt nie wchodził na nie, nie potykał się o nie, a także aby przewody te nie były narażone na szkodliwe działanie czynników zewnętrznych lub obciążenia.
- Nigdy nie używać ładowarki, jeśli przewód zasilający, przewód ładowający lub wtyczki zamocowane do przewodów są uszkodzone. Uszkodzone części muszą być natychmiast wymienione przez sprzedawcę autoryzowanego przez firmę Alber.
- Nigdy nie używać oraz nie demontować ładowarki, jeśli została ona mocno uderzona, upuszczona lub uszkodzona w jakikolwiek sposób. Uszkodzoną ładowarkę należy dostarczyć do sprzedawcy autoryzowanego przez firmę Alber w celu naprawy.
- Ładowarka nie może być używana przez małe dzieci.
- Ładowarka może być zasilana wyłącznie napięciem sieciowym przemiennym 100–240 V.
- Nie demontować i nie modyfikować ładowarki.
- Podczas ładowania nie zakrywać ładowarki ani umieszczać na niej żadnych przedmiotów.
- Nie poddawać przewodu i wtyczki naciskowi. Silne rozciąganie lub zginanie przewodów, zakleszczenie przewodów pomiędzy ścianą a ramą okna lub umieszczenie ciężkich przedmiotów na przewodach lub wtyczkach może spowodować porażenie prądem elektrycznym lub pożar.
- Nie zwierać biegunów wtyczki przewodu ładowającego z metalowymi przedmiotami.
- Upewnić się, że wtyczka sieciowa jest solidnie osadzona w gniazdku sieciowym.
- Nie dotykać mokrymi rękoma wtyczki sieciowej i wtyczki przewodu ładowającego.
- Nie używać wtyczki ładowającej i/lub wtyczki sieciowej, jeśli są mokre lub brudne. Przed podłączeniem wyczyścić je suchą ściereczką.
- Zwrócić uwagę, aby po odłączeniu ładowarki do gniazd ładowania [1] i [14] nie dostała się wilgoć.
- Wtyczka sieciowa służy do przerywania zasilania ładowarki. Z uwagi na to przedmioty nie mogą zakrywać ładowarki ani utrudniać jej użytkowania.
- Niedozwolone są jakiejkolwiek modyfikacje techniczne jednostki napędowej i jednostki sterującej oraz ładowarki.
- W razie potrzeby sprawdzić połączenia elektryczne i upewnić się, że ładowarka nie jest zakryta przez przedmioty, lecz jest prawidłowo ustawiona.
- Ładowarka jest przeznaczona wyłącznie do ładowania urządzenia smooov. Użycie jej do ładowania innych produktów jest niedozwolone i może spowodować poważne uszkodzenia ładowarki i innych urządzeń.
- Ładowarka nie może być używana przez osoby (w tym dzieci) o ograniczonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych lub osoby nieposiadające doświadczenia i wiedzy bez nadzoru i uprzedniego instruktażu.
- Ładowarka może być używana przez dzieci w wieku od ośmiu lat oraz przez osoby o obniżonych zdolnościach fizycznych, sensorycznych lub umysłowych lub osoby nieposiadające doświadczenia i wiedzy, jeśli używają one urządzenia pod nadzorem i zostały poinstruowane w zakresie bezpiecznego użytkowania urządzenia oraz rozumieją wynikające z tego zagrożenia.
- Dzieciom nie wolno bawić się urządzeniem.
- Czyszczenie i konserwacja nie mogą być wykonywane przez dzieci bez nadzoru.
- Nie ładować baterii nieładownych za pomocą ładowarki, ponieważ może to spowodować wyciek trujących substancji. W najgorszym przypadku baterie mogą nawet wybuchnąć.



Przed i po naładowaniu należy upewnić się, że wtyczka ładowarki [18] oraz gniazda ładowania [1] i [14] są czyste i wolne od cząstek metalowych. Jeśli takie cząstki są obecne, należy je usunąć czystą, suchą szmatką!



Wtyczka ładowarki jest magnetyczna, należy więc unikać jakiegokolwiek kontaktu wtyczki z implantami medycznymi, elektronicznymi nośnikami danych, kartami EC lub podobnymi.



Jeśli jednostka napędowa lub wózek inwalidzki wydają odgłosy lub generują drgania, dalsze użytkowanie urządzenia smooov jest zabronione. Jednostka napędowa nie jest już gotowa do pracy i należy ją wysłać do firmy Alber GmbH wraz z jednostką sterującą za pośrednictwem specjalistycznego sprzedawcy sprzętu medycznego w celu kontroli.



Bezpłatna aplikacja Mobilitywyświetla w smartfonie błędy, ostrzeżenia i możliwe działania w celu usunięcia błędów.

