



Salsa R2 i Salsa M

Instrukcja użytkowania

The logo for Quickie, featuring a stylized, curved line above the word "QUICKIE" in a bold, sans-serif font.

Informacje dla użytkownika

Przeznaczenie elektrycznych wózków inwalidzkich:

Elektryczne wózki inwalidzkie są przeznaczone wyłącznie dla użytkowników niemogących chodzić lub osób o ograniczonej zdolności poruszania się, do użytku osobistego w pomieszczeniach i na zewnątrz.

Przy zamontowanym dodatkowym module układu sterowania dla osoby towarzyszącej (Attendant Control), elektryczny wózek inwalidzki może być obsługiwany przez opiekuna, a nie użytkownika wózka.

Przy zamontowanym module podwójnego układu sterowania (Dual Control), elektryczny wózek inwalidzki może być obsługiwany przez samego użytkownika bądź też, po przełączeniu, przez opiekuna użytkownika wózka.

Oznaczenie ograniczenia wagi (dotyczy łącznej wagi użytkownika oraz akcesoriów zamontowanych do wózka) znajduje się na tabliczce z numerem seryjnym, przymocowanej do podwozia wózka.

Numer seryjny wózka znajduje się również na pierwszej stronie podręcznika użytkownika dostarczanego wraz z wózkiem.

Gwarancja jest ważna wyłącznie wtedy, gdy produkt jest używany zgodnie z przeznaczeniem, we właściwych warunkach.

Zakładany okres użytkowania wózka wynosi 5 lat. Proszę NIE używać ani nie montować do wózka części innych producentów, o ile nie zostały oficjalnie zaakceptowane przez Sunrise Medical.

Zakres stosowania

Wiele wariantów montażu i modułowa konstrukcja wózka zapewnia możliwość jego używania przez osoby niemogące chodzić lub o ograniczonej zdolności ruchu z powodu:

- paraliżu,
- utraty lub amputacji kończyny (nogi),
- wady lub deformacji kończyny,
- przykurczu lub uszkodzenia stawów,
- udarów i uszkodzeń mózgu,
- niepełnosprawności spowodowanej chorobami neurologicznymi (np. stwardnieniem rozsianym, chorobą Parkinsona),
- chorób serca i układu krążenia, zaburzeń równowagi, kacheksji oraz z przyczyn geriatrycznych (u osób wciąż władających górną częścią ciała).
- Osoby, które psychicznie i fizycznie są w stanie bezpiecznie korzystać z systemu sterowania wózkiem oraz z jego funkcji.

Przed złożeniem zamówienia na wózek należy przeanalizować rozmiar ciała użytkownika, jego wagę, a także jej rozłożenie, stan fizyczny i psychiczny użytkownika, jego wiek oraz warunki i środowisko życia.

W razie wątpliwości należy zasięgnąć porady lekarza, aby upewnić się, że użytkownik wózka nie zostanie narażony na niedopuszczalne ryzyko.

Sunrise Medical posiada certyfikat ISO 13485, co gwarantuje wysoką jakość na wszystkich etapach tworzenia i produkcji tego wózka inwalidzkiego.



WAŻNE:

ZABRANIA SIĘ UŻYTKOWANIA WÓZKA BEZ PRZECZYTANIA I ZROZUMIENIA NINIEJSZEJ INSTRUKCJI.



Jako producent, SUNRISE MEDICAL deklaruje, ten produkt spełnia wymagania rozporządzenia UE w sprawie wyrobów medycznych (2017/745).

Sunrise Medical oświadcza, że niniejszy produkt spełnia wymagania ISO 7176-19 dotyczące wyniku w „teście wypadkowym”.



Ten symbol oznacza wyrób medyczny

Informacja dla użytkownika lub pacjenta: Wszelkie poważne zdarzenia z udziałem tego produktu należy zgłaszać producentowi oraz odpowiedniej instytucji w państwie członkowskim, w którym znajduje się użytkownik i/lub pacjent.

Spersonalizowane, indywidualne opcje specjalne w ramach B4M

Firma Sunrise Medical zdecydowanie zaleca, aby przed pierwszym użyciem produktu B4M użytkownik zapoznał się ze wszystkimi informacjami dostarczonymi wraz z produktem B4M. W ten sposób produkt B4M będzie użytkowany zgodnie z jego przeznaczeniem i zaleceniami producenta.

Sunrise Medical zaleca również, aby informacje o użytkowniku nie zostały zniszczone, a powinny być przechowywane w bezpiecznym miejscu do wykorzystania w przyszłości.

Zestawy wyrobów medycznych

Ten wyrób medyczny może łączyć się z co najmniej jednym innym wyrobem medycznym lub innym produktem. Informacje o możliwych zestawach można znaleźć na stronie www.Sunrise-Medical.pl. Wszystkie wymienione zestawy zostały sprawdzone pod kątem spełniania ogólnych wymogów dotyczących bezpieczeństwa i działania opisanych w punkcie 14.1 rozporządzenia w sprawie wyrobów medycznych (2017/745).

Wskazówki dotyczące łączenia, np. montażu, można znaleźć na stronie www.Sunrise-Medical.pl.

1.0 Państwa wózek inwalidzki	7	7.0 System sterowania	43
2.0 W jaki sposób korzystać z niniejszego podręcznika	7	7.0 Informacje o systemie sterowania R-net	43
2.1 Wstęp	7	7.1 Informacje o systemie sterowania VR2	43
2.2 Gwarancja	7	7.2 VR2-L	46
2.3 Warunki gwarancji	7	7.3 Jednostka systemu podwójnej kontroli VR2	47
3.0 Objasnienia symboli na etykietach / Definicje terminów	8	8.0 Rozwiązywanie problemów przy pomocy sterowania ręcznego VR2	49
3.1 Definicje terminów stosowanych w niniejszym podręczniku	8	9.0 Elementy montażowe sterownika	51
3.2 Objasnienia symboli na etykietach	9	9.1 Ostrzeżenia:	51
4.0 Ostrzeżenia ogólne dotyczące bezpieczeństwa i wskazówki dla użytkownika	11	9.2 Sterowanie dla osoby towarzyszącej:	51
4.1 Ostrzeżenia	11	9.3 Odchylany sterownik:	51
4.2 Elementy wyposażenia podstawowego i opcjonalnego	11	9.4 Sterownik zamontowany na drążku środkowym (R-net)	52
4.3 Krawężniki	11	9.5 Sterownik zamontowany na stoliku (R-net)	52
4.4 Rutynowe serwisowanie	11	9.6 Centralny sterownik zamontowany na stoliku odchylanym (R-net)	52
4.5 Zwalnianie hamulca	11	9.7 Sterownik Forus (R-net)	52
4.6 EMC - Urządzenia generujące fale radiowe.	12	9.8 Przycisk zatrzymania awaryjnego	53
4.7 Hamowanie awaryjne	12	9.9 Automatyczne odchylane ramię (R-net)	53
4.8 Ostre skręty	12	10.0 Specjalne elementy systemu sterowania	54
4.9 Akumulatory	12	10.1 Matryca zbliżeniowa	54
4.10 Opony	12	10.2 Sterowanie za pomocą matrycy (Rys. 10.1)	54
4.11 Ograniczenie wagowe	13	10.3 Proporcjonalny sterownik obsługiwany głową	54
4.12 Silniki wózka inwalidzkiego	13	10.4 Sterowanie rurką oraz przyciski osoby towarzyszącej.	55
4.13 Gorące powierzchnie	13	10.5 Minijoystick HMC jako sterownik kontrolowany podbródkiem lub sterownik ręczny	55
4.14 Zasięg wózka inwalidzkiego	13	10.6 Proporcjonalna kontrola podbródkiem (Rys. 11.8)	55
4.15 Użycie na drogach	13	10.7 Joystick Micro Pilot	55
4.16 Niekorzystne warunki	14	11.0 Akumulatory i ładowanie	56
4.17 Rampy	14	11.2 Akumulatory w modelu Salsa M (Rys. 11.6 - 11.12)	57
4.18 Przenoszenie ciała na wózek i z wózka	14	11.3 Wyłączniki bezpieczeństwa	58
4.19 Moduły podnoszenia i przechyłania	14	11.4 Ogólne informacje dotyczące akumulatora	58
4.20 Kółka zabezpieczające	15	11.5 Akumulatory niewymagające konserwacji	58
4.21 Korzystanie z wózka na wzniesieniu	15	11.6 Utrzymanie akumulatora	58
4.22 Korzystanie z podnośnika montowanego na pojeździe	15	11.7 Plan utrzymania dla akumulatorów niewymagających konserwacji	58
4.23 Tryb wolnej jazdy	16	11.8 Informacje ogólne na temat ładowarki	59
4.24 Stabilność wózka	16	11.9 Funkcje zabezpieczające ładowarki	59
4.25 Koła	16	11.10 Podłączanie ładowarki i ładowanie	59
4.26 Lusterko wsteczne	17	11.11 Uwagi dotyczące bezpieczeństwa ładowarki	59
4.27 Uchwyt na kule	17	11.12 Zasięg wózka	60
4.28 Światła i kierunkowskazy	17	11.13 Ogólne oświadczenia dotyczące akumulatorów	60
4.29 Odchylany stolik	17	11.14 Gwarancja na akumulator	61
4.30 Korzystanie z systemu do wjazdu na krawężniki	17	12.0 Transport	62
4.31 Biodrowy pas bezpieczeństwa (standardowe siedzisko)	19	12.1 Ostrzeżenia dotyczące transportu:	62
4.32 Biodrowy pas bezpieczeństwa (siedzisko rehabilitacyjne)	20	12.2 Instrukcja przygotowania użytkownika do jazdy	63
4.32 STEROWNIK VR2 (Rys. 4.21)	21	12.3 Wymagania dotyczące transportu:	63
5.0 Przygotowanie wózka do użytku	21	12.4 Testy zderzeniowe dla wózka SALSA, wszystkie modele.	64
5.1 Postępowanie z wózkiem	21	12.5 Etykieta dotycząca mocowania pasów i miejsce jej umieszczenia	64
5.2 Przygotowanie do transportu lub przechowywania	21	12.6 Mocowanie wózka w pojeździe	65
5.3 Ponowny montaż	22	13.0 Konserwacja i czyszczenie	66
5.4 Zwalnianie hamulca	22	13.1 Konserwacja opon i ciśnienie w oponach	66
5.5 Zawieszenie koła napędowego w modelu Salsa	24	13.2 Zużycie opon	66
5.6 Pozycja jednostki sterującej joysticka	24	13.3 Naprawa opony koła napędowego	66
5.7 Przygotowanie do jazdy	24	13.4 Demontaż kółka samonastawnego	68
5.8 Standardowe podłokietniki	25	13.5 Czyszczenie wózka inwalidzkiego	69
5.9 Wsporniki nóg	30	13.6 Kontrola stanu tapicerki/siedziska	69
6.0 Siedzisko	34	13.7 Czyszczenie siedziska	69
6.1 Twarda płyta siedziska	34	13.8 Czyszczenie elementów systemu sterowania	70
6.2 Poduszki siedziska	34	13.9 Procedura wymiany żarówki	70
6.3 Demontowalne pokrywy siedziska	34	13.10 Połączenia elektryczne	70
6.4 Tapicerka oparcia	34	13.11 Sposób podłączenia przewodów do akumulatorów	70
6.5 Oparcia JAY	34	13.12 Dostęp do sterownika	73
6.6 Ręczna regulacja stałego kąta nachylenia oparcia rehabilitacyjnego	34	13.13 Przechowywanie	73
6.7 Regulacja szerokości standardowego siedziska	34	13.14 Autoryzowani serwisanci firmy Sunrise Medical	73
6.8 Głębokość siedziska rehabilitacyjnego	35	13.15 Zalecane procedury serwisowe	74
6.9 Regulacja wysokości siedziska standardowego	35	13.16 Kontrole osiągnięć	75
6.10 Regulacja głębokości siedziska standardowego	36	14.0 Arkusze specyfikacji	76
6.11 Regulacja kąta nachylenia oparcia	36	15.0 Historia serwisowania	80
6.12 Regulacja wysokości oparcia	37	16.0 Usuwanie zużytych produktów	80
6.13 Ręcznie regulowane oparcie (siedzisko standardowe)	39	17.0 Schemat podłączenia akumulatorów	82
6.14 Ręczne ustawianie kąta nachylenia siedziska w modelu SALSA	39		
6.15 Ręczna regulacja oparcia (odchylane ręcznie siedzisko rehabilitacyjne)	40		
6.16 Oparcia JAY	40		
6.17 Zagłówki	40		
6.18 Siedzisko automatycznie pozycjonowane	41		

SALSA R2



SALSA M



SALSA M – SIEDZISKO KOMFORTOWE



Podpis i pieczęć dystrybutora:

1.0 Państwa wózek inwalidzki

Firma Sunrise Medical pragnie, aby każdy użytkownik jak najlepiej wykorzystał zalety wózka inwalidzkiego SALSA. Niniejszy podręcznik użytkownika zawiera informacje, dzięki którym będą Państwo mogli zapoznać się z charakterystyką wózka oraz jego funkcjami. Podręcznik ten zawiera wskazówki dotyczące codziennego użytkownika wózka oraz jego ogólnej obsługi i konserwacji, informacje dotyczące wysokiej jakości standardów, jakimi się kierujemy, a także informacje związane z gwarancją.

Wózek powinien zostać dostarczony do użytkownika w stanie kompletnie skonfigurowanym do użytku; do modelu SALSA oferujemy szeroki wachlarz dodatków i modyfikacji. W celu uzyskania dalszych informacji na temat elementów dodatkowych należy skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.

Wózek zostanie dostarczony w idealnym stanie po uprzedniej indywidualnej kontroli przeprowadzonej po jego zejściu z naszej linii produkcyjnej. Pod warunkiem przestrzegania zaleceń dotyczących konserwacji i czyszczenia, wózek zachowa swój idealny stan i zagwarantuje zadowolenie z zakupionego produktu. Model SALSA został stworzony do indywidualnego użytkownika codziennego. Jest on przeznaczony do użytku wewnątrz pomieszczeń i na zewnątrz (Klasa B). Jest on przeznaczony wyłącznie do jazdy po chodnikach, ale można go także wykorzystywać do przejeżdżania przez ulicę, aby dostać się z jednego chodnika na drugi.

Wózek ten został zaprojektowany do użytkownika przez jedną osobę o ograniczonej zdolności ruchu i wadze ciała do 140 kg (w zależności od wyboru opcji dla danego wózka).

UWAGA: W przypadku wózka Salsa R2 i siedziska rehabilitacyjnego maksymalne obciążenie to 160 kg.

Użytkownik musi mieć możliwości poznawcze, fizyczne i wzrokowe pozwalające na bezpieczne sterowanie takim pojazdem na wzniesieniu o maksymalnym kącie nachylenia wynoszącym 14% (8°). W razie wątpliwości, czy ten wózek elektryczny nadaje się do określonego celu, przed rozpoczęciem użytkownika należy skontaktować się ze swoim lokalnym autoryzowanym dostawcą produktów Sunrise Medical w celu uzyskania wyjaśnienia.

Bardzo istotne jest, aby przy przeprowadzaniu drobnych regulacji przeczytać odpowiedni rozdział niniejszego podręcznika użytkownika. Aby uzyskać informacje na temat bardziej złożonych regulacji, należy zapoznać się z podręcznikiem technicznym lub skonsultować z autoryzowanym przedstawicielem firmy Sunrise Medical.

W przypadku jakichkolwiek pytań dotyczących użytkownika, konserwacji lub bezpieczeństwa wózka prosimy kontaktować się ze swoim lokalnym autoryzowanym serwisantem firmy Sunrise Medical. W przypadku braku informacji na temat autoryzowanego dystrybutora w okolicy lub dodatkowych pytań należy zadzwonić lub napisać na adres:

Sunrise Medical Poland
Sp. z o.o. ul. Elektronowa 6,
94-103 Łódź
Polska
Telefon: +48 42 275 83 38
Fax: + 48 42 209 35 23
E-mail: pl@sunrisemedical.de
www.Sunrise-Medical.pl

2.0 W jaki sposób korzystać z niniejszego podręcznika

2.1 Wstęp

Poniżej należy zanotować adres i numer telefonu lokalnego punktu serwisowego.

W przypadku uszkodzenia należy skontaktować się z tym punktem i postarać się przedstawić wszystkie ważne szczegóły, co przyspieszy udzielenie pomocy.

Wózki przedstawione i opisane w tej instrukcji mogą nie odpowiadać we wszystkich szczegółach danemu modelowi wózka. Jednakże wszystkie instrukcje obowiązują w całości, bez względu na różnice w szczegółach.