12. Pielęgnacja, ponowne wykorzystanie, konserwacja i utylizacja

12.1 Pielęgnacja



**Wnikająca woda może zniszczyć jednostkę napędową i jednostkę sterującą.
Nie czyścić tych elementów bieżącą wodą ani myjką wysokociśnieniową.**

Zawsze upewnić się, że ani ciecz, ani wilgoć nie dostają się do wnętrza części! Podczas czyszczenia zachować szczególną ostrożność. Zwrócić szczególną uwagę na następujące informacje:

- Podczas wszystkich czynności związanych z czyszczeniem używać tylko szmatek lekko zwilżonych wodą.
- Do czyszczenia nie należy używać środków czyszczących o właściwościach ściernych lub agresywnych.
- W żadnym wypadku nie wolno czyścić bieżącą wodą, np. wodą z węża lub myjką wysokociśnieniową. W przeciwnym razie może to spowodować wnikięcie wody i nieodwracalne uszkodzenie elektroniki.

Firma Alber GmbH nie ponosi odpowiedzialności za szkody lub szkody następne spowodowane wnikięciem wody. Roszczenia gwarancyjne nie obejmują tego typu przypadków.

12.2 Ponowne wykorzystanie

Jeśli urządzenie smooV zostało dostarczone przez kasę chorych i nie jest już potrzebne, należy skontaktować się z kasą chorych, przedstawicielem firmy Alber lub ze sprzedawcą sprzętu medycznego. W ten sposób można łatwo i ekonomicznie ponownie wykorzystać urządzenie smooV. Przed każdym ponownym wykorzystaniem należy przeprowadzić konserwację urządzenia. Mocowania i osie adapterów służące do zainstalowania elementów urządzenia smooV na wózku inwalidzkim mogą być łatwo i szybko zdemontowane z niepotrzebnego już wózka lub zamocowane na nowym wózku przez autoryzowanego sprzedawcę lub przedstawiciela firmy Alber.

Oprócz instrukcji czyszczenia podanych w rozdziale 12.1 przed ponownym wykorzystaniem urządzenia smooV należy zdezynfekować wszystkie dostępne z zewnątrz plastikowe części jego elementów. Należy stosować do tego celu wyłącznie środki do dezynfekcji przez przecieranie na bazie alkoholu, dopuszczone do użytku w danym kraju. Czas pozostawiania do zadziałania i stężenie – patrz zalecenia producenta. Przykład: Bacillol AF, czas pozostawiania do zadziałania: 15 minut.

12.3 Konserwacja

Ustawodawca uregulował kwestię konserwacji urządzeń medycznych w Rozporządzeniu o obsłudze urządzeń medycznych (MPBetreibV) § 7. W związku z tym, aby zapewnić bezpieczne i prawidłowe działanie wyrobów medycznych przez cały czas, konieczne są czynności konserwacyjne, a w szczególności kontrole i serwisowanie.

Na podstawie obserwacji rynku w normalnych warunkach eksploatacji, zalecamy konserwację naszych produktów co 2 lata.

Przyjęty okres 2 lat może się różnić w zależności od stopnia wykorzystania naszego produktu i sposobu użytkowania. Użytkownik jest odpowiedzialny za sprawdzenie stopnia wykorzystania i sposobu użytkowania.

W każdym przypadku zalecamy wcześniejsze uzgodnienie pokrycia kosztów prac konserwacyjnych przy naszych produktach z odpowiednim usługodawcą lub kasą chorych, szczególnie w odniesieniu do ewentualnie istniejących umów.

12.4 Utylizacja



Niniejsze urządzenie, jego akumulatory i akcesoria to elementy o dużej trwałości użytkowej.

Mogą jednak zawierać materiały szkodliwe dla środowiska, jeśli zostaną usunięte w miejscach (np. na wysypisku odpadów), które zgodnie z aktualnymi, obowiązującymi w danym kraju przepisami, nie są przewidziane dla takich materiałów.

Symbol przekreślonego kosza na śmieci (zgodny z rozporządzeniem WEEE) na tym produkcie przypomina o obowiązku oddania go do recyklingu.

Dlatego prosimy o poszanowanie zasad ochrony środowiska i oddanie produktu po zakończeniu jego eksploatacji do regionalnego zakładu recyklingu.

Prosimy zasięgnąć informacji na temat obowiązujących w danym kraju przepisów dotyczących utylizacji, ponieważ dyrektywa WEEE nie ma zastosowania dla tego produktu we wszystkich krajach europejskich. Urządzenie smooV można również zamiast tego oddać do firmy Alber lub jej dystrybutora, gdzie zostanie ono poddane prawidłowej i przyjaznej dla środowiska utylizacji.

13. Przechowywanie

Jeśli Twój wózek inwalidzki i tym samym urządzenie smoov mają być przechowane przez dłuższy czas (np. kilka miesięcy), należy przestrzegać następujących punktów:

- Przechowywać wózek inwalidzki zgodnie z instrukcjami producenta wózka.
- Chronić elementy urządzenia smoov folią, aby nie dopuścić do zawilgocenia.
- Przechowywać wózek inwalidzki i wszystkie elementy urządzenia smoov w suchym pomieszczeniu.
- Zadbaj o to, aby wilgoć nie przedostała do wnętrza wózka lub elementów urządzenia smoov, a także aby nie skropliła się na nich.
- Zwrócić uwagę, aby wózek inwalidzki i urządzenie smoov nie były narażone na długotrwałe działanie promieni słonecznych (np. przez okna).
- Zadbaj o to, aby osoby nieupoważnione, zwłaszcza dzieci, nie miały dostępu do tego pomieszczenia bez nadzoru.
- Przestrzegać instrukcji dotyczących przechowywania zestawu akumulatorów.
- Przed ponownym uruchomieniem wyczyścić wózek inwalidzki i urządzenie smoov.
- Sprawdzić, czy przy ponownym uruchomieniu konieczna jest konserwacja i w razie potrzeby zlecić wykonanie prac konserwacyjnych.

14. Informacje o bezpieczeństwie produktu

Wszystkie podzespoły urządzenia smoov przeszły liczne testy działania i szczegółowe kontrole. Jeśli jednak podczas eksploatacji urządzenia smoov wystąpią nieprzewidziane trudności, odpowiednie informacje dotyczące bezpieczeństwa będą niezwłocznie dostępne dla klientów na następujących stronach internetowych:

- strona główna firmy Alber (producent urządzenia smoov)

W razie ewentualnych koniecznych działań naprawczych firma Alber informuje specjalistycznych sprzedawców sprzętu medycznego, którzy następnie kontaktują się z użytkownikami.

15. Okres użytkowania produktu

Zakładany przez producenta okres użytkowania tego produktu wynosi zgodnie z szacunkami średnio pięć lat, o ile produkt jest stosowany zgodnie z przeznaczeniem i przestrzegane są wszelkie zalecenia dotyczące konserwacji i serwisowania. Okres użytkowania może być dłuższy pod warunkiem starannego obchodzenia się z produktem, właściwej konserwacji, pielęgnacji i eksploatacji oraz jeśli nie pojawią się ograniczenia w wyniku rozwoju nauki i techniki. Okres użytkowania może jednak ulec znacznemu skróceniu na skutek ekstremalnej eksploatacji i niewłaściwego użytkowania. Wymagane przez normy ustalenie okresu użytkowania nie stanowi dodatkowej gwarancji.

16. Rękojmia, gwarancja i odpowiedzialność

16.1 Rękojmia za wady

Firma Alber gwarantuje, że urządzenie smoov jest wolne od wad w chwili przekazania użytkownikowi. Roszczenia gwarancyjne wygasają 24 miesiące po dostarczeniu urządzenia smoov.

16.2 Gwarancja trwałości

Alber udziela 24-miesięcznej gwarancji trwałości.

Gwarancją trwałości nie są objęte:

- urządzenia, których numery seryjne zostały zmienione, zniszczone lub usunięte;
- zużywające się części, takie jak opony, elementy obsługowe i akumulatory;
- wady spowodowane naturalnym zużyciem, niewłaściwym obchodzeniem się, w szczególności wady wynikające z nieprzestrzegania niniejszej instrukcji obsługi, wypadków, uszkodzeń spowodowanych niedbałością, działaniem ognia lub wody, siły wyższej lub wynikające z przyczyn niezależnych od firmy Alber;
- prace konserwacyjne związane z codziennym użytkowaniem (np. wymiana opon);
- badania urządzenia bez stwierdzenia uszkodzeń.

16.3 Odpowiedzialność

Firma Alber GmbH, jako producent napędu smoov, nie ponosi odpowiedzialności za jego bezpieczeństwo, jeżeli

- nieprawidłowo obchodzono się z napędem smoov
- napęd smoov nie był serwisowany co 2 lata przez autoryzowanego sprzedawcę lub firmę Alber GmbH
- uruchomienie napędu smoov przeprowadzono w sposób niezgodny z instrukcją obsługi
- napęd smoov był używany z niewystarczająco naładowanym akumulatorem
- naprawy lub inne prace były wykonywane przez osoby nieupoważnione
- zamontowano lub połączono z napędem smoov części innych producentów
- zdemontowano części napędu smoov.

17. Ważne informacje prawne dla użytkownika tego produktu

Incydenty powstałe w wyniku wadliwego działania produktu i prowadzące do poważnych obrażeń ciała muszą być zgłaszane producentowi i właściwemu organowi państwa członkowskiego UE, w którym użytkownik ma siedzibę.

W Republice Federalnej Niemiec są to

- firma Alber GmbH (adres podano na odwrotnej stronie niniejszej instrukcji obsługi)
- Bundesinstitut für Arzneimittel und Medizinprodukte (BfArM) (pol. Federalny Instytut Leków i Urządzeń Medycznych),
Kurt-Georg-Kiesinger-Allee 3
53175 Bonn
www.bfarm.de

W państwach członkowskich UE należy poinformować

- najbliższy serwis firmy Alber (adres podano na odwrotnej stronie niniejszej instrukcji obsługi)
- organy w kraju użytkownika odpowiedzialne za incydenty z udziałem urzędów medycznych

Przegląd właściwych organów można znaleźć w Internecie pod adresem <http://ec.europa.eu/growth/sectors/medical-devices/contacts/>