UWAGA: Producent zastrzega sobie prawo do zmian masy, wymiarów i innych parametrów technicznych zawartych w instrukcji, bez uprzedniego powiadomienia. Wszystkie wartości, wyniki pomiarów i wydajności zawarte w instrukcji są przybliżone i nie są częścią charakterystyki technicznej wózka.

2.2 Gwarancja

Formularz gwarancji został załączony do pakietu Sunrise. Prosimy wpisać odpowiednie dane i przesłać nam formularz w celu rejestracji uprawnień do gwarancji.

GWARANCJA NIE OGRANICZA W ŻADNYM STOPNIU INNYCH PRAW KLIENTA.

2.3 Warunki gwarancji

1) Naprawy i wymiany mogą być wykonywane wyłącznie przez autoryzowanych sprzedawców i serwisantów Sunrise Medical.

2) Aby skorzystać z gwarancji w przypadku, gdy produkt będzie wymagał diagnostyki w ramach obsługi gwarancyjnej, należy bezzwłocznie powiadomić o tym wyznaczony punkt serwisowy Sunrise Medical i przekazać tam wszystkie informacje dotyczące natury zaistniałego problemu. Jeżeli produkt jest używany poza obszarem działania wyznaczonego serwisanta firmy Sunrise Medical, prace w ramach „obsługi gwarancyjnej” wykona inny serwisant wyznaczony przez producenta.

3) Jeżeli dowolna część wózka wymaga naprawy lub wymiany w wyniku ujawnienia się wady fabrycznej lub materiałowej w okresie **24 miesięcy** od daty zakupu przez oryginalnego nabywcę, który jest nadal posiadaczem produktu, część lub części te zostaną naprawione lub wymienione nieodpłatnie pod warunkiem, że zostaną zwrócone do autoryzowanego punktu serwisowego.

4) Wszystkie wymienione lub naprawione części podlegają niniejszym postanowieniom przez okres gwarancji dla wózka.

5) Części wymienione po upływie gwarancji na wózek są objęte oddzielną gwarancją przez okres 12 miesięcy.

6) Elementy zużywalne nie są objęte gwarancją, poza przypadkami, gdy ich nadmierne zużycie jest bezpośrednim wynikiem wady fabrycznej. Do tych elementów zalicza się m.in. tapicerkę, opony, dętki oraz podobne części. W przypadku wózków elektrycznych zalicza się również akumulatory, szczotki silnika itp.

7) Powyższe warunki gwarancji dotyczą wszystkich części wózków inwalidzkich dla modeli zakupionych za pełną cenę detaliczną.

8) W normalnych okolicznościach producent nie przyjmuje odpowiedzialności w przypadkach, gdy produkt wymaga naprawy lub wymiany, jeżeli:





a) Produkt lub jego część nie były konserwowane lub obsługiwane zgodnie z zaleceniami producenta, jak określono w Podręczniku użytkownika i/lub Instrukcji obsługi lub nie były stosowane wyłącznie wyszczególnione części oryginalne.

b) Produkt lub jego część uległy uszkodzeniu wskutek zaniedbania, wypadku lub niewłaściwego użycia.






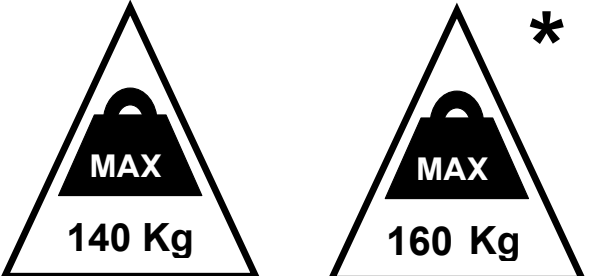
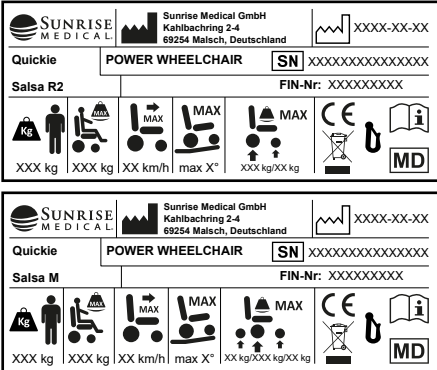
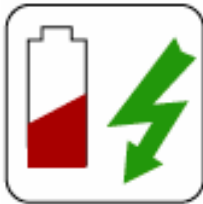


c) Produkt lub jego część zostały przerobione w sposób niezgodny ze specyfikacjami producenta lub dokonano próby naprawy przed powiadomieniem punktu serwisowego.


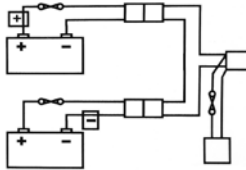










3.0 Objaśnienia symboli na etykietach / Definicje terminów

3.1 Definicje terminów stosowanych w niniejszym podręczniku

Termin	Definicja
 NIEBEZPIECZEŃSTWO!	Porada dla użytkownika dotycząca potencjalnego ryzyka odniesienia obrażeń lub śmierci w przypadku niezastosowania się do porady
 OSTRZEŻENIE!	Porada dla użytkownika dotycząca potencjalnego ryzyka odniesienia obrażeń w przypadku niezastosowania się do porady
 PRZESTROGA!	Porada dla użytkownika dotycząca potencjalnego ryzyka uszkodzenia sprzętu w przypadku niezastosowania się do porady
UWAGA:	Porada ogólna lub najlepsze zalecane działanie
RWD	Napęd na tylne koła
MWD	Napęd na oś środkową
	Odniesienie do dokumentacji dodatkowej

3.2 Objasnienia symboli na etykietach

	
<p>Pozycja dźwigni z lewej strony mechanizmu jazdy na luzie – SALSА M (i SALSА od sierpnia 2010). Znak zaznaczenia = BIEG, Znak krzyżyka = LUZ</p>	<p>Pozycja dźwigni PRAWOSTRONNEGO mechanizmu jazdy na luzie – SALSА M (i SALSА od sierpnia 2010). Znak zaznaczenia = BIEG, Znak krzyżyka = LUZ</p>
	
<p>OSTRZEŻENIE - Nie dotykać - GORĄCE</p>	<p>Dołączone do joysticka OSTRZEŻENIE – Nie należy jeździć wózkiem po wzniesieniu z rozłożonym oparciem oraz/lub podniesionym siedziskiem</p>
	
<p>OSTRZEŻENIE – Ryzyko przytrzaśnięcia palca</p>	<p>OSTRZEŻENIE – Maksymalna waga ciała użytkownika wózka wynosi 140 kg lub *160 kg w przypadku wózka Salsa R2 i siedziska rehabilitacyjnego.</p>
	
<p>Numer seryjny i etykieta informacyjna znajdują się po prawej stronie ramy głównej.</p>	<p>Wskazuje stan naładowania akumulatora</p>
	
<p>Poddano badaniom zderzeniowym / Punkty zabezpieczające do transportu</p>	<p>OSTRZEŻENIE – Nie dotykać - Elektryczność statyczna może uszkodzić sprzęt</p>

Etykiety i ich opisy	
 	
Etykieta akumulatora – Instrukcje ostrzegawcze i schemat obwodu	
	
Rozkładanie tylnego oparcia	Podnoszenie siedziska
	
Przechylenie przestrzenne siedziska	Moduły automatycznego przechylania i podnoszenia/przechylania są ustawione fabrycznie dla zapewnienia optymalnej stabilności oraz zgodności z rygorystycznymi normami. Zmiana fabrycznego ustawienia modułu może spowodować obniżenie stabilności produktu, dlatego też nie należy samodzielnie zmieniać tego ustawienia
 Lewy wspornik nóg  Prawy wspornik nóg  Wsporniki obu nóg	 <p>OSTRZEŻENIE: Gdy siedzisko jest podniesione, należy zawsze korzystać ze stabilizatora siedziska</p>
	
Nie korzystać z funkcji zwalniania hamulca podczas jazdy po wzniesieniu	Przed ruszeniem upewnić się, że napęd został załączony.

4.0 Ostrzeżenia ogólne dotyczące bezpieczeństwa i wskazówki dla użytkownika

4.1 Ostrzeżenia

OSTRZEŻENIE!

- Przed wsiadaniem bądź zsiadaniem z wózka należy zawsze upewnić się, że wózek został wyłączony.
- Należy zawsze upewnić się, że użytkownik jest w stanie korzystać ze wszystkich elementów sterowania z wygodnej pozycji. Zachowanie właściwej pozycji jest konieczne dla zapewnienia trwałego komfortu i dobrego samopoczucia.
- Należy zawsze upewnić się, że jadący wózek jest dobrze widoczny, szczególnie jeśli chce się korzystać z wózka przy złąk widoczności.
- Wózek ten został skonstruowany tak, aby spełniał konkretne potrzeby poszczególnych użytkowników. W przypadku korzystania z wózka przez innego użytkownika może być konieczne jego wyregulowanie i przeprogramowanie.
- Nie należy zezwalać dzieciom ani innym osobom na korzystanie z wózka.
- Należy pamiętać, że wózek może zatrzymać się nagle podczas jazdy. Firma Sunrise Medical zaleca używanie pasa biodrowego przez cały czas.
- Nie wolno jeździć wózkiem, jeżeli działa on w nietypowy lub niewłaściwy sposób.

4.2 Elementy wyposażenia podstawowego i opcjonalnego

UWAGA: Niektóre z elementów wyposażenia opcjonalnego zaprezentowane w niniejszym podręczniku mogą być niedostępne w Państwa kraju, mogą też ograniczać ogólne możliwości fizyczne standardowego produktu (np. maks. prędkość, ograniczenie wagi ciała użytkownika itp.). Ograniczenia te oznaczone są na formularzu zamówienia, w podręczniku technicznym oraz w niniejszym podręczniku użytkownika. W celu uzyskania dalszych informacji prosimy kontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów firmy Sunrise Medical.

4.3 Krawężniki

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Nigdy nie należy zjeżdżać przodem z krawężnika wózkiem z napędem na tylne koła lub tyłem wózkiem z napędem na środkową oś. Przed podjęciem próby wjazdu lub zjazdu wózkiem z krawężnika należy uważnie przeczytać rozdział 4.30 poświęcony pokonywaniu krawężników.
- Nie należy próbować wjeżdżać ani zjeżdżać po ciągu schodów. Jest to niebezpieczne i może spowodować odniesienie obrażeń lub uszkodzenie wózka. Modeli SALSA R2 i SALSA M został zaprojektowany jedynie do wjazdów na pojedyncze schody bądź krawężnik.
- Zaleca się, aby użytkownicy z niestabilnością górnej części tułowia stosowali spersonalizowane systemy pasów, umożliwiające utrzymanie pionowej pozycji ciała podczas zjazdu bądź wjazdu na rampy, stopnie lub przeszkody.

4.4 Rutynowe serwisowanie

Zalecane są coroczne przeglądy serwisowe (patrz historia przeglądów serwisowych w rozdziale 14, Rys. 14.1).

4.5 Zwalnianie hamulca

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

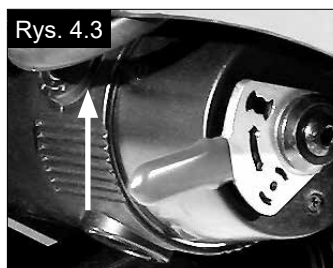
- Z funkcji zwolnienia hamulca (jazdy na luzie) należy korzystać wyłącznie w sytuacjach awaryjnej utraty mocy, np. jeśli konieczne jest pokonanie dużej odległości do domu użytkownika lub w bezpiecznym otoczeniu.
- Ze zwolnienia hamulca można również korzystać w sytuacji całkowitej utraty mocy, przy awarii systemu sterowania lub akumulatora.
- Nie należy przyzwyczajać się do stosowania funkcji zwolnienia hamulca podczas transportu użytkownika jak na wózku ręcznym.
- Jeśli wózek elektryczny działa normalnie, ze zwolnienia hamulca należy korzystać wyłącznie podczas parkowania lub przechowywania wózka bez użytkownika.

Należy pamiętać, że pojazd nie jest wyposażony w mechanizm hamowania w przypadku, gdy dźwignie mechanizmu jazdy na luzie przesunięte są ze swojej normalnej pozycji do jazdy z napędem w pozycję do jazdy na luzie, Rys. 4.1, Rys. 4.2, SALSA M; Rys. 4.3 i Rys. 4.4 SALSA R2.

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- W przypadku przestawienia wózka w tryb jazdy na luzie należy zawsze upewnić się, że obok znajduje się osoba towarzysząca.
- Wózka nie wolno nigdy zostawiać z ustawieniem jednej lub obu dźwigni w pozycji do jazdy na luzie.

Szczegółowy opis tej funkcji i ograniczeń z nią związanych znaleźć można dalej w rozdziale 5.4.



4.6 EMC - Urządzenia generujące fale radiowe.

OSTRZEŻENIE!

Podczas korzystania z aparatów nadawczo-odbiorczych, krótkofalówek, radia CB, amatorskich radiotelefonów, radiotelefonów typu PMR lub innych urządzeń transmisyjnych wózek należy zatrzymać i wyłączyć.

Obsługa telefonów bezprzewodowych i telefonów komórkowych, wraz z urządzeniami głośnomówiącymi, jest dozwolona, jednakże w razie wystąpienia niestandardowego działania pojazdu, wózek należy natychmiast zatrzymać i wyłączyć.

UWAGA: Systemy elektryczne wózka mogą zakłócać działanie systemów alarmowych w sklepach detalicznych.

4.7 Hamowanie awaryjne

Istnieją trzy sposoby zatrzymywania wózka:

1. Najłatwiejszy i najbezpieczniejszy sposób polega na zatrzymaniu wózka poprzez zwolnienie joysticka (patrz rozdział 7: Sterowanie ręczne). Spowoduje to zatrzymanie wózka w sposób kontrolowany.
2. Przesunięcie joysticka w tył spowoduje nagłe i szybkie zatrzymanie wózka
3. Również wyłączenie systemu sterowania podczas jazdy wózkiem spowoduje zatrzymanie pojazdu.

OSTRZEŻENIE!

- System sterowania należy wyłączać tylko w sytuacjach awaryjnych, ponieważ zatrzymanie jest bardzo gwałtowne.
- Firma Sunrise Medical zaleca używanie pasa biodrowego przez cały czas.

4.8 Ostre skręty

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

Nie należy próbować skręcać przy pełnej prędkości wózka. W razie konieczności wykonania ostrego skrętu należy zmniejszyć prędkość pojazdu za pomocą joysticka lub skorzystać z ustawienia prędkości. Jest to szczególnie ważne podczas poruszania się w dół lub w poprzek wzniesienia. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może prowadzić do przewrócenia się wózka.

4.9 Akumulatory

Wózek w wersji standardowej wyposażony został przez firmę Sunrise Medical w niewymagające konserwacji akumulatory. Wymagają one jedynie regularnego ładowania. Przed ładowaniem należy zapoznać się z rozdziałem 10 i 12 niniejszego podręcznika.

OSTRZEŻENIE!

W żadnych okolicznościach nie należy ingerować samodzielnie w działanie akumulatorów. W razie jakichkolwiek wątpliwości należy skontaktować się ze swoim lokalnym autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.

PRZESTROGA!

Przed pierwszym skorzystaniem z wózka należy ładować akumulatory przez 24 godziny.

OSTRZEŻENIE!

Należy unikać kontaktu z kwasem z uszkodzonych akumulatorów typu szczelnie zamkniętego lub akumulatorów mokrych. Kwas z akumulatorów może spowodować powstanie oparzeń skóry, a także uszkodzenie podłóg, mebli oraz wózka inwalidzkiego. W przypadku zetknięcia się kwasu ze skórą lub ubraniem należy natychmiast spłukać wodą z mydłem. W przypadku kontaktu kwasu z okiem, należy je natychmiast przepłukać bieżącą zimną wodą przez co najmniej 10 minut i bezzwłocznie skorzystać z pomocy lekarskiej. Kwas można zneutralizować sodą oczyszczoną i wodą. Należy zadbać, aby akumulatory były zawsze ustawione w pozycji pionowej, szczególnie podczas transportu wózka.

Złącze akumulatora i ładowarki, model Salsa R2:
24 V (2 x 12 V) / 60 Ah/20 h Niewymagający konserwacji
Wymiary: 197 x 165 x 197 mm.

Złącze akumulatora i ładowarki, model Salsa M:
24 V (2 x 12 V) / 51 Ah/20 h Niewymagający konserwacji
Wymiary: 228 x 139 x 235 mm.

Ładowarka: 3-wtykowa typu „Neutrik”

4.10 Opony

Opony wózka inwalidzkiego mogą ulec zużyciu w zależności od intensywności użytkowania. Należy regularnie kontrolować stan opon zgodnie z instrukcjami serwisowymi zawartymi w niniejszym podręczniku, a w szczególności sprawdzać ciśnienie w oponach.