18. Dane techniczne

Jednostka napędowa

Zasięg (*):	ok. 20 km wg normy ISO 7176 - 4
Nachylenie znamionowe:	9,1° [16%] – przestrzegać wartości granicznych wózka inwalidzkiego, podanych przez producenta!
Maksymalny spadek:	W zależności od użytkownika i masy wózka inwalidzkiego. Przestrzegać również wartości granicznych podanych przez producenta wózka inwalidzkiego.
Promień skrętu (minimalny):	Podwójna szerokość wózka inwalidzkiego (przy korzystaniu z napędu smoov)
Prędkość maksymalna:	Standardowo: 6 km/h Opcjonalnie: 10 km/h
Przestrzegać wartości granicznych podanych przez producenta wózka inwalidzkiego i obowiązujących w danym kraju przepisów ruchu drogowego!	
Moc znamionowa silnika:	250 W
Napięcie robocze:	36 V DC
Temperatura pracy:	-25 °C do +50 °C
Temperatura przechowywania:	-40 °C do +65 °C
Masa ciała użytkownika:	maks. 150 kg
Dopuszczalna masa całkowita (**):	170 kg
Stopień ochrony:	IPx4
Type of wireless technology:	IEEE 802.15.4 (Bluetooth® Low Energy)
FCC compliance:	CFR47, Part 15
FCC ID:	A8TBM78ABCDEFGH
Wireless Coexistence Compliance:	ANSI C63.27-2017, separation distance ≥ 0.25 m
EMC Compliance:	ISO 7176-21:2009
RF frequency range:	2.402 GHz to 2.480 GHz
RF maximum output power:	1.5 dBm
Wireless operating range:	10m / class 2
Wireless functions:	Speed, Emergency stop, Operating mode (on/standby)

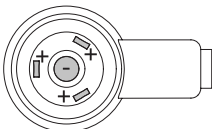
Zestaw akumulatorów

Typ ogniwi:	litowo-jonowe 18650
Znamionowe napięcie robocze:	36 V
Pojemność znamionowa:	6,2 Ah
Energia znamionowa:	216 Wh
Temperatura ładowania:	0 °C do +45 °C
Temperatura pracy:	-25 °C do +50 °C
Stopień ochrony:	IPx4

Jednostka sterująca

Typ ogniwi:	litowo-jonowe 18650
Napięcie znamionowe:	3,6 V DC
Pojemność znamionowa:	3,0 Ah
Energia znamionowa:	10,8 Wh
Temperatura ładowania:	0 °C do +45 °C
Temperatura pracy:	-25 °C do +50 °C
Stopień ochrony:	IPx4
Type of wireless technology:	IEEE 802.15.4 (Bluetooth® Low Energy)
FCC compliance:	CFR47, Part 15
FCC ID:	ZAT26M1
Wireless Coexistence Compliance:	ANSI C63.27-2017, separation distance ≥ 0.25 m
EMC Compliance:	ISO 7176-21:2009
Wireless RF frequency range:	2.402 GHz to 2.480 GHz
Wireless RF maximum output power:	5 dBm
Wireless operating range:	10m / class 2
Wireless functions:	Speed, Emergency stop, Operating mode (on/standby)

Ładowarka

Model:	Smoov Charger	Temperatura otoczenia:	Praca: 0...40 °C
Napięcie sieciowe:	100...240 V AC, 50...60 Hz		Przechowywanie: -40...+65 °C
Moc wyjściowa:	48 W	Wilgotność powietrza:	Praca: 10...80%
Napięcie wyjściowe:	48 V DC		Przechowywanie: 5...95%
Prąd wyjściowy:	1,0 A	Ciśnienie powietrza:	Praca: 700...1060 hPa
Stopień ochrony:	IP X4		Przechowywanie: 500...1060 hPa
Biegunowość wtyczki ładującej:			

Masa poszczególnych części

Jednostka napędowa (z akumulatorem):	7,2 kg
Jednostka sterująca (z akumulatorem):	0,25 kg
Ładowarka:	0,5 kg
Masa całkowita:	7,95 kg (może się różnić w zależności od wersji lub akcesoriów)

Inne

Odporność na zapalenie:	Wszystkie użyte materiały i podzespoły są trudno zapalne.
-------------------------	---

- (*) Zasięg różni się w zależności od pokonywanego terenu i panujących warunków jazdy. W optymalnych warunkach jazdy (płaski teren, świeżo naładowane akumulatory, temperatura otoczenia 20°C, płynna jazda itp.) możliwe jest osiągnięcie podanego zasięgu.
- (**) Wartość ta stanowi górną granicę możliwą z technicznego punktu widzenia i zależy od używanego wózka inwalidzkiego. Wartość tę mogą także ograniczać kwalifikacje osoby jeżdżącej wózkiem.
- Wszystkie podzespoły elektryczne urządzenia smoov są zabezpieczone przed wnikaniem wody rozpryskowej i wilgoci.
- W celu określenia poszczególnych, podanych wyżej danych zastosowano obowiązujące normy i manekiny do testów o masie ciała 100 kg. Mimo to podczas eksploatacji napędu smoov niektóre wartości mogą odbiegać od podanych informacji.



Urządzenie smooov i jego ładowarka spełniają wymagania odpowiednich rozdziałów normy EN 12184 dla wózków inwalidzkich z napędem elektrycznym oraz normy ISO 7176-14 dla wózków inwalidzkich i są zgodne z dyrektywą UE dotyczącą wyrobów medycznych (MDR) 2017/745.

Smooov jest urządzeniem medycznym klasy I.

Zastrzega się prawo do wprowadzania zmian technicznych i projektowych wynikających z ciągłego rozwoju technicznego.

19. Etykiety i objaśnienie symboli

Na kołach i ładowarce znajdują się etykiety, które zawierają różne informacje o produkcie. W przypadku usterki urządzenia części mogą być wymienione przez sprzedawcę w ramach puli wymiany urządzeń firmy Alber. W tym celu sprzedawca potrzebuje następujących informacji podanych na etykietach. Poniższe ilustracje są jedynie przykładami!

Systemnr. / System No. Produkt [Product] Betriebsspannung [Nominal Voltage] Motor Nennleistung [Rated Power] Max. Geschwindigkeit [Max. Speed] Nenn-Steigung [Rated Slope] Batterie Typ [Battery Type] Batteriekonfiguration [Battery Config.] Batterie Nennenergie [Rated Energy]	O10211731 SMOOV O10 36 V 250 W 6 km/h [3.7 mph] 9,1° [16%] Lithium-Ion 10INR19/66-2 216 Wh	 2021-06-21 Alber GmbH Vor dem Weissen Stein 14 D-72461 Albstadt Made in Germany (01)04046727188245 (11)210621 (21)O10211731
---	---	--

Etykieta systemowa

Proszę podać numer systemu w przypadku wymiany urządzenia w ramach puli wymiany urządzeń firmy Alber. Etykieta systemowa znajduje się na spodzie jednostki napędowej.

Wartung Maintenance			
am/at:			
durch/by:			
in (PLZ)/in:			
01	nächste	07	
02	next	08	
03		09	
04		10	
05		11	
06		12	
2021	2022	2023	2024

Etykieta „Konserwacja”

Etykieta przypomina użytkownikowi o terminie następnej konserwacji. Znajduje się ona na spodzie jednostki napędowej.

Gerätetyp / Type Reference: Charger O10

Ausgangsnnennspannung / Rated Output Voltage: 1 x 48V

Ausgangsnnennstrom / rated Output Current: 1 x 1A

Ausgangsnnennleistung / Rated Output Power: 48W

Eingangsnennleistung / Rated Input Voltage:

100-240VAC, 50-60HZ

Eingangsstrom / AC Current: 1,5A / 115VAC, 1A/230VAC

Schutzart / Degree of Protection: IP X4



Alber GmbH
Vor dem Weißen Stein 14
D-72461 Albstadt
www.alber.de

Etykieta „Dane techniczne” na ładowarce

Przedstawiona obok etykieta znajduje się z tyłu ładowarki i zawiera dane techniczne.

1520540 051021.0

1016133494

4046727146443

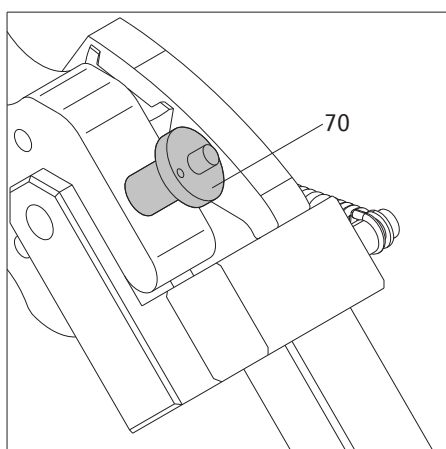
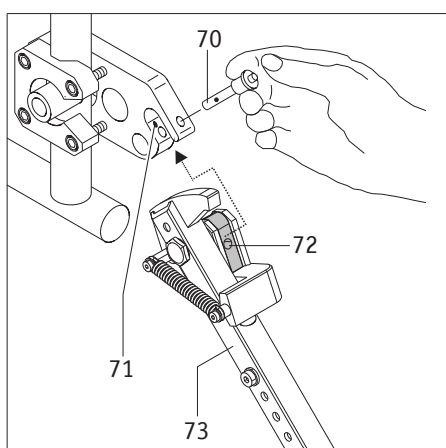
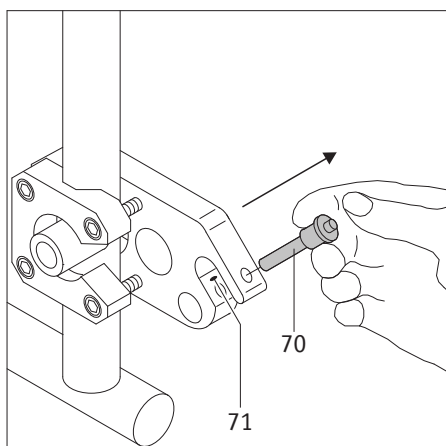
Etykieta podzespołu