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

NIGDY nie wolno pompować opon za pomocą warsztatowego kompresora powietrza, należy zawsze korzystać z załączonej pompki.

4.11 Ograniczenie wagowe

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Waga całkowita użytkownika wraz z przewożonymi przedmiotami nie powinna nigdy przekraczać 140 kg (160 kg w przypadku siedziska Salsa R2 Rehab).
- Nigdy nie należy korzystać z niniejszego wózka do ćwiczeń siłowych, jeżeli waga całkowita (waga ciała użytkownika plus waga dodatkowych przedmiotów) przekracza 140 kg.
- Przekroczenie ograniczenia wagowego może spowodować uszkodzenie siedziska, ramy lub elementów mocujących i ze względu na uszkodzenie wózka może skutkować poważnymi obrażeniami użytkownika lub innych osób
- Przekroczenie ograniczenia wagowego spowoduje unieważnienie gwarancji.

4.12 Silniki wózka inwalidzkiego

Po dłuższym okresie użytkowania silniki pojazdu nagrzeją się do wysokiej temperatury, a ciepło będzie odprowadzane przez zewnętrzną obudowę silników.



OSTRZEŻENIE!

Przez co najmniej 30 minut po zakończeniu użytkowania wózka nie wolno dotykać zewnętrznej obudowy silników; należy pozostawić pojazd do ostygnięcia. (Rys. 4.5 (do sierpnia 2010 r.) i Rys. 4.6).

OSTRZEŻENIE!

4.13 Gorące powierzchnie

Nie tylko silniki nagrzewają się podczas pracy wózka do wysokiej temperatury, ale tak że, ze względu na działanie promieni słonecznych, nagrzewają się podłokietniki oraz materiał tapicerki.

4.14 Zasięg wózka inwalidzkiego

Zasięg wózka uwarunkowany może być wieloma czynnikami, takimi jak waga ciała użytkownika, teren po którym wózek się porusza, temperatura otoczenia, korzystanie z opcji automatycznych i stan akumulatora.

UWAGA: Określony w literaturze zasięg wózka powinien być traktowany jako teoretyczne maksimum (ISO 7176; część 4) i może nie być możliwy do osiągnięcia przez każdego użytkownika (patrz także rozdział 10.11 i rozdział 13, w niniejszym podręczniku).

Zalecamy, aby na początku każdy użytkownik wózka ograniczył zasięg poruszania się do połowy podanego zasięgu maksymalnego, do chwili uzyskania pewności co do rzeczywistego zasięgu, jaki osiąga posiadany wózek inwalidzki.

PRZESTROGA!

W przypadku, gdy wskaźnik naładowania akumulatora wskazuje niski poziom naładowania, nie wolno wybierać się w dłuższą podróż, chyba że ma się pewność, że uda się dotrzeć do celu i z powrotem do domu bez ryzyka utknięcia w niepożądanym miejscu bez pomocy.

4.15 Użycie na drogach

Podczas poruszania się po ulicach należy zachować najwyższą ostrożność względem innych użytkowników ruchu.

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

Należy pamiętać, że ostatnią rzeczą, jaką spodziewa się ujrzeć kierowca samochodu osobowego czy ciężarówki, jest wózek inwalidzki zjeżdżający z krawężnika na jezdnię. W razie jakichkolwiek wątpliwości nie należy ryzykować pokonywania jezdni aż do chwili, gdy jej bezpieczne pokonanie będzie możliwe bez żadnego zagrożenia. Należy zawsze przekraczać jezdnię tak szybko, jak to tylko możliwe; po drodze mogą poruszać się inni uczestnicy ruchu.

4.16 Niekorzystne warunki

Należy pamiętać, że podczas jazdy wózkami w niekorzystnych warunkach, np. po mokrej trawie, błocie, lodzie, śniegu czy innych śliskich powierzchniach, użytkownik może doświadczyć zmniejszenia kontroli nad pojazdem oraz jego przyczepności do podłoża.

OSTRZEŻENIE!

W takich warunkach zalecamy przedsięwzięcie dodatkowych środków ostrożności, szczególnie przy jeździe w górę i w dół wzniesień; w takich sytuacjach wózek może stracić stabilność lub wpaść w poślizg, powodując obrażenia.

UWAGA: Ekstremalne wahania temperatury mogą spowodować uruchomienie mechanizmu ochronnego systemu sterowania. W takim wypadku system sterowania zostanie chwilowo wyłączony w celu zapobieżenia uszkodzeniu systemu elektronicznego wózka.

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

Podczas korzystania z elektrycznego skutera lub wózka należy zwracać uwagę na luźne lub długie elementy ubioru lub inne przedmioty.

Zaplątanie się fragmentu ubrania w części ruchome, np. koła, może potencjalnie doprowadzić do poważnych obrażeń lub nawet śmierci.

4.17 Rampy

OSTRZEŻENIE!

Podczas korzystania z podjazdu należy się upewnić, że podjazd ma udźwig wystarczający do poniesienia łącznego ciężaru wózka elektrycznego i użytkownika. Jeżeli podjazd wykorzystywany jest w celu załadowania wózka do innego pojazdu, należy się upewnić, że podjazd został odpowiednio zamocowany do pojazdu.

Należy zawsze podjeżdżać na podjazd przodem i zachować ostrożność.

PRZESTROGA!

Proszę się upewnić, że podjazd nadaje się do produktu, który ma być transportowany.

4.18 Przenoszenie ciała na wózek i z wózka

OSTRZEŻENIE!

- Firma Sunrise Medical zaleca, aby zasięgnąć porady lekarskiej dotyczącej stworzenia indywidualnej techniki przenoszenia ciała na wózek przodem lub bokiem, tak aby technika ta była dostosowana do potrzeb użytkownika i pozwalała uniknąć obrażeń ciała.
- Podczas wsiadania lub zsiadania, w celu uniknięcia niezamierzonego ruchu należy się upewnić, że sterownik jest wyłączony.
- W przypadku zamontowania odchylanego podłokietnika, należy upewnić się, że odchylana belka wspierająca jest zamontowana w gnieździe odchylania przymocowanym do ramy siedziska.

4.19 Moduły podnoszenia i przechylania

OSTRZEŻENIE!

Należy pamiętać, że korzystanie z modułów podnoszenia i przechylania wiąże się z ryzykiem przytrzaśnięcia części ciała. W celu zapobieżenia urazom należy się upewnić, że podczas obsługi w elementach systemu podnoszenia i przechylania nie znajdują się elementy odzieży ani dłonie, stopy oraz inne części kończyn użytkownika.

OSTRZEŻENIE!

- Nie należy jeździć po podjazdach czy wzniesieniach w przypadku, gdy siedzisko jest przechylone lub podniesione albo oparcie jest rozłożone. Przed próbą wspięcia się na wzniesienie lub zjechania z niego należy przywrócić pozycję pionową.
- Moduły automatycznego przechylania i podnoszenia/przechylania są ustawione fabrycznie dla zapewnienia optymalnej stabilności oraz zgodności z rygorystycznymi normami. Zmiana fabrycznego ustawienia modułu może spowodować obniżenie stabilności produktu, dlatego też nie należy samodzielnie zmieniać tego ustawienia

OSTRZEŻENIE!

Ryzyko przytrzaśnięcia palców:

Opcjonalna osłona po zamontowaniu zabezpiecza ruchome części mechanizmu podnoszenia/przechylania. Pomimo tej ochrony należy zawsze zachować ostrożność, tak aby zapobiec przytrzaśnięciu palca przez mechanizm. Po każdym serwisowaniu lub naprawie modułu podnoszenia/przechylania zalecane jest zamontowanie osłony w sposób opisany w podręczniku technicznym modelu Salsa.

Należy kontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów firmy Sunrise Medical.

4.20 Kółka zabezpieczające

OSTRZEŻENIE!

- Przed skorzystaniem z wózka należy się upewnić, że kółka zabezpieczające nie zostały uszkodzone ani nie są zużyte.
- Osoby towarzyszące muszą znać położenie kółek zabezpieczających, aby móc zapobiec przytrzaśnięciu stóp u dołu wózka, co może spowodować obrażenia.
- Uwaga dla osób towarzyszących - nie należy stawać na kółkach zabezpieczających, gdyż może to spowodować naruszenie stabilności wózka.

4.21 Korzystanie z wózka na wzniesieniu

Wózek został zaprojektowany i przetestowany tak, aby umożliwić użytkownikowi poruszanie się po wzniesieniach o maksymalnym kącie nachylenia wynoszącym 8° (14%). Można jednak regulować pozycję siedziska, korzystając z opcji podnoszenia, przechylania, rozkładania bądź kombinacji tych opcji.

OSTRZEŻENIE!

W niektórych okolicznościach wózek inwalidzki może utracić stabilność. Przed próbą wjazdu na wzniesienie lub krawężnik albo zjazdu z wzniesienia lub krawężnika należy zachować ostrożność przy korzystaniu z opcji powodujących przesunięcie masy (np. automatycznego przechylania lub rozkładania) siedziska oraz/lub ciała w celu zachowania równowagi. Aby zwiększyć stabilność, należy pochylić się do przodu podczas jazdy w górę wzniesienia, z siedziskiem i oparciem w pozycji pionowej. Można także usiąść w pozycji pionowej podczas jazdy naprzód w dół wzniesienia lub przechylić oraz/lub rozłożyć siedzisko do tyłu.

OSTRZEŻENIE!

Przed próbą wjazdu na wzniesienie lub zjazdu ze wzniesienia usilnie zalecamy złożenie oparcia oraz obniżenie i przywrócenie siedziska do pozycji pionowej. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może spowodować utratę stabilności wózka.

OSTRZEŻENIE!

W razie jakichkolwiek wątpliwości dotyczących możliwości wózka w odniesieniu do jazdy po danym wzniesieniu nie należy podejmować próby wjazdu na wzniesienie/krawężnik bądź zjazdu ze wzniesienia/krawężnika; należy spróbować znaleźć trasę alternatywną.

4.21.1 Pochyłości: jazda pod górę

OSTRZEŻENIE!

Podczas jazdy w górę wzniesienia należy utrzymywać wózek w bezustannym ruchu. Sterować wózkiem należy przez poruszanie joystickiem z jednej strony na drugą. W przypadku zatrzymania się na wzniesieniu, należy powoli uruchamiać wózek. W razie konieczności należy przechylić ciało w przód, aby zapobiec podniesieniu się przednich kół w górę.

4.21.2 Pochyłości: jazda w dół

OSTRZEŻENIE!

Przy zjeździe w dół ważne jest, aby nie pozwolić na rozpędzenie wózka do prędkości większej niż standardowa prędkość podczas poruszania się po płaskim terenie. Bezpieczniejsze jest powolne poruszanie się w dół stromych wzniesień (z prędkością poniżej 5 km/h) i zatrzymywanie, jeżeli pojawią się wątpliwości co do możliwości kontrolowania kierunku jazdy. W przypadku, gdy wózek przyspiesza, należy wyśrodkować drążek sterowania, aby zmniejszyć prędkość lub zatrzymać wózek, a następnie powoli ruszyć ponownie i nie pozwolić na przyspieszanie.

UWAGA: Półprzewodnikowy sterownik charakteryzuje się systemem logicznym pozwalającym na zachowanie równowagi podczas jazdy po łuku lub w górę wzniesienia. Ta funkcja jest dodatkową funkcją bezpieczeństwa Państwa wózka. Ponadto użytkownik może oczywiście sterować prędkością wózka, korzystając z regulatora prędkości.

4.22 Korzystanie z podnośnika montowanego na pojeździe

Podnośniki dla wózków inwalidzkich wykorzystywane są w furgonetkach, autobusach, a także w budynkach, aby pomóc użytkownikom wózka w poruszaniu się między jednym poziomem a drugim.

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Należy się upewnić, że użytkownik oraz wszyscy opiekunowie w pełni rozumieją instrukcje producenta dotyczące korzystania z podnośników.
- Nigdy nie wolno przekraczać zalecanego przez producenta bezpiecznego udźwigu podnośnika oraz zaleceń dotyczących rozłożenia ciężaru załadunku.
- Podczas przebywania na podnośniku zawsze należy wyłączyć całe zasilanie. W przeciwnym razie użytkownik może przypadkowo dotknąć joysticka i spowodować zjechanie wózka z platformy podnośnika. Należy pamiętać, że próg zabezpieczający znajdujący się na skraju podnośnika może nie zapobiec takiemu zjazdowi.
- Zawsze należy w sposób bezpieczny umieszczać użytkownika na wózku w celu uniknięcia upadku podczas przebywania na podnośniku.
- Podczas korzystania z podnośnika zawsze należy się upewnić, że wózek ustawiony jest na tryb jazdy z napędem (a nie na tryb jazdy na luzie).

4.23 Tryb wolnej jazdy

OSTRZEŻENIE!

Aby zapewnić bezpieczną jazdę wózkiem, prosimy się upewnić, że kąt odchylenia oparcia w odniesieniu do poziomu podłogi, który jest połączeniem rozłożenia samego oparcia i stopnia przechylenia siedzenia, nie przekracza 12°.

UWAGA: W przypadku, gdy kąt odchylenia oparcia przekracza 9°, wózek automatycznie przestawi się na „tryb wolnej jazdy”, co pozwoli użytkownikowi na korzystanie z maksymalnie 10% prędkości zaprogramowanej w profilu.

OSTRZEŻENIE!

W przypadku, gdy wózek wyposażony jest w ręczny system odchylenia oparcia, prosimy pamiętać, że nie istnieje system informujący sterownik o rozłożonej pozycji oparcia. Jeśli użytkownik rozłoży oparcie i podejmie próbę jazdy, wózek nie przejdzie w „tryb wolnej jazdy”, a będzie jechał z pełną prędkością.

Jest to szczególnie niebezpieczne przy próbie jazdy w górę wzniesienia.

OSTRZEŻENIE!

Dla wszystkich rozkładanych siedzeń dolne położenie automatycznego siłownika lub ręcznej sprężyny gazowej musi odpowiadać stosowanej głębokości siedziska. Po regulacji głębokości siedziska KONIECZNE jest sprawdzenie, czy położenie mocowania dolnego siłownika lub sprężyny gazowej odpowiada wybranej głębokości siedziska (dla głębokości siedziska 17", 430 mm należy położenia otworu 17", 430 mm w dolnym wsporniku). Szczegóły — patrz rozdział 5.2.1.

4.24 Stabilność wózka

Należy przestrzegać instrukcji dla użytkownika zawartych w niniejszym podręczniku dotyczących korzystania z modułów podnoszenia i przechylenia siedziska oraz korzystania z wózka przy jeździe po wzniesieniach.

OSTRZEŻENIE!

Na stabilność wózka mogą wpłynąć również inne czynniki, takie jak:

- poruszanie się użytkownika wózka,
- dodanie do wózka akcesoriów i innego sprzętu,
- niewłaściwa regulacja lub modyfikacje wózka.

W niektórych przypadkach wpływ tych czynników może zostać pogłębiony przez czynniki związane z otaczającym środowiskiem, takie jak:

- wzniesienia, rampy, pochyłe chodniki, obniżone krawężniki.

Ponadto na stabilność wózka wpływają różne proporcje ciała użytkownika, na przykład:

- Wyniszczenie lub amputacja kończyny dolnej, otyłość
- Zwiększona waga górnej części tułowia, długość górnej części tułowia

OSTRZEŻENIE!

Moduły automatycznego przechylenia i podnoszenia/przechylenia są ustawione fabrycznie dla zapewnienia optymalnej stabilności oraz zgodności z rygorystycznymi normami. Zmiana fabrycznego ustawienia modułu może spowodować obniżenie stabilności produktu, dlatego też nie należy samodzielnie zmieniać tego ustawienia

4.25 Koła

OSTRZEŻENIE!

- Należy zawsze korzystać z załączonej do wózka pompki.
- Nigdy nie należy korzystać z kompresora powietrza.
- Należy przeprowadzać regularną kontrolę opon pod kątem oznak zużycia.
- Nie należy najeżdżać na żadne przedmioty, które mogą spowodować przebicie opon.
- Należy się upewnić, że na drodze przejazdu nie ma żadnych obiektów, które mogłyby zostać zablokowane w mechanizmie wózka lub szprychach tylnych kół. Mogłyby to spowodować nagłe zatrzymanie wózka.
- Przejeżdżanie przez pokrywy lub kratki studzienek odpływowych może spowodować zablokowanie kółek samonastawnych lub kół wózka, co może spowodować nagłe zatrzymanie wózka.
- Należy zawsze utrzymywać odpowiednie ciśnienie w oponach. Ciśnienie to opisane jest w rozdziale 12 niniejszego podręcznika.