Przy wymianie podzespołów (numer na środku etykiety, zaznaczony strzałką na przedstawionej obok ilustracji) w ramach puli wymiany urządzeń firmy Alber należy podać numery podzespołów. Etykiety podzespołów znajdują się

- z tyłu ładowarki
- na spodzie jednostki napędowej
- z tyłu uchwytu jednostki sterującej

Moduł Bluetooth®

Ten produkt wykorzystuje dostępny na rynku moduł Bluetooth® z odpowiednimi atestami. Niniejszym oświadczamy, że ten produkt jest zgodny z dyrektywą 2014/53/UE w sprawie urządzeń radiowych.



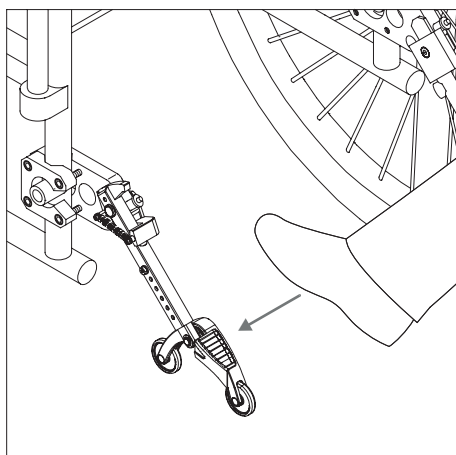
Wposażenie dodatkowe dostępne opcjonalnie Podpory zapobiegające przewróceniu

Z uwagi na to, że wózek inwalidzki jest już ewentualnie wyposażony w podpory zapobiegające przewróceniu, podpory firmy Alber są oferowane wyłącznie jako akcesoria. Jeśli używane są oryginalne podpory zapobiegające przewróceniu wózka inwalidzkiego, obowiązują instrukcje i zasady bezpieczeństwa producenta dotyczące użytkowania. Jeśli używane są podpory zapobiegające przewróceniu firmy Alber, na wózku zamontowane są dwa dodatkowe uchwyty, do których wkładane są podpory. Obowiązują poniższe instrukcje i zasady bezpieczeństwa.

Montaż i demontaż podpór zapobiegających przewróceniu firmy Alber

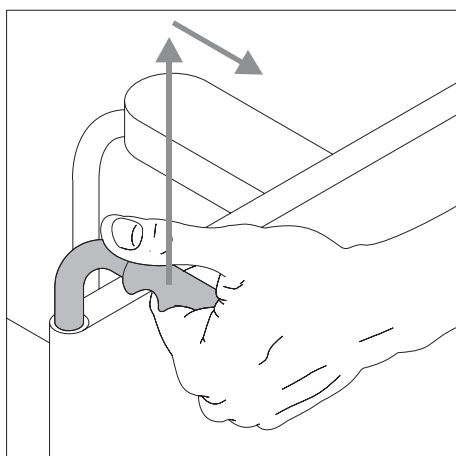
- Przed zamontowaniem obu podpór zapobiegających przewróceniu należy wyłączyć smoov.
- Wyjąć trzpień zabezpieczający [70] z wideltek mocujących uchwytu [71], naciskając trzpień kciukiem i wyciągając go jednocześnie palcem wskazującym lub środkowym.
- Wsunąć element zakleszczający podpory [72] w widelki mocujące uchwytu [16].
- Zablokować widelki mocujące uchwytu [71] trzpieniem zabezpieczającym [70]. W tym celu nacisnąć trzpień kciukiem, a następnie wsunąć go całkowicie do uchwytu do oporu.
- Sprawdzić, czy trzpień zabezpieczający [70] jest solidnie zamocowany w widelkach mocujących uchwytu [71]. Trzpień powinien dać się wyjąć tylko poprzez naciśnięcie elementu odblokowującego.
- Zamontować drugą podporę.

Zdejmowanie podpór odbywa się w odwrotnej kolejności.

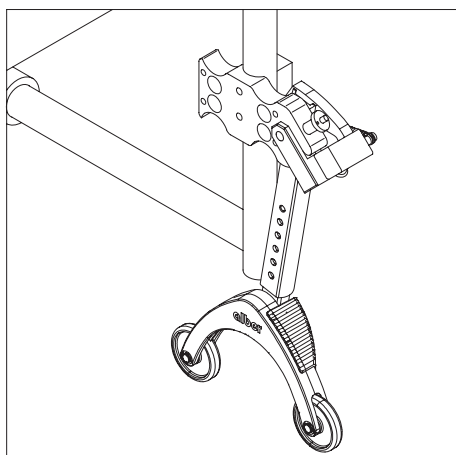


Użycie podpór zapobiegających przewróceniu firmy Alber

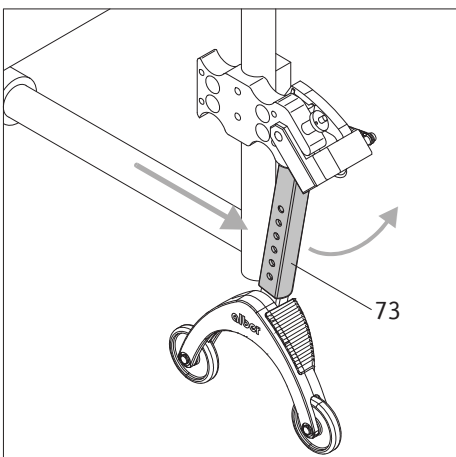
- Nacisnąć podporę stopą tak, jak przedstawiono na ilustracji.



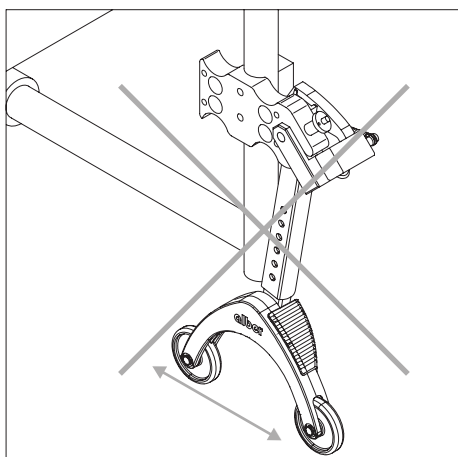
- Jednocześnie unieść wózek nieco do góry i do tyłu za uchwyty wózka, aż zostanie podniesiony i podpory zatrzasną się w stałym położeniu.



- Można teraz założyć lub zdjąć kółko.
- Powtórzyć czynności dla drugiej podpory z drugiej strony wózka.



- Gdy wszystkie kółka zostaną założone, można cofnąć podpory do pozycji wyjściowej. W tym celu przesunąć wózek do przodu i jednocześnie cofnąć stopą drążek mocujący [73].



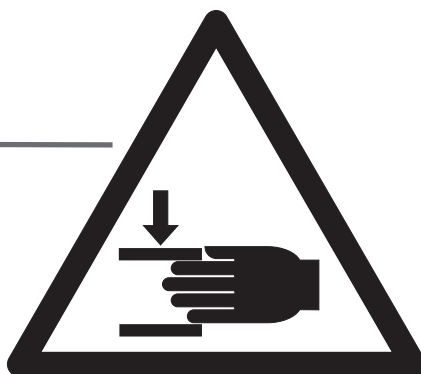
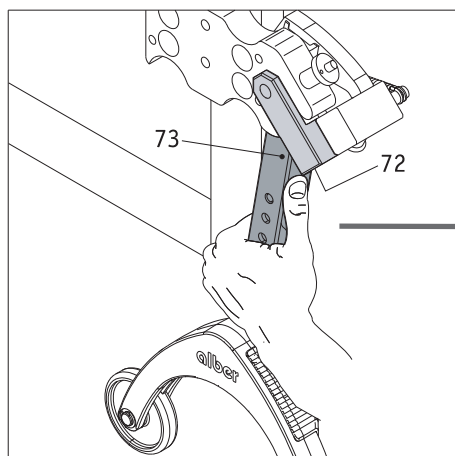
Ważne instrukcje dotyczące eksploatacji i zasady bezpieczeństwa



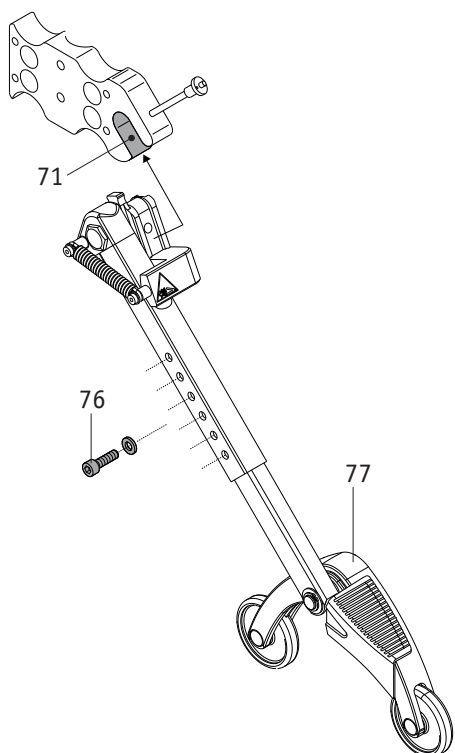
Zabronione jest podpieranie wózka, gdy kierowca siedzi jeszcze na wózku!



**Podpory nie są kółkami do transportowania!
Nie przemieszczać wózka w stanie podpartym!**



Zachować ostrożność podczas przestawiania lub składania podpór, w szczególności podczas ustawiania lub przestawiania ręką. Ze względu na wymaganą dużą siłę sprężyny, między drążkiem mocującym [73] i elementem zakleszczającym [72] istnieje niebezpieczeństwo zmiążdżenia.



Ważne informacje



Wszelkie zmiany i prace montażowe przy podporach zapobiegających przewróceniu, np. ustawienie odległości od podłoża, mogą być wykonywane wyłącznie przez przeszkolonego sprzedawcę produktów medycznych lub kierownika rejonowego z firmy Alber.