OSTRZEŻENIE!

Opony pneumatyczne z płynem OKO.

Płyn OKO przeznaczony jest wyłącznie do tymczasowej naprawy opony. Uszkodzoną oponę należy jak najszybciej wymienić bądź naprawić.

Płyn OKO zaklasyfikowany jest jako bezpieczny, ale przy przedłużonym kontakcie może on spowodować podrażnienie skóry.

Pierwsza pomoc dotycząca płynu OKO

Skóra - przepłukać skórę dużą ilością wody

Oczy - natychmiast obficie płukać otwarte oko wodą przez co najmniej 5 minut.

Połknięcie - wypić dużą ilość wody - natychmiast zasięgnąć pomocy medycznej.

4.26 Lusterko wsteczne

OSTRZEŻENIE!

W celu uniknięcia obrażeń osób znajdujących się wokół wózka należy pamiętać, że lusterko wystaje poza bryłę wózka i może spowodować obrażenia osób, obok których przejeżdża wózek.

Na drogach Wielkiej Brytanii w modelu rozwijającym prędkość 10 km/h lusterko musi być użytkowane.

Podczas korzystania z lusterka należy zawsze się upewnić, że jest ono czyste i nieuszkodzone, tak aby nic nie zakłócało widoczności.

4.27 Uchwyt na kule

OSTRZEŻENIE!

- Należy się upewnić, że kule zostały odpowiednio przymocowane w uchwycie.
- Należy się upewnić, że kule nie przeszkadzają w pracy mechanizmu wózka.
- Należy się upewnić, że kule nie wystają poza bryłę wózka.
- Nie należy podejmować próby wyjęcia kul, gdy wózek się porusza.
- Przed próbą wyjęcia kul z uchwytu zawsze należy najpierw całkowicie zatrzymać wózek i wyłączyć zasilanie sterowania. Pozwoli to na uniknięcie przypadkowego włączenia wózka.

4.28 Światła i kierunkowskazy

OSTRZEŻENIE!

Przed udaniem się na zewnątrz w nocy należy się upewnić, że światła i kierunkowskazy działają poprawnie oraz że ich powierzchnie są czyste. Zespoły świateł mogą nagrzać się do bardzo wysokiej temperatury - należy zachować ostrożność w przypadku ich wyjmowania do naprawy.

4.29 Odchylany stolik

OSTRZEŻENIE!

- Maksymalne dozwolone obciążenie stolika wynosi 2,5 kg.
- Nie należy przeciążać stolika, gdyż może to spowodować jego złamanie lub utratę stabilności wózka.
- Nie wolno zostawiać zapalonych papierosów ani innych źródeł wysokiej temperatury na stoliku, gdyż może to spowodować jego deformację lub trwałe uszkodzenie.
- Przy ustawianiu stolika do użytku należy się upewnić, że kończyny i elementy ubioru nie zostały przytrzaśnięte.

4.29.1 Stabilizator siedziska

Stabilizator siedziska został dołączony do wózka w celu zagwarantowania dostępu podczas serwisowania lub konserwacji. (dodatkowe informacje - patrz rozdział 10)

OSTRZEŻENIE!

Nie wolno przesuwając wózka, gdy rozłożony jest stabilizator siedziska i należy się upewnić, że znajduje się on na płaskiej, stabilnej powierzchni. Należy się upewnić, że plastikowa nakładka została odpowiednio zamontowana na rurce wysokości siedziska.

4.30 Korzystanie z systemu do wjazdu na krawężniki

OSTRZEŻENIE!

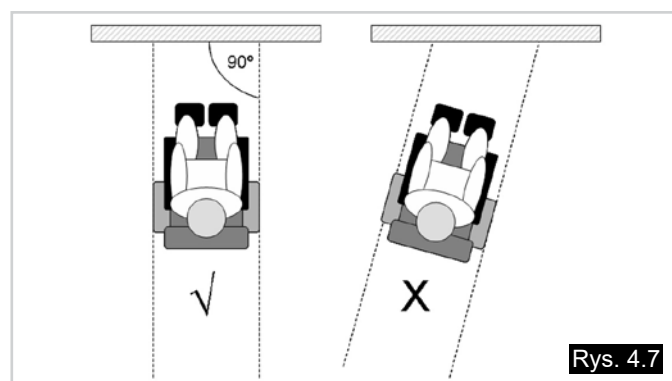
Wjeżdżając na krawężnik lub stopień należy sprawdzić, czy na drodze nie stoją ludzie lub inne przeszkody.

4.30.1 Wjeżdżanie na krawężnik lub schodek

OSTRZEŻENIE!

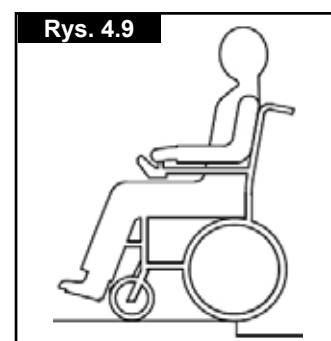
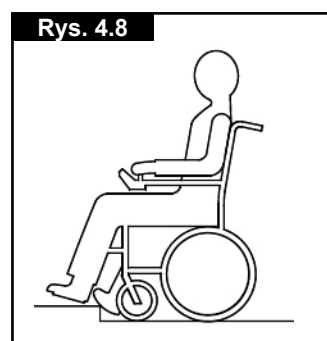
Należy zawsze podjeżdżać do krawężnika pod kątem 90°

Do krawężnika (schodka) należy podjeżdżać przodem, jadąc powoli i równym tempem, zawsze pod kątem 90°, (Rys. 4.7).



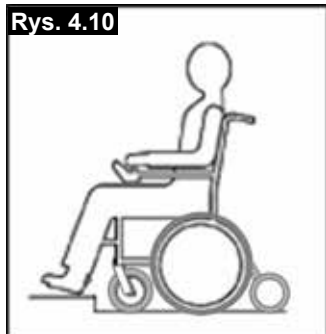
Salsa R2 (z napędem na tylne koła)

Ze względu na fakt, że system do wjazdu na krawężniki lub kółko samonastawne stykają się z krawężnikiem (schodkiem), wózek powinien poruszać się powoli. Na małe krawężniki można wjechać po zatrzymaniu wózka, (Rys. 4.8 - 4.9).



Salsa M (z napędem na środkową oś)

Do krawężnika należy podjechać pod kątem 90° i zatrzymać wózek, gdy tylko kółka samonastawne dotkną krawężnika. Należy użyć odpowiedniej mocy, aby podnieść przód wózka i wprowadzić go na krawężnik (schodek), a następnie dodać nieco mocy i przyspieszyć, tak aby koła napędowe płynnie wspięły się na krawężnik (schodek) i tylne kółka samonastawne również wspięły się na krawężnik. Dopóki to możliwe, joystick należy utrzymywać w pozycji prosto w przód, (Rys. 4.10 - 4.11).



Uwaga: Zgodnie z prześwitem pojazdu, maksymalna wysokość przeszkody, na którą można wjechać, wynosi 5 cm (10 cm przy zastosowaniu systemu do wjazdu na krawężniki) dla modelu Salsa R2 i 7,5 cm dla modelu Salsa M.

⚠ OSTRZEŻENIE!

Prędkość dojazdowa oraz sam proces wjazdu może się różnić w zależności od sposobu działania wózka oraz wyboru kółka samonastawnego.

4.30.3 Procedura montażu i demontażu systemu do wjazdu na krawężniki

(wyłącznie dla modeli z napędem na tylne koła)

- Pręt systemu do wjazdu na krawężniki należy umieścić we wsporniku lokującym po lewej stronie i wcisnąć go do uchwytu po prawej stronie, (Rys. 4.12 i Rys. 4.13).
- Lewą ręką należy przytrzymać element systemu do wjazdu na krawężniki znajdujący się w uchwycie.
- Otwory w uchwycie należy ustawić w jednej linii z otworami w pręcie systemu do wjazdu na krawężniki i wcisnąć bolec od góry.
- Należy wykonać etapy tej procedury w odwrotnej kolejności, aby zdemontować system.



⚠ OSTRZEŻENIA!

1. Podczas poruszania się po ulicach należy zachować najwyższą ostrożność względem innych użytkowników ruchu. Należy pamiętać, że ostatnią rzeczą, jaką spodziewa się ujrzeć kierowca samochodu osobowego czy ciężarówki, jest wózek inwalidzki zjeżdżający z krawężnika na jezdnię. W razie jakichkolwiek wątpliwości nie należy ryzykować pokonywania jezdni aż do chwili, gdy jej bezpieczne pokonanie będzie możliwe bez żadnego zagrożenia.
2. Należy zawsze przekraczać jezdnię tak szybko, jak to tylko możliwe; po drodze mogą poruszać się inni uczestnicy ruchu.
3. Nie należy podejmować próby wjazdu na krawężnik ani zjazdu z krawężnika o wysokości ponad 10 cm (tylko model Salsa R2 z zamontowanym systemem do wjazdu na krawężniki).
4. Nie należy podejmować próby wykorzystania systemu do pokonania kilku schodków.
5. Nie należy podejmować próby wjazdu na krawężniki ani zjazdu z krawężników, jeżeli znajdują się one na stromych wzniesieniach lub łukach.
6. Nie należy podejmować próby wjazdu na krawężniki ani zjazdu z krawężników, jeżeli znajdują się one w sąsiedztwie pokryw studzienek odpływowych albo nierównych lub zapiaszczonych powierzchni dróg.
7. Nie należy wjeżdżać na krawężniki ani zjeżdżać z krawężników pod kątem innym niż prosty (90 stopni) wobec krawędzi krawężnika.
8. Przed wjazdem na krawężnik należy się upewnić, że wsporniki nóg nie zahaczą o krawężnik.
9. Należy uważać na kółka zabezpieczające, które mogą zahaczyć o krawężnik lub podłoże podczas wjazdu na krawężnik lub zjazdu z krawężnika.

⚠ OSTRZEŻENIE!

Ten wózek inwalidzki został zaprojektowany tak, aby jego naprawa i montaż przeprowadzane były przez autoryzowanego dystrybutora produktów Sunrise Medical, a nie użytkownika końcowego. Użytkownik końcowy może dokonywać montażu i demontażu wózka wyłącznie do transportu (patrz rozdział 5.2).

4.31 Biodrowy pas bezpieczeństwa (standardowe siedzisko)

Zestaw biodrowego pasa bezpieczeństwa. (Rys. 4.14).

Zapinanie pasa biodrowego:

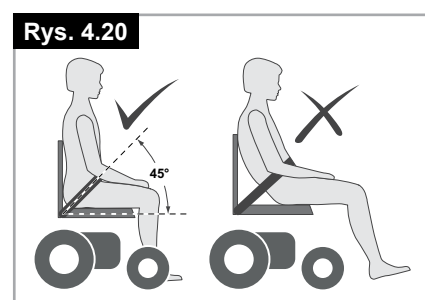
Włożyć klamrę z potrójnym złączem do klamry otwartej, aż słyhać będzie kliknięcie (Rys. 4.15)

Montaż pasa biodrowego.

- Umieścić pas luźno w poprzek siedziska przy zamkniętej klamrze.(Rys. 4.16)
- Przesunąć drugi koniec pasa przez otwór między wspornikami a tapicerką oparcia. (Rys. 4.17)
- Należy się upewnić, użytkownik ma dostęp do regulatorów i klamer oraz że pas nie jest skręcony. Nałożyć otwór na śrubę najbardziej wysuniętą do tyłu. Zamontować podkładkę okrągłą, podkładkę sprężynową i nakrętkę. Dokręcić za pomocą klucza nastawnego 13 mm. Powtórzyć czynności dla drugiej strony pasa. (Rys. 4.18)
- Należy się upewnić, że pas biodrowy jest wystarczająco dobrze napięty, aby zapewniać wygodne zabezpieczenie. Prostem sposobem na zapewnienie właściwego napięcia jest zachowanie luzu na grubość dłoni między ciałem a pasem biodrowym. Dla bezpieczeństwa należy sprawdzać napięcie pasa biodrowego co najmniej raz dziennie. (Rys. 4.19)
- Pas biodrowy powinien być zamocowany w taki sposób, aby jego taśmy były ułożone pod kątem 45° (Rys. 4.20), a po prawidłowej regulacji powinien zapobiegać zsunięciu się użytkownika z siedziska.

OSTRZEŻENIE!

- Przed korzystaniem z wózka należy się upewnić, że biodrowy pas bezpieczeństwa został zapięty i właściwie wyregulowany.
- Nieprawidłowo zamontowany/wyregulowany biodrowy pas bezpieczeństwa może umożliwić zsuniecie się użytkownika, potencjalnie powodując obrażenia.
- Należy w regularnych odstępach czasu sprawdzać stan pasa biodrowego pod kątem zużycia lub uszkodzenia i wymienić go, jeśli zajdzie taka potrzeba.
- Podczas serwisowania należy skontrolować prawidłowość pracy klamry zwalnającej oraz sprawdzić pas pod kątem oznak zużycia materiału lub plastikowych wsporników.



4.32 Biodrowy pas bezpieczeństwa (siedzisko rehabilitacyjne)

Pas biodrowy z klamrą lotniczą 5 cm. (Rys. 4.21).



Pas biodrowy z wyściółką lotniczą 5 cm. (Rys. 4.22)



Pas biodrowy zamontowany dla użytkownika praworęcznego. (Rys. 4.23)



Pas biodrowy zamontowany dla użytkownika leworęcznego. (Rys. 4.24)



Umieścić pas luźno w poprzek fotela, z otwierającym końcem klamry skierowanym w prawo w przypadku osoby leworęcznej lub w lewo w przypadku osoby praworęcznej. (Rys. 4.25)



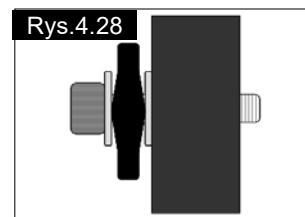
Przesunąć drugi koniec pasa przez otwór między wspornikami a tapicerką oparcia, jak pokazano powyżej. (Rys. 4.26)



Przeprowadzić końce wspornikowe pasa pod pręt krzyżaka oparcia przed dolny otwór montażowy, jak pokazano na ilustracji. Upewnić się, że użytkownik ma dostęp do regulatorów i klamer oraz że pas nie jest skręcony, (Rys. 4.27).



Wsunąć śrubę we wspornik montażowy pasa biodrowego. Założyć na śrubę następną podkładkę, (Rys. 4.28).



Wkręcić śrubę w najniższy otwór w ramie. (Rys. 4.29)



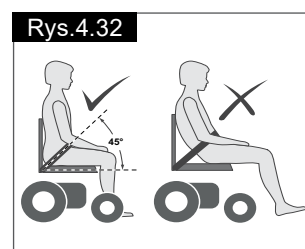
Dokręcić przy użyciu klucza sześciokątneho 5 mm i momentu dokręcającego 10 Nm (Rys. 4.30).



Wyregulować pas tak, aby pasował, pozostawiając w celu zapewnienia komfortu i bezpieczeństwa szczelinę nie większą niż szerokość ręki. Należy to sprawdzić przy normalnym napięciu pasa biodrowego, który nie powinien być splątany, a odstęp nie powinien być zbyt duży (Rys. 4.31).



Pas biodrowy powinien być zamocowany w taki sposób, aby jego taśmy były ułożone pod kątem ok. 45° (Rys. 4.32), a po prawidłowej regulacji powinien zapobiegać zsunięciu się użytkownika z siedziska.



⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Przed użyciem wózka należy zawsze się upewnić, że pas biodrowy został odpowiednio zapięty i wyregulowany.
- Zbyt luźny pas może spowodować wysunięcie się użytkownika dołem z wózka i tym samym poważne obrażenia.
- W regularnych odstępach czasu należy sprawdzać stan pasa biodrowego i innych elementów zabezpieczających pod kątem zużycia lub uszkodzenia. W razie konieczności należy je wymienić.
- Podczas serwisowania należy skontrolować prawidłowość pracy klamry zwalnającej oraz sprawdzić pas pod kątem oznak zużycia materiału lub plastikowych wsporników.
- Pasy biodrowe nie są przeznaczone do zabezpieczania użytkownika podczas transportu; w tym celu należy używać zatwierdzonych pasów bezpieczeństwa.

UWAGI:

1. Standardowe zawiesie – ruch pasa biodrowego jest ograniczany przez tapicerkę.
2. Oparcie konturowe – użyć uniwersalnego wspornika dolnego, jak w przypadku metody oparcia rozkładanego.

Założyć na śrubę podkładkę.

4.33 STEROWNIK VR2 (Rys. 4.33)



Rys. 4.33

OSTRZEŻENIE!