Śrubę zabezpieczającą elementy wtykany (patrz [76] na ilustracji obok) należy dokręcić momentem dokręcenia 5 Nm. Prace montażowe należy zlecić sprzedawcy.

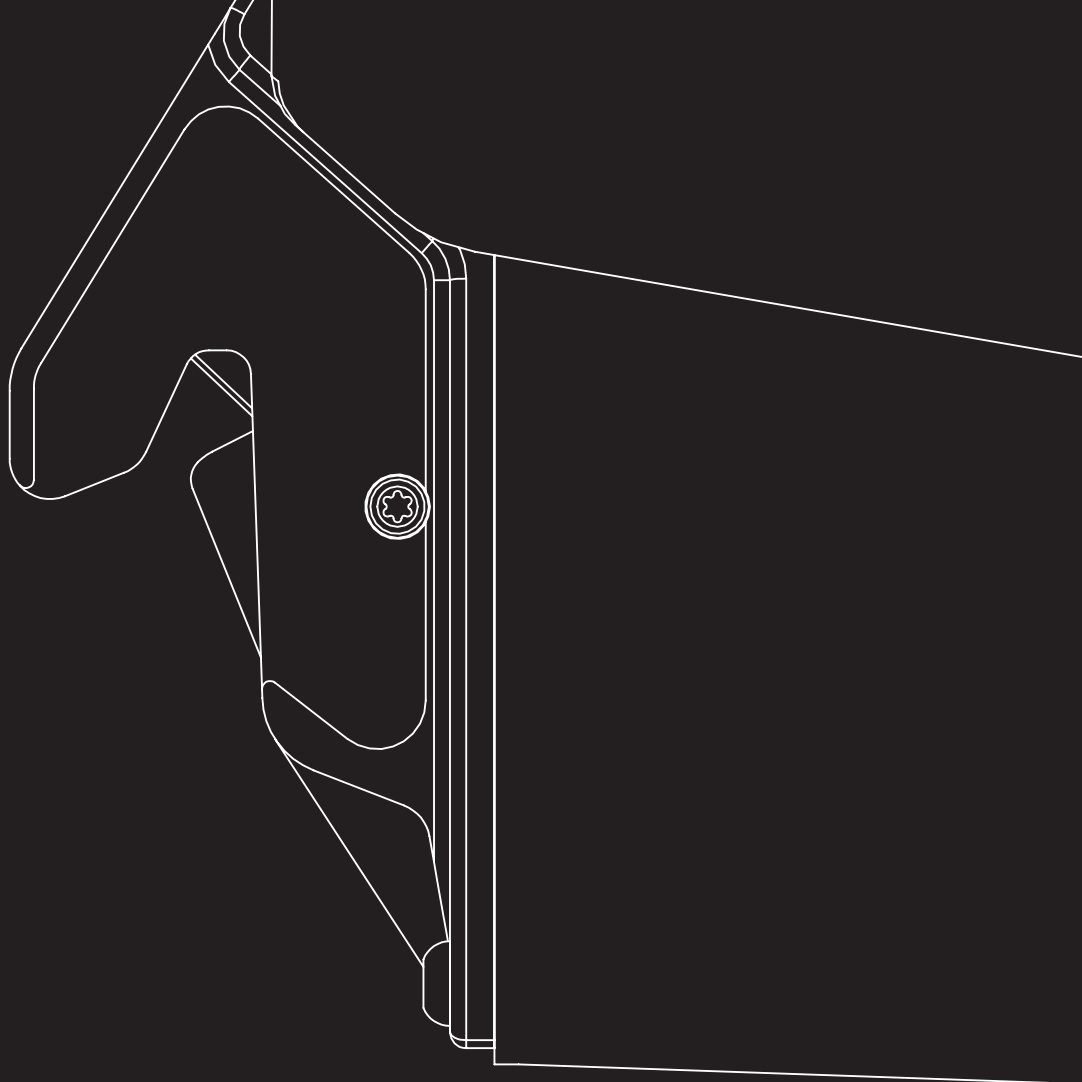


Maksymalne dopuszczalne obciążenie zamontowanych parami podpór zapobiegających przewróceniu wynosi 210 kg. Użytkowanie tylko jednej zamontowanej podpory zapobiegającej przewróceniu jest niedozwolone.



Kontrolować w regularnych odstępach czasu, czy podpory są solidnie zamocowane w pałąku mocującym [71] uchwytu. Sprawdzić, czy kątownik podpierający [77] może się jeszcze swobodnie poruszać. Jeśli śruby są poluzowane bądź odkręcone lub jeśli kątownik podpierający nie może się już swobodnie poruszać, zlecić usunięcie tej usterki autoryzowanemu sprzedawcy.

www.smoov.com



SMOOV



Alber GmbH

Vor dem Weißen Stein 14

72461 Albstadt, Germany

Phone +49 07432 2006-0

Fax +49 07432 2006-299

info@alber.de