- Należy unikać stukania w system sterowania, a w szczególności w joystick.
- Należy uważać, aby podczas jazdy nie uderzać w przeszkody systemem sterowania ani joystickiem.
- Nigdy nie należy upuszczać systemu sterowania.
- Podczas transportu wózka należy się upewnić, że system sterowania jest dobrze chroniony.
- Należy unikać uszkodzeń kabli.
- Aby poprawić niezawodność systemu sterowania, należy zminimalizować jego narażenie na działanie ekstremalnych warunków otoczenia.
- Nie należy wystawiać systemu sterowania ani jego komponentów na działanie wilgoci przez dłuższy okres czasu.
- W przypadku, gdy system sterowania zostanie zabrudzony jedzeniem lub napojami, należy go jak najszybciej wyczyścić.

NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- W przypadku, gdy wózek zacznie poruszać się w sposób niespodziewany, należy ZWOLNIĆ JOYSTICK. Takie działanie spowoduje zatrzymanie wózka w każdych okolicznościach.
- Nie wolno obsługiwać systemu sterowania w przypadku, gdy wózek działa w sposób niewłaściwy lub też zaobserwowano niestandardowe oznaki nagrzewania albo pojawiły się iskry lub dym. Należy natychmiast wyłączyć system sterowania i zasięgnąć porady autoryzowanego dystrybutora produktów firmy Sunrise Medical.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

5.0 Przygotowanie wózka do użytku

5.1 Postępowanie z wózkiem

UWAGA: Aby rozmontować wózek do transportu lub przechowywania nie są konieczne żadne narzędzia.

Lista komponentów po demontażu (komponenty przedstawione poniżej dotyczą maksymalnej liczby odłączanych części i zależą od wybranego systemu siedziska):

1 para podłokietników

1 para wsporników nóg (standardowe siedzisko) lub pojedynczy, centralnie montowany wspornik nóg z podnoszonym podnóżkiem (siedzisko rehabilitacyjne).

1 oparcie (standardowe, Jay / Jay Comfort)

1 jednostka napędowa z ramą siedziska

5.2 Przygotowanie do transportu lub przechowywania

Standardowe siedzisko.

Najpierw należy zdemontować odchylane wsporniki nóg. Podłokietniki powinny znajdować się w pozycji złożonej. (Rys. 5.1). W razie konieczności należy zdemontować system sterowania ręcznego, (Rys. 5.2). Aby zdemontować kapsułę sterownika, należy uzyskać dostęp do sterownika silnika przez plastikową pokrywą między kółkami samonastawnymi i wyjąć kwadratowe złącze pilota.

Przechowywać kapsułę sterownika i ramię w bezpiecznym miejscu do chwili, gdy będą potrzebne.

Aby ponownie zamontować system sterowania ręcznego, należy po prostu wykonać powyższą procedurę w odwróconej kolejności. Zwolnić i zdjąć oparcie z ramy, (Rys. 5.3). Teraz można odłożyć do przechowywania podwozie.

Siedzisko rehabilitacyjne

Jeśli zamontowane są wsporniki odchylane, zdemontować je. W przypadku centralnie montowanego wspornika nóg wyregulować płytę podnóżka. Opuścić podłokietnik (Rys. 5.1R), w razie potrzeby odłączyć sterownik ręczny, (Rys. 5.3R - 5.4R). Zwolnić sworzeń zabezpieczający i złożyć oparcie przy ramie (Rys. 5.2R). Teraz można odłożyć do przechowywania podwozie. Zwalniając mechanizm jazdy na luzie (Rys. 5.5 RWD-FWD i Rys. 5.6 MWD) po lewej i prawej stronie podwozia, można przesunąć jednostkę napędową w pobliskie miejsca, w którym ma ona być przechowywana.

Można również poprowadzić podstawę w górę lub w dół podjazdu do lub z pojazdu transportowego za pomocą joysticka.

Zwalniając mechanizm jazdy na luzie po lewej i prawej stronie podwozia można przesunąć jednostkę napędową w pobliskie miejsca, w którym ma ona być przechowywana. Można również poprowadzić podstawę w górę lub w dół podjazdu do lub z pojazdu transportowego za pomocą joysticka.

UWAGA: Ilustracje znajdują się na następnej stronie.

⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Należy się upewnić, że w czasie, gdy wózek jest przechowywany lub znajduje się w pojeździe lub w innym miejscu, sterownik jest wyłączony, a załączone są mechanizmy jazdy na luzie.
- W razie konieczności podniesienia jednostki napędowej należy korzystać z rurek ramy po większej stronie pojazdu.
- W wózkach z napędem na środkową oś należy korzystać z ramienia tylnego kółka samonastawnego i koła napędowego. Należy zachować ostrożność, gdy wózek znajduje się w trybie jazdy na luzie.

Demontaż kapsuły sterownika:

VR2: VR2: Poluzować śrubę regulującą ramienia sterującego u wysunąć ramię ze wspornika, (Rys. 5.3R). Umieścić sterownik i ramię w bezpiecznym miejscu do czasu, gdy będą potrzebne.

R-net: Znaleźć złącze magistrali liniowej. Delikatnie wyciągnąć zatyczki, aby odłączyć wiązkę przewodów, (Rys. 5.4R).

Aby podłączyć ponownie sterownik ręczny, należy powtórzyć procedurę w odwrotnej kolejności.

5.3 Ponowny montaż

Podnieść (siedzisko rehabilitacyjne) lub ponownie nałożyć (siedzisko standardowe) oparcie na uchwyty i ostrożnie dokręcić śruby dźwigni. W razie konieczności podłączyć pilota. Zamontować wieszaki. Należy się upewnić, że załączone są mechanizmy jazdy na luzie. Teraz wózek jest gotowy do jazdy.

⚠️ OSTRZEŻENIE!

- Nigdy nie należy podnosić wózka za podłokietniki ani wsporniki nóg, ponieważ są to części demontowalne i w takiej sytuacji może dojść do ich uszkodzenia lub uszkodzenia wózka.
- Siedzisko nie jest przeznaczone do użytkowania wraz z podnośnikiem (Rys. 5.9).

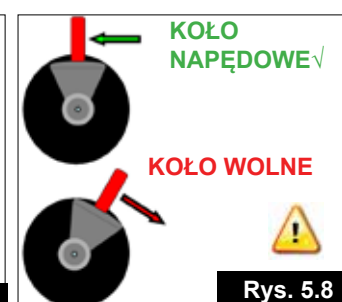
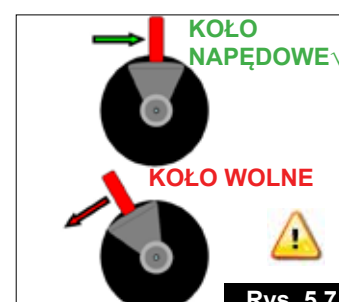
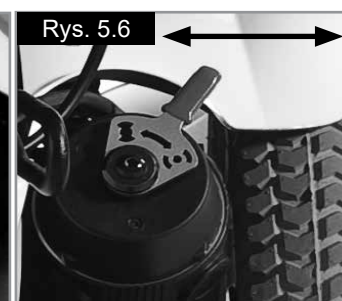
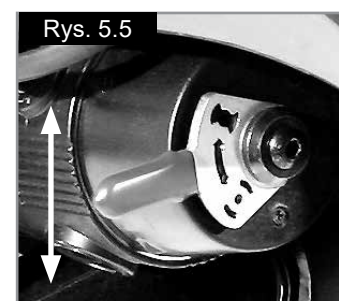
5.4 Zwalnianie hamulca

⚠️ NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Z funkcji zwolnienia hamulca (jazdy na luzie) lub zwalniania napędu o niskiej sile pchania, opisaną w rozdziale 5.4.1 (LPDFR) należy korzystać wyłącznie w sytuacjach awaryjnej utraty mocy, np. jeśli konieczne jest pokonanie dużej odległości do domu użytkownika lub w bezpiecznym otoczeniu.
- Z funkcji zwolnienia hamulca lub LPDFR można również korzystać w sytuacji całkowitej utraty mocy, przy awarii systemu sterowania lub awarii akumulatora.
- Nie należy przyzwyczajając się do stosowania funkcji zwolnienia hamulca lub LPDFR podczas transportu użytkownika jak na wózku ręcznym.
- Jeśli wózek elektryczny działa normalnie, z funkcji zwolnienia hamulca lub LPDFR należy korzystać wyłącznie podczas parkowania lub magazynowania wózka bez użytkownika.
- Nigdy nie popychać wózka elektrycznego z pasażerem pod górę lub w dół przy działającej funkcji zwolnienia hamulca lub LPDFR.



SALSA R2 i SALSA M od sierpnia 2010 (Rys. 5.5 - 5.8)
Obracając czerwoną dźwignię na zewnątrz po obu stronach silnika zwalnia się hamulce silnika.



Przed uruchomieniem dźwigni zwalniającej należy się upewnić, że sterownik jest wyłączony – Nieprzestrzeganie tego zalecenia zwiększa siłę, jaka jest konieczna do pchania wózka.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Takie postępowanie może mieć miejsce tylko w sytuacji awaryjnej lub jeśli zachodzi konieczność ręcznego pchania wózka. Tryb taki nie jest przeznaczony do permanentnego użytku ani do pchania wózka w górę/w dół wzniesienia w czasie, gdy na wózku siedzi jego użytkownik.
- System automatycznego hamowania wózka nie będzie działał, jeżeli dźwignie zwalniające hamulec nie będą się znajdować w pozycji „jazdy” lub w pozycji obniżonej.
- Powierzchnia silnika po użyciu wózka może być bardzo gorąca. Należy uważać i nie dotykać obudowy silnika przy odłączaniu mechanizmu jazdy na luzie.
- Nigdy nie należy podejmować próby odłączenia mechanizmu zwalniania hamulca podczas przebywania na wózku, szczególnie na wzniesieniu.
- Należy zawsze upewnić się, że dźwignie zwalniania zostały z powrotem przesunięte w pozycję obniżoną/ pozycję do jazdy.

5.4.1 Zwalnianie napędu o niskiej sile pchania (LPFDR)

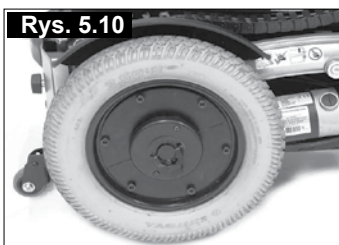
UWAGA: W przypadku wózków wyposażonych w funkcję zwalniania napędu o niskiej sile pchania mają zastosowanie następujące instrukcje:

Po wyłączeniu wózek pozostaje on nieruchomy dzięki zablokowaniu przez automatyczne hamulce elektromagnetyczne wbudowane w silnik.

Jeżeli zachodzi konieczność przesunięcia wózka bez użycia akumulatora, należy skorzystać z dźwigni zwalnających hamulec

(Rys. 4.1 - 4.4) w sposób opisany w rozdziale 4, lub (Rys. 5.5 - 5.8), zgodnie z informacjami na poprzedniej stronie.

Jeśli jednak siła potrzebna do przesunięcia wózka jest zbyt duża dla osoby chcącej go poruszyć, można skorzystać z funkcji zwalniania napędu o niskiej sile pchania (Rys. 5.10 - 5.11).



5.2.1 Składanie oparcia odchylanego gazowo/automatycznie (siedzisko standardowe)

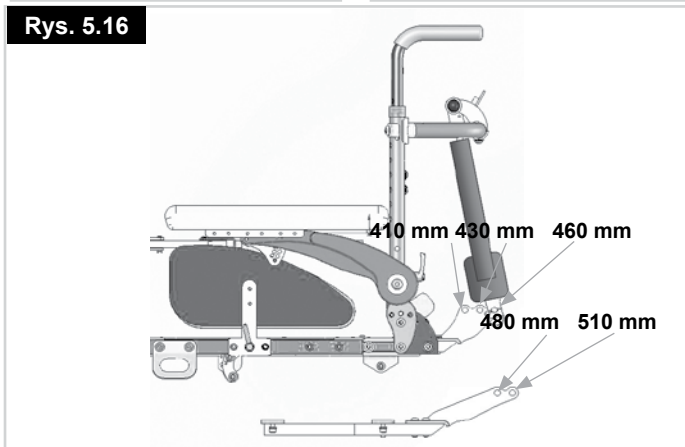
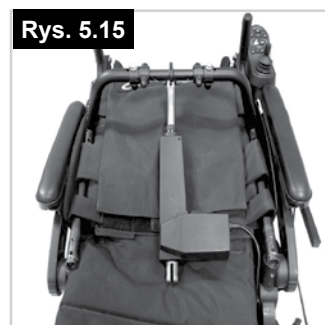
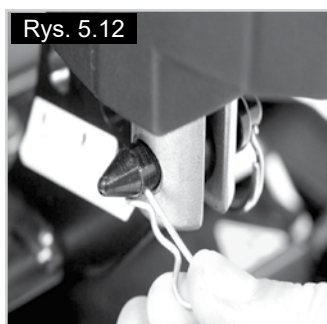
⚠ OSTRZEŻENIE!

Dolne położenie siłownika automatycznego i ręcznej sprężyny gazowej musi odpowiadać zastosowanej głębokości siedziska. Poregulacji głębokości siedziska KONIECZNE jest sprawdzenie, czy położenie dolnego siłownika/sprężyny gazowej odpowiada wybranej głębokości siedziska (dla głębokości siedziska 17" (430 mm) należy położyć otwór 17" (430 mm) w dolnym wsporniku).

Po złożeniu oparcia NALEŻY sprawdzić, czy kołek zabezpieczający dolnego siłownika/sprężyny gazowej jest zamocowany w prawidłowym położeniu, odpowiadającym stosowanej głębokości siedziska tj, dla głębokości siedziska 17" (430 mm) jest stosowany otwór 17" (430 mm) w dolnym wsporniku.

Zaniedbanie tego spowoduje wystąpienie potencjalnie niebezpiecznych kątów rozkładania i uszkodzenie siłownika podczas pracy, upadek oparcia do tyłu i potencjalne zagrożenie utratą przez użytkownika stabilności postawy.

1. Wyciągnąć kołek ustalający (Rys. 5.12).
2. Wyciągnąć kołek osi przegubu (Rys. 5.13).
3. Odkręcić śruby dźwigni oparcia (Rys. 5.14).
4. Położyć oparcie na siedzisku (Rys. 5.15)
5. Montując ponownie należy użyć prawidłowego otworu w dolnym wsporniku, (Rys. 5.16). Patrz ostrzeżenie powyżej.



⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- Gdy użytkownik siedzi na wózku, z systemu LPFDR można korzystać jedynie w sytuacjach awaryjnych, ponieważ w takiej sytuacji hamulce automatyczne przestaną działać.
- Hamulce automatyczne przestaną działać, gdy funkcja zwolnienia hamulca lub system LPFDR zostanie odłączona, co spowoduje swobodny zjazd wózka elektrycznego w przypadku jego pozostawienia na wzniesieniu.

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO!

W każdym kole znajduje się niezależne urządzenie, które należy oddzielnie odłączyć.

- NIE NALEŻY odłączać systemu LPFDR, jeżeli wózek znajduje się na wzniesieniu.
- Odłączenie urządzeń z jednej strony może spowodować obrócenie się wózka na wzniesieniu, a odłączenie urządzeń z obu stron może doprowadzić do stoczenia się wózka ze wzniesienia.
- NIE NALEŻY odłączać równocześnie elementu zwalnającego hamulec i funkcji LPFDR.
- NIE NALEŻY włączać i obsługiwać systemu sterowania wózka, gdy odłączony jest system LPFDR.
- Zawsze, gdy wózek nie jest pchany, należy ponownie załączyć mechanizm napędowy kół napędzanych.

Aby odłączyć system LPFDR, należy zatrzymać wózek i przesunąć dźwignię krzywki. Aby załączyć system LPFDR, należy zatrzymać wózek i przesunąć dźwignię krzywki, (Rys. 5.11 na poprzedniej stronie).

⚠ NIEBEZPIECZEŃSTWO!

- NIE będzie można obsługiwać napędu i hamulców, dopóki części wewnętrzne systemu LPFDR zostaną ponownie wyśrodkowane.
- Aby ponownie wyrównać system LPFDR, należy pchnąć wózek elektryczny prosto w przód lub w tył, aż części automatycznie się sprzęgną i zadziałają hamulce.
- Lewa i prawa strona może nie sprzęgnąć się w tym samym momencie, przed włączeniem wózka należy zatem się upewnić, że obie strony urządzenia się sprzęgły.
-

5.5 Zawieszenie koła napędowego w modelu Salsa

Model SALSAR2 / SALSAR2 wyposażony został standardowo w efektywny i regulowany system zawieszenia koła napędowego. Aby spełnić wymogi użytkownika dotyczące komfortu jazdy, można regulować napięcie resorów i amortyzatora.

Odkręcenie aluminiowego pierścienia z resoru będzie skutkowało bardziej miękką jazdą, a dokręcenie tego pierścienia w kierunku do resoru - bardziej twardą. Opcja ta powinna być wykorzystywana do regulowania systemu zawieszenia wózka w zależności od ciężaru ciała użytkownika, (Rys. 5.17 i 5.17.1). Zalecamy, aby regulację systemu zawieszenia przeprowadzać na takim samym poziomie po obu stronach wózka.



5.6 Pozycja jednostki sterującej joysticka

⚠ OSTRZEŻENIE!

- Należy się upewnić, że system sterowania został odpowiednio zamocowany oraz że pozycja joysticka jest prawidłowa.
- Kończyna, której użytkownik używa do sterowania joystickiem, powinna mieć oparcie, na przykład w postaci poręczy.
- Nie należy używać joysticka jako jedynej podpory kończyny sterującej - ruch wózka i jazda po wybojach może zakłócić kontrolę nad pojazdem.

W zależności od wybranego systemu sterowania występują dwie zasady działania systemu: sterowniki Quickie VR2 i Quickie R-net (szczegóły w rozdziale 7 lub 8 na temat sterowników). Pilot zamontowany jest na mechanizmie, który umożliwi przesuwanie pilota w przód i w tył.

- Odkręcić śrubę blokującą (Rys. 5.3R).
- Przesunąć ramię sterujące na właściwe miejsce lub wysunąć je (Rys. 5.4R). Patrz strona 22.

Po wybraniu najwygodniejszej pozycji należy zablokować mechanizm, dokręcając śrubę blokującą. Przed skorzystaniem z wózka, a w szczególności przed jego transportem należy się upewnić, że śruba blokująca została dokładnie dokręcona.

⚠ OSTRZEŻENIE!

Przed skorzystaniem z wózka, a w szczególności przed jego transportem należy się upewnić, że śruba blokująca została dokładnie dokręcona.

5.7 Przygotowanie do jazdy

- Należy uruchomić przycisk zasilania. Wskaźnik akumulatora zamiga, a następnie pozostanie włączony.
- Należy sprawdzić, czy maksymalna prędkość została ustawiona na poziom odpowiadający użytkownikowi.
- Przesuwać joystick, aby regulować prędkość i kierunek jazdy wózka.

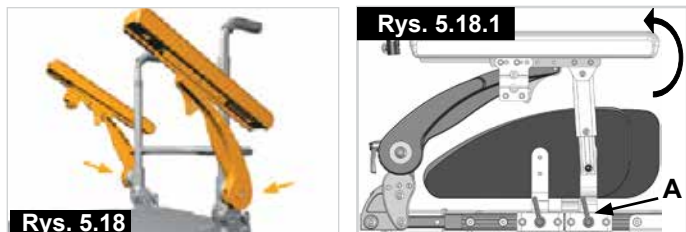
5.8 Standardowe podłokietniki

5.8.1 Podłokietniki – demontaż i wymiana (siedzisko standardowe)

Podłokietniki po obu stronach wózka można podnieść w celu umożliwienia bocznego przenoszenia użytkownika na wózek i z wózka, (Rys. 5.18).

Przy przenoszeniu bocznym należy podnieść podłokietnik maksymalnie w górę, aż zostanie mechanicznie zablokowany. Zwalnia to przestrzeń potrzebną do przenoszenia bocznego użytkownika.

Aby złożyć podłokietniki do poprzedniej pozycji, należy je



przestawić w dół, aż zostaną mechanicznie zablokowane. Przy przestawianiu w dół podłokietniki należy trzymać i nie pozwalać na ich samodzielne opadanie.

Odchylany podłokietnik:

- Poluzować dźwignię znajdującą się przy dolnym punkcie obrotu podłokietnika.
- Podnieść podłokietnik do góry, wyjmując go z gniazda. Teraz można go obrócić do tyłu, (Rys. 5.18.1).

5.8.2 Regulacja wysokości podłokietnika z siedziskiem standardowym

W poniższym rozdziale opisano sposób regulacji wysokości podłokietników. Niezależnie od tego, czy stopień regulacji jest duży czy mały, proces jest dwustopniowy:

CZĘŚĆ 1: Regulacja wysokości podłokietnika poprzez obracanie

CZĘŚĆ 2: Regulacja kąta nachylenia poręczy.

1. Podstawowa drobna regulacja.

CZĘŚĆ 1 (Rys. 5.19 i 5.20)

Regulacja wysokości podłokietnika w zakresie do ok. 2,5 cm może zostać przeprowadzona przy pomocy śruby 5 mm do drobnej regulacji wysokości

1. Poluzować śruby obrotowe 6 mm znajdujące się na obu podłokietnikach (A).
2. Następnie należy przekręcić śruby do regulacji (B) w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, aby podnieść podłokietnik, lub w kierunku zgodnym z ruchem wskazówek zegara, aby go obniżyć.
3. Dokręcić obie śruby obrotowe (A).

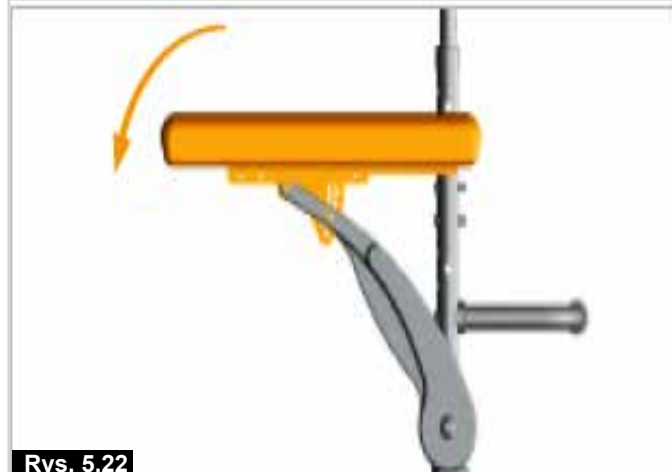
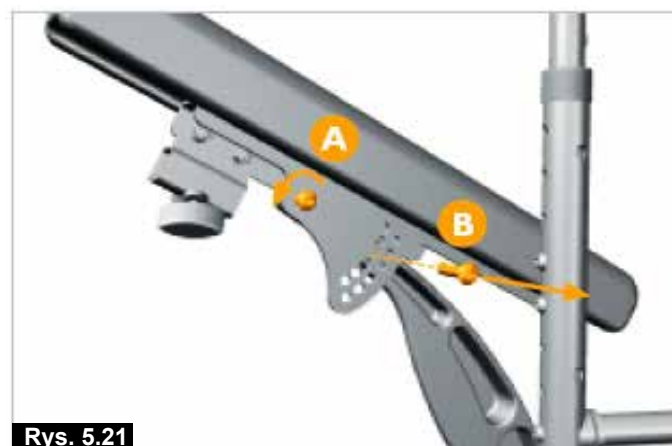
Należy wykorzystać moment obrotowy 20 N/m.

CZĘŚĆ 2 (Rys. 5.21 i 5.22)

1. Poluzować sworznie obrotowe 4 mm do regulacji nachylenia poręczy (A) na obu podłokietnikach. Wykręcić śruby ustalające 4 mm kąta nachylenia (B) na obu podłokietnikach.
2. Przechylić obie poręcze w dół (lub do góry w przypadku obniżonego podłokietnika), aż poręcze znajdą się pod żądanym kątem. Sprawdzić, czy wysokość jest odpowiednia.

3. Ponownie zamontować oba sworznie do regulacji nachylenia poręczy (A). Ponownie zamontować śruby ustalające kąt nachylenia poręczy (B).

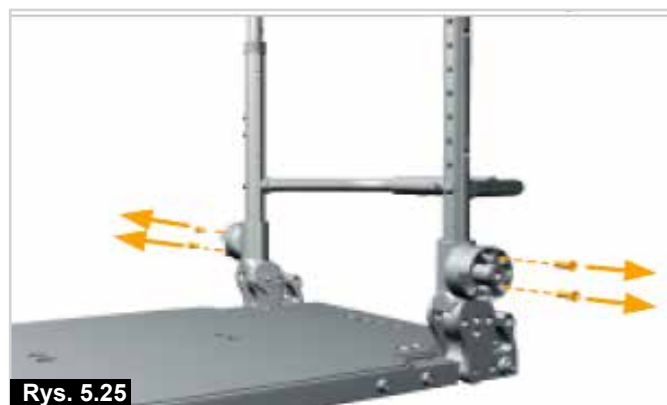
Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm dla obu zestawów śrub.



2. Podstawowa zgrubna regulacja.

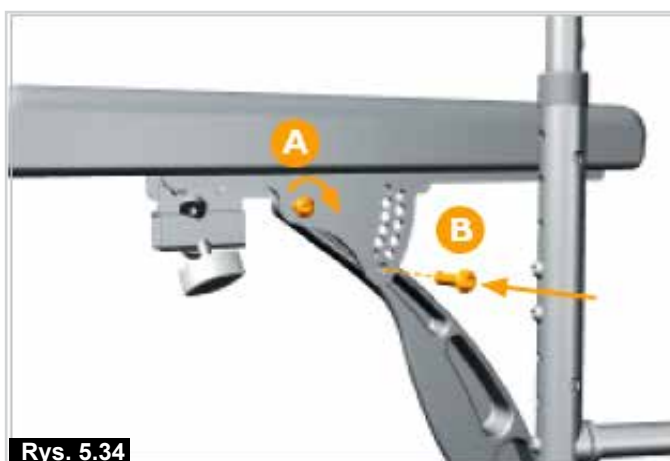
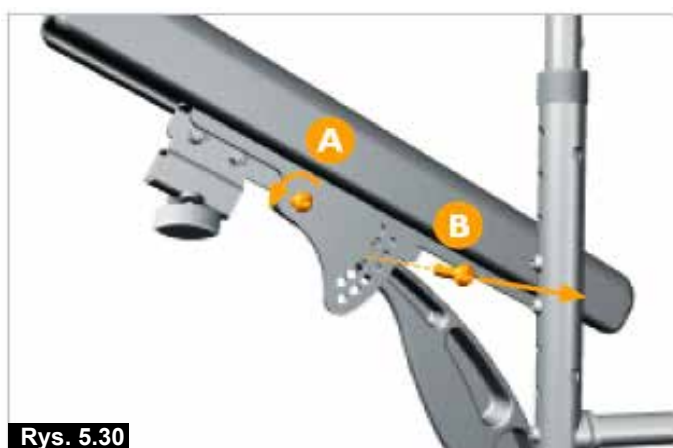
CZĘŚĆ 1

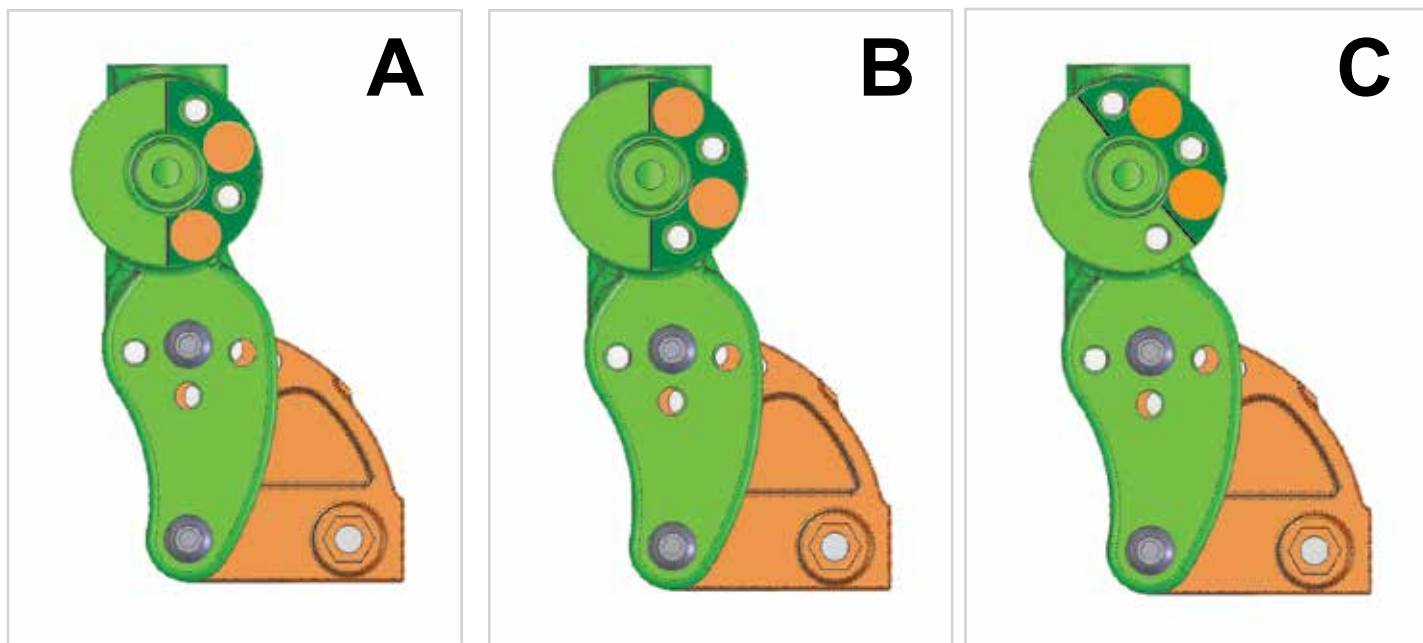
1. Aby wyregulować wysokość o więcej niż 2,5 cm, należy wykręcić śruby obrotowe 6 mm podłokietnika, znajdujące się po obu stronach siedziska, (Rys. 5.23).
2. Usunąć zestawy obu podłokietników. (Rys. 5.24)
3. Wykręcić oba zestawy śrub pierścieni regulacyjnych 4 mm podłokietnika. (Rys. 5.25)
4. Obrócić pierścienie regulujące wysokość podłokietnika (Rys. 5.26) w celu osiągnięcia żądanej wysokości podanej na wykresie konfiguracji (Rys. 5.35) na stronie 25.
5. Ponownie wkręcić oba zestawy śrub pierścieni regulacyjnych podłokietnika zgodnie z wykresem konfiguracji. (Rys. 5.27)
6. Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm.
7. Ponownie zamontować zestawy obu podłokietników. (Rys. 5.28)
8. Ponownie zamontować sworznie obrotowe po obu stronach siedziska, ale nie dokręcać ich całkowicie. (Rys. 5.29)



CZĘŚĆ 2

1. Poluzować sworznie obrotowe 4 mm do regulacji nachylenia poręczy (A) na obu podłokietnikach. Wykręcić śruby ustalające 4 mm kąta nachylenia (B) na obu podłokietnikach, (Rys. 5.30).
2. Użyć śruby 5 mm do drobnej regulacji wysokości (B), aby przeprowadzić drobną regulację wysokości. Należy przekręcić śrubę w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara, aby zwiększyć wysokość i zgodnie z ruchem wskazówek zegara, aby ją zmniejszyć, (Rys. 5.31).
3. Przechylić obie poręcze w dół (lub do góry w przypadku obniżonego podłokietnika), aż poręcze znajdą się pod żądanym kątem. Sprawdzić, czy wysokość jest odpowiednia, (Rys. 5.32).
4. W części 2 opisano dokładną regulację.
5. Ponownie zamontować oba sworznie podłokietnika, (Rys. 5.33).
6. Należy wykorzystać moment obrotowy 20 N/m.
7. Ponownie zamontować oba sworznie do regulacji nachylenia poręczy (A). Ponownie zamontować śruby ustalające kąta nachylenia poręczy "B", (Rys. 5.34).
8. Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm dla obu zestawów śrub.





	STANDARDOWA KONFIGURACJA	
NACHYLENIE OPARCIA °	WYSOKOŚĆ PODŁOKIETNIKA (mm)	POŁOŻENIE PIERŚCIENIA USTAWCZEGO
-4	305 - 254	A
-4	252 - 229	B
0	305 - 254	A
0	252 - 229	B
4	305 - 267	A
4	279 - 229	B
8	305 - 229	B
12	305 - 229	B
12	248 - 229	C
16	305 - 254	B
16	260 - 229	C

Rys. 5.35

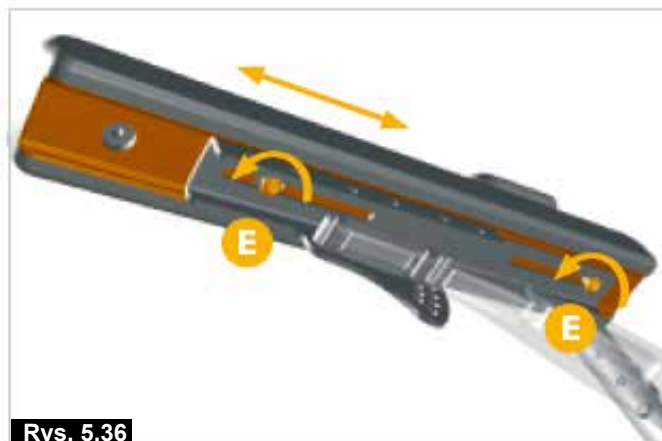
5.8.3 Regulacja położenia podkładki podłokietnika standardowego

(Rys. 45 - 48)

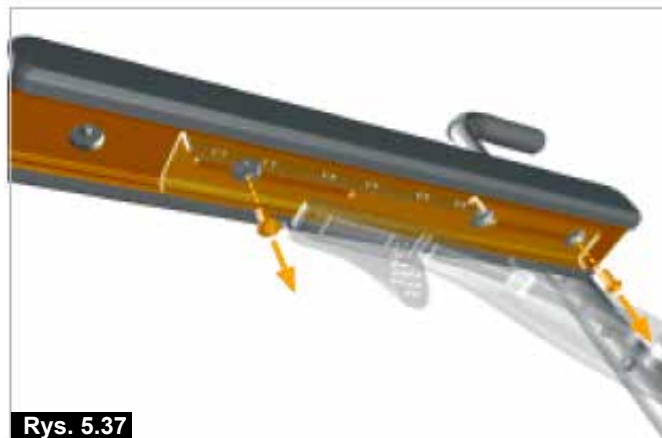
1. Drobna regulacja pozycji poręczy (o ok. 2,5 - 5 cm) możliwa jest poprzez poluzowanie śrub 4 mm do regulacji poręczy (E) i przesunięcie poręczy w przód lub w tył zgodnie z zapotrzebowaniem (Rys. 5.36, 5.37). Uzyskanie dostępu do tylnej śruby do regulacji może wymagać podniesienia poręczy
2. Ponownie zamocować obie śruby do regulacji (E). Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm, (Rys. 5.38).

UWAGA: W przypadku, gdy wymagana jest regulacja większa niż o ok. 2,5 - 5 cm, należy zapoznać się z informacjami zawartymi na poniższym wykresie, (Rys. 5.39).

3. W przypadku większych regulacji należy wykręcić oba zestawy śrub do regulacji poręczy. Przesunąć obie poręcze w kierunku następnego zestawu otworów do mocowania (patrz wykres). Ponownie zamocować oba zestawy śrub do regulacji poręczy, (Rys. 5.36 - 5.39). Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm.



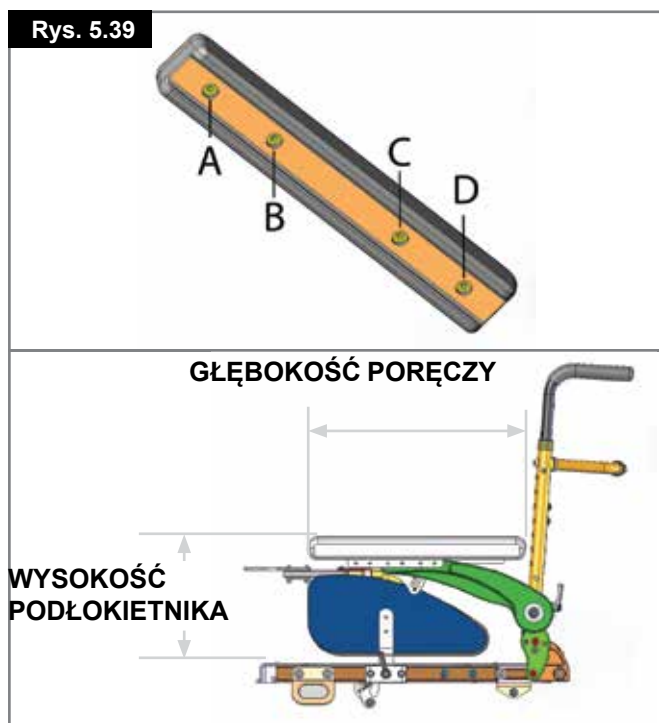
Rys. 5.36



Rys. 5.37



Rys. 5.38



GŁĘBOKOŚĆ PORĘCZY (mm)	ZAKRES WYSOKOŚCI PODŁOKIETNIKA (mm)	POŁOŻENIE USTAWIENIA PODŁOKIETNIKA
305	305 - 229	A i C
330	305 - 229	A i C
356	305 - 229	B i C
381	305 - 229	B i C
406	305 - 229	B i D

5.8.4 Podłokietniki – demontaż (siedzisko rehabilitacyjne)

Podłokietniki po obu stronach wózka można demontować w celu umożliwienia bocznego przenoszenia użytkownika na wózek i z wózka.

Patrz odpowiedni typ podłokietnika.

W przypadku podłokietników jednoślupkowych:

- Odkręcić pokrętkę w dolnej części słupka.
- Wyjąć podłokietnik z gniazda (Rys. 5.40).

Odchylany podłokietnik:

- Poluzować pokrętkę gwiazdowe znajdujące się przy dolnym punkcie obrotu podłokietnika.
- Podnieść podłokietnik do góry, wyjmując go z gniazda. Teraz można go obrócić do tyłu, (Rys. 5.41).

5.8.5 Podłokietniki – wymiana

Patrz odpowiedni typ podłokietnika.

Podłokietnik jednoślupkowy, siedzisko Jay / Jay Comfort:

- Umieścić rurę podłokietnika w jego gnieździe.
- Ponownie zamontować i dokręcić pokrętkę (Rys. 5.40).

Odchylenie podłokietnika:

Z powrotem odwrócić podłokietnik do pierwotnego położenia i zamontować go w gnieździe.

Dokręcić pokrętkę gwiazdowe w gnieździe, żeby zablokować słupek (Rys. 5.41).

5.7.3 Regulacja szerokości podłokietników (tylko siedziska Jay i Jay Comfort)

Aby wyregulować szerokość:

- Poluzować cztery śruby (klucz 13 mm) zgodnie z ilustracją (Rys. 5.42).
- Ustawić wspornik uchwytu podłokietnika w wybranym położeniu (Rys. 5.43).
- Przed użyciem dokręcić mocno śruby.

UWAGA: Trzeba sprawdzić, czy podłokietnik w nowym położeniu nie utrudnia funkcjonowania mechanizmów zmiany położenia siedziska, np. podnoszenia/pochylenia.

5.8.6 Regulacja wysokości podłokietnika

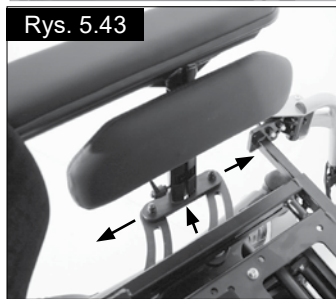
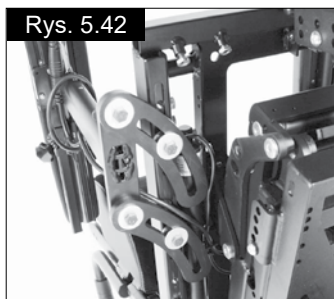
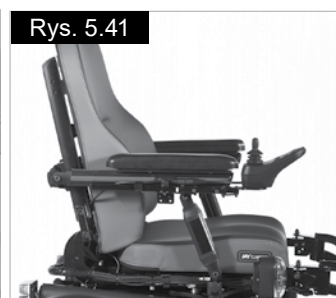
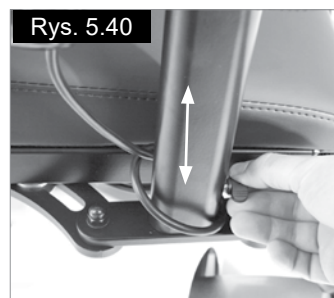
Patrz odpowiedni typ podłokietnika.

Podłokietnik jednoślupkowy (siedzisko komfortowe, rehabilitacyjne i Recaro):

Wysokość podłokietnika można regulować za pomocą śrub gwintowanych na przedniej krawędzi rury słupka. Aby wyregulować wysokość (Rys. 5.40) poluzować śrubę regulującą (klucz imbusowy 3 mm), przesunąć podłokietnik do żądanego położenia i dokręcić śrubę.

Odchylany podłokietnik, (Rys. 5.41):

- Poluzować śrubę w tylnej części gniazda podłokietnika.
- Przesunąć wytłoczenie podłokietnika w górę lub w dół wewnątrz szyny w ramie oparcia.
- Na odpowiedniej wysokości dokręcić śrubę.
- Poluzować śrubę na przednim słupku.
- Wyregulować wysokość przedniej części.
- Dokręcić wszystkie śruby.
- Powtórzyć czynności dla drugiej strony pasa.



5.9 Wsporniki nóg



- Należy zwracać uwagę na otoczenie użytkownika wózka, aby upewnić się, że nie ma ryzyka odniesienia obrażeń nóg przy rozłożonych podnóżkach.
- Przed jazdą zawsze należy się upewnić, że podnóżki i stopy nie stykają się z kółkami samonastawnymi.
- Wsporników nóg nie można w żadnych okolicznościach używać do podnoszenia lub przenoszenia wózka inwalidzkiego.
- Jak w przypadku wszystkich części ruchomych, należy uważać na palce.

5.9.1 Demontaż wspornika nóg

Odchylenie wspornika nóg:

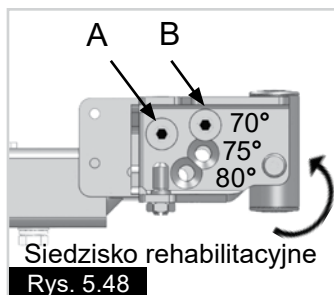
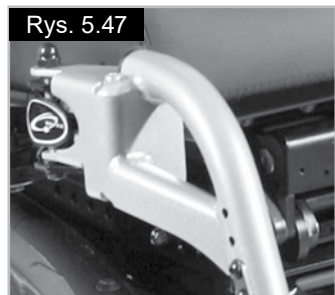
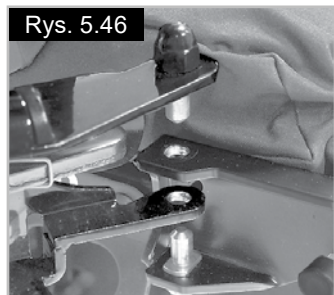
- Wcisnąć zacisk przytrzymujący i odchylić wspornik nóg do zewnątrz (Rys. 5.44).
- Podnieść podnóżek i zdjąć go, jeśli niezbędny jest demontaż (Rys. 5.45).

Aby ponownie zamontować koło:

- Wyrównać otwory z trzpieniami (Rys. 5.46).
- Wsunąć wspornik nóg w gniazdo.
- Popchnąć wspornik nóg do wewnątrz do momentu jego zatrzaśnięcia się (Rys. 5.47).

Regulacja kąta: (Rys. 5.48 - 5.49). (Rys. 5.48 - 5.49).

- Przy użyciu klucza sześciokątneho 5 mm i klucza 13 mm poluzować śrubę A.
- Wykręcić śrubę B.
- Odchylić gniazdo tak, żeby wybrany otwór wyrównał się z górnym otworem.
- Ponownie wkręcić śrubę.



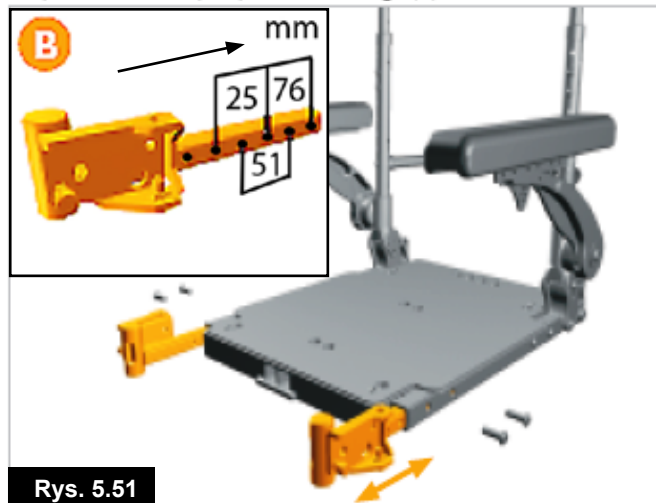
5.9.2 Regulacja głębokości ramienia podnóżka ze standardowym siedziskiem

- Wykręcić oba zestawy śrub 5 mm do regulacji głębokości podnóżków (Rys. 5.50).
- Przesunąć oba uchwyty wieszaka w żądaną pozycję (Rys. 5.51, nakładka (B)).
- Ponownie wkręcić oba zestawy śrub do regulacji głębokości, (Rys. 5.52).
- Należy wykorzystać moment obrotowy 20 N/m.



Rys. 5.50

Rys. 5.52



Rys. 5.51

5.9.3 Płyty podnóżka

Płyty podnóżka można podnieść, aby ułatwić wchodzenie i schodzenie z wózka.

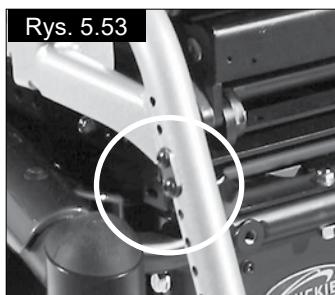
OSTRZEŻENIE!

Nie wolno stawać na płytach podnóżka, gdyż nacisk masy całkowitej ciała użytkownika może spowodować przewrócenie się wózka w przód. Może to skutkować urazem oraz spowodować uszkodzenie podnóżka.

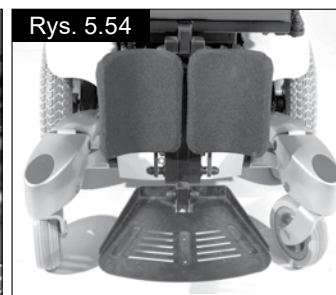
5.9.4 Regulacja długości wspornika nóg

Aby wyregulować długość podnóżka, należy wykręcić zestaw śrub/wkrętów z trzonu w sposób pokazany na Rys. 5.53 – 70° i 5.54 (montowany centralnie), a następnie ustawić właściwą długość. Przed użyciem wózka należy się upewnić, że śruby/wkręty zostały odpowiednio umieszczone i dokręcone.

UWAGA: Wewnętrzny trzon podnóżka może wymagać skrócenia, tak aby możliwe było ustawienie płyty podnóżka na większej wysokości.



Rys. 5.53



Rys. 5.54

5.9.5 Ręczny przegubowy/podnoszony wspornik nóg

Podnoszenie:

Pociągnąć wspornik nóg w górę i zatrzymać na żądanej wysokości. Wspornik nóg zostanie automatycznie zablokowany w wybranej pozycji.

Aby opuścić podnóżek:

Nacisnąć dźwignię zwalnającą i powoli przesunąć w przód. Kąt wspornika zacznie się zmniejszać. Po zwolnieniu dźwigni podnóżek zostanie zablokowany w bieżącej pozycji, (Rys. 5.55).

OSTRZEŻENIE!

Podczas regulacji wysokości wspornika trzymać ręce z dala od mechanizmu regulacji pomiędzy ramą a częściami ruchomymi.

UWAGA: Szczegółowe informacje dotyczące sterowników można znaleźć w rozdziale 7.

5.9.6 Elektryczny podnoszony wspornik nóg (ELR, Rys. 5.56) lub przegubowy wspornik nóg (ALR, Rys. 5.57).

UWAGA: Oba wsporniki nóg, lewy i prawy, można regulować jednocześnie.

Obsługa elektrycznego wspornika nóg podnoszonego lub przegubowego:

Sterownik VR2:

Przyciski uruchamiające obsługują wszystkie fabrycznie zatwierdzone urządzenia. Obsługa uzależniona jest od opcji, w jakie wyposażony jest wózek (Rys. 5.58).

Obsługa wsporników nóg, układu pochylania siedziska i układu odchylenia oparcia:

- Nacisnąć jeden z przycisków uruchamiających z ikoną siedziska, aby wybrać tryb urządzenia uruchamiającego.
- Przesuwać joystick w lewo lub w prawo, aby wybrać żądane urządzenie uruchamiające (urządzenie uruchamiające 1 lub 2). Wybór sygnalizowany jest poprzez zaświecenie się diody LED znajdującej się obok żądanego przycisku uruchamiającego.
- Przesuwać joystick w przód lub w tył, aby podnosić/przechylać wspornik nóg/siedzisko lub rozkładać i składać oparcie.
- Zwolnić joystick po uzyskaniu żądanego kąta.
- Aby powrócić do trybu jazdy z napędem, należy ponownie nacisnąć przycisk uruchamiający.

PRZESTROGA!

Gdy wspornik nóg znajduje się w najwyższej lub najniższej możliwej pozycji, nie należy przytrzymywać joysticka w pozycji pracy, gdyż może to spowodować uszkodzenie urządzenia uruchamiającego.



Sterownik R-net
Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

Rys. 5.55



Rys. 5.56



Rys. 5.57



Rys. 5.58



5.9.7 Zasilany centralnie montowany podnóżek.

OSTRZEŻENIE!

Występuje opcja programowania wspornika nóg, umożliwiającą osadzenie płyty podnóżka na podłożu w celu ułatwienia wsiadania i zsiadania użytkownika. W celu uniknięcia obrażeń ciała lub uszkodzeń mienia należy pamiętać, aby w obszarze pod i obok podnóżkiem nie znajdowały się przedmioty ani kończyny.

PRZESTROGA!

Gdy wspornik nóg znajduje się w najwyższej lub najniższej możliwej pozycji, nie należy przytrzymywać joysticka w pozycji pracy, gdyż może to spowodować uszkodzenie urządzenia uruchamiającego.

Aby wyregulować długość zasilanego centralnie montowanego podnóżka (Rys. 5.59)

- Korzystając z klucza imbusowego 5,0 mm, poluzować dwie śruby (A).
- Ustawić odpowiednią długość podnóżka (B).
- Ponownie dokręcić 2 śruby (A).

UWAGA: Żeby mieć łatwiejszy dostęp do śrub, należy podnieść lub odchylić siedzisko przy użyciu siłowników, lub odchylić siedzisko do tyłu zgodnie z procedurą uzyskiwania dostępu do akumulatora opisaną w rozdziale 10. tej instrukcji.

Element sterujący urządzenia uruchamiającego Quickie Direct:

Bezpośrednie przyciski uruchamiające obsługują wszystkie fabrycznie zatwierdzone urządzenia uruchamiające. Obsługa uzależniona jest od opcji, w jakie wyposażony jest Państwa wózek. Obsługa wsporników nóg, systemu przechylania siedziska, systemu podnoszenia siedziska i systemu rozkładania oparcia;

- Nacisnąć przełącznik dwustabilny odpowiedniego urządzenia uruchamiającego i przesunąć w przód, aż do uzyskania żądanego kąta/wysokości.
- Zwolnić przełącznik dwustabilny, a urządzenie uruchamiające się zatrzyma.

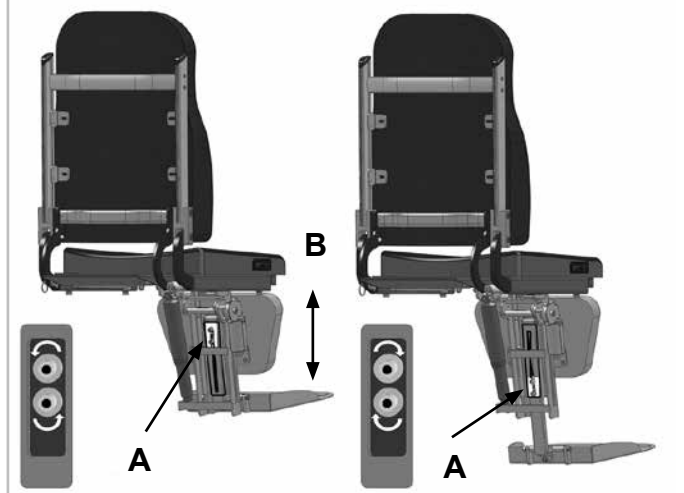
Gdy urządzenie uruchamiające osiągnie pozycję maksymalną/minimalną nie należy przytrzymywać przełącznika dwustabilnego w pozycji pracy, gdyż może to spowodować uszkodzenie urządzenia uruchamiającego. (Rys. 5.60)



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

Rys. 5.59



Rys. 5.60

6.0 Siedzisko

6.1 Twarda płyta siedziska

Twarda płyta siedziska została zaprojektowana tak, aby możliwe było zastosowanie poduszek zmniejszających ucisk, takich jak model Jay, (Rys. 6.1).

6.2 Poduszki siedziska

Poduszki siedziska dostarczane przez Sunrise Medical wyposażone będą w pasy z rzepem Velcro® dopasowane do wstawek na siedzisku (Rys. 6.2).

OSTRZEŻENIE!

Przed użyciem wózka należy się upewnić, że elementy te ustawione są w jednej linii. Inne stosowane poduszki również powinny być wyposażone w pasy z rzepem Velcro® o podobnym ustawieniu, tak aby zagwarantować, że poduszka nie zsunie się z siedziska.

UWAGA: Wszystkie poduszki siedziska dostarczane przez Sunrise Medical wyposażone są w zdejmowane pokrowce.

6.3 Demontowalne pokrywy siedziska

Pokrowce siedziska można całkowicie zdjąć, korzystając z zamków błyskawicznych lub pasów z rzepem Velcro®. Po usunięciu wsporników można zdjąć pokrowce. Zamek błyskawiczny poduszki oparcia znajduje się na spodzie poduszki.

6.4 Tapicerka oparcia

Oparcie modelu Salsa wyposażone jest w tapicerkę Optima, której napięcie można regulować zgodnie z indywidualnymi wymaganiami.

Oparcie z regulowanym napięciem:

Aby zmienić kształt oraz/lub napięcie tapicerki oparcia „Optima”, należy zdjąć wyściełany pokrowiec z tylnej części oparcia i odsłonić taśmy do napinania. Następnie należy poluzować lub naciągnąć taśmy tak, aby napięcie odpowiadało użytkownikowi. (Najwygodniejszą i najbardziej wspomagającą pozycję osiąga się, wykonując regulację w sytuacji, gdy użytkownik siedzi na wózku). Przed użyciem wózka należy się upewnić, że taśmy zostały odpowiednio zamocowane, a następnie ponownie nałożyć wyściełany pokrowiec, (Rys. 6.3).

6.5 Oparcia JAY

Standardowy zestaw montażowy oparcia pozwala na montaż oparcia JAY, które jest dostępne jako dodatkowa opcja.

6.6 Ręczna regulacja stałego kąta nachylenia oparcia rehabilitacyjnego

Regulacja kąta oparcia:

- Należy użyć klucza 13 mm.
- Wykręcić i wyjąć obie śruby z mechanizmów regulacji stałego kąta odchylenia (Rys. 6.4).
- Po wymontowaniu śrub kąt oparcia można ustawić w zakresie od -3° do 12° co 3° .
- Ponownie dokręcić śruby, stosując właściwy moment dokręcający.

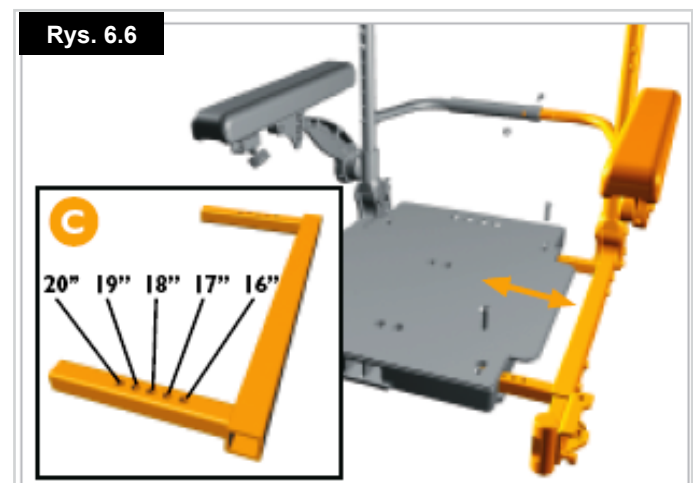
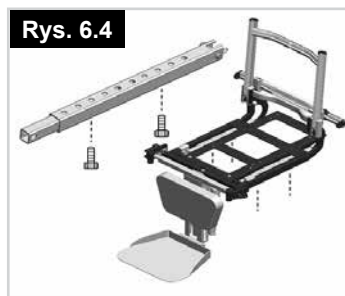
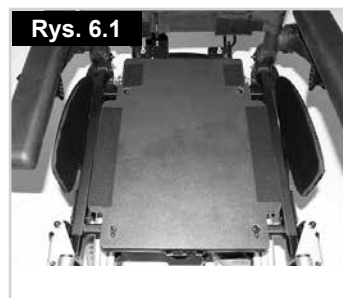
OSTRZEŻENIE!

Przed użyciem wózka należy dokładnie dokręcić cztery śruby oraz prawidłowo i mocno przymocować oparcie.

6.7 Regulacja szerokości standardowego siedziska

1. Wykręcić śruby 5 mm do regulacji szerokości siedziska (A) oraz śrubę 4 mm do regulacji pręta do wieszania ręczników (B), (Rys. 6.5).

2. Przesunąć znajdujące się z lewej strony szynę siedziska, podłokietnik oraz oparcie dożądanego położenia. Patrz ustawienia szerokości siedziska (C), (Rys. 6.6). Ponownie włożyć śruby i dokręcić z użyciem momentu dokręcającego 10 Nm (A-B).



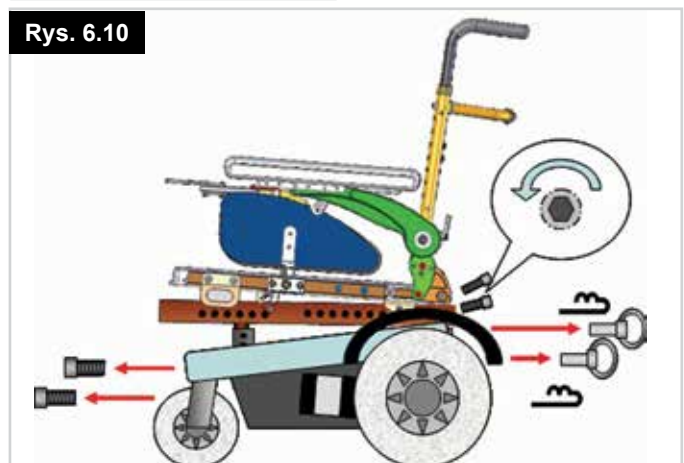
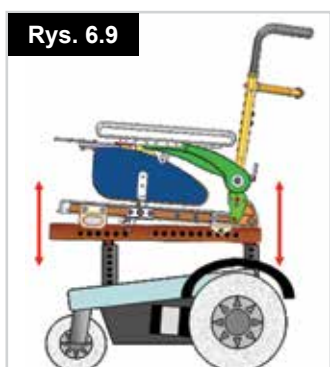
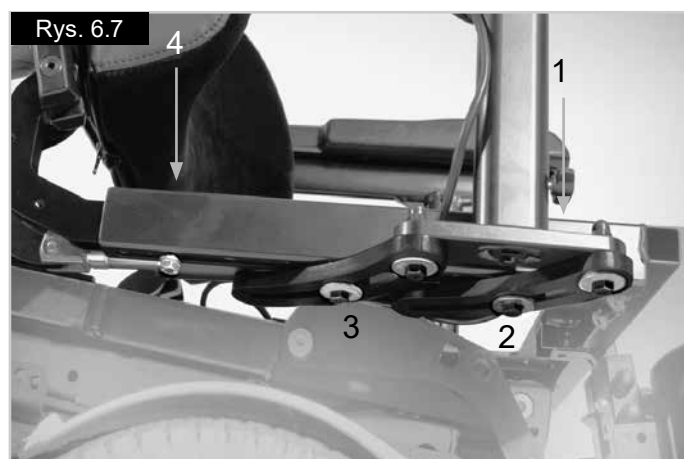
6.8 Głębokość siedziska rehabilitacyjnego

Poluzować śruby regulacji szerokości podłokietnika przy użyciu klucza 13 mm (2 i 3, Rys. 6.7).

- Poluzować śruby montażowe mechanizmu stałego odchylenia / sprężyny gazowej / elektrycznego siłownika (1 i 2, Rys. 6.8).
- Powtórzyć czynności dla drugiej strony pasa.
- Przesunąć wewnętrzną ramę siedziska do właściwego położenia.
- Dokręcić wszystkie śruby (Rys. 6.7 - 6.8).

⚠ OSTRZEŻENIE!

- Sunrise Medical zaleca, aby czynność tę wykonywał zatwierdzony serwis Sunrise Medical.



6.9 Regulacja wysokości siedziska standardowego

⚠ OSTRZEŻENIE!

Upewnić się, że nie występuje ryzyko przytrzaśnięcia palców użytkownika przez ramę górną. Skorzystać z pomocy osoby utrzymującej stabilnie siedzisko podczas regulacji.

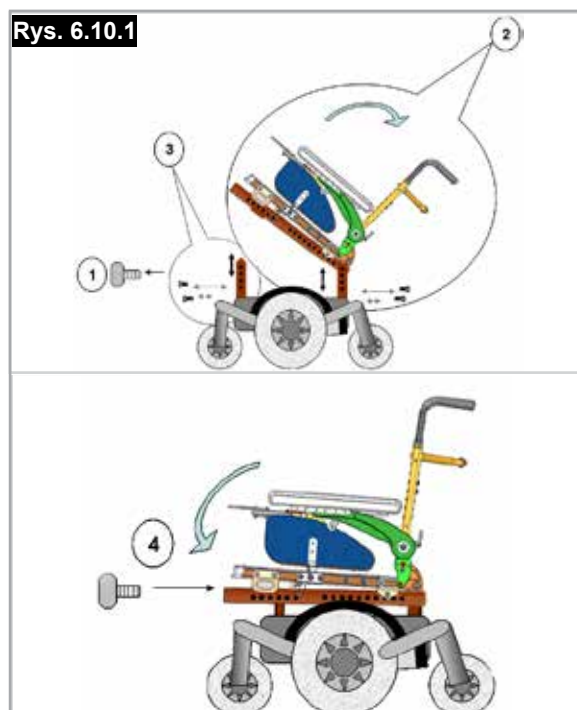
Aby zmienić wysokość siedziska:

Tylko wózki Salsa R2 z napędem na tylne koła:

- Za pomocą klucza imbusowego 5 mm wykręcić dwie śruby ze słupków przednich siedziska.
- Uzyskać dostęp do śrub, wymontowując przednią pokrywę.
- Wyjąć zaciski zabezpieczające z płaskich słupków tylnych, wyciągnąć sworznie pierścieni i poluzować dwie śruby mocujące.
- Zwiększyć/zmniejszyć wysokość siedziska przez wybranie odpowiedniego położenia otworu w tylnych słupkach siedziska.
- Zamontować ponownie sworznie, zaciski i śruby. Dokręcić śruby.
- Wybrać odpowiedni zestaw otworów dla przednich słupków siedziska. Zamontować ponownie i dokręcić śruby, (Rys. 6.9 - 6.11).

Tylko wózki Salsa z napędem na środkową oś:

- Odkręcić 2 pokrętła z przodu, pociągnąć sworznię zwalniającą i przechylić siedzisko do tyłu.
- Wyjąć dwie śruby dwustronne z gniazdem z tylnych słupków siedziska.
- Podnieść/opuścić siedzisko do odpowiedniego położenia.
- Wyrównać otwory, następnie założyć i dokręcić śruby dwustronne z gniazdem.
- Wyjąć dwie śruby dwustronne z gniazdem z przednich słupków siedziska.
- Podnieść/opuścić słupki, aby osiągnąć odpowiednie położenie.
- Wyrównać otwory, następnie założyć i dokręcić śruby dwustronne z gniazdem.
- Zamknąć siedzisko, założyć i dokręcić pokrętła (Rys. 6.10.1).

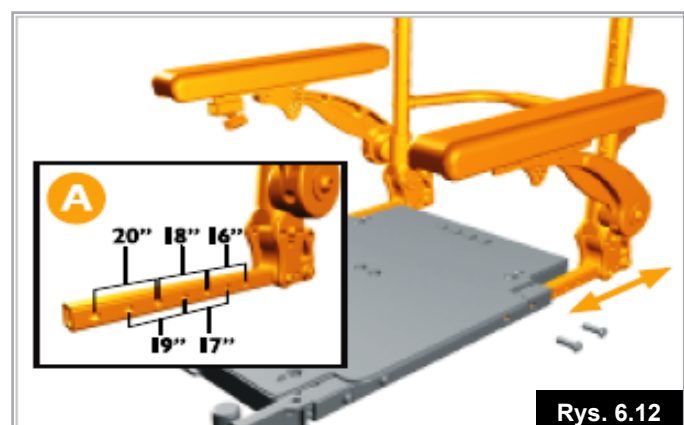


6.10 Regulacja głębokości siedziska

1. Wykręcić śruby 5 mm do regulacji głębokości siedziska znajdujące się z obu jego stron, (Rys. 6.11).



2. Ustawić tylne oparcie i podłokietniki w pozycji odpowiadającej żądanej głębokości siedziska. Patrz ustawienia głębokości siedziska (A), (Rys. 6.12).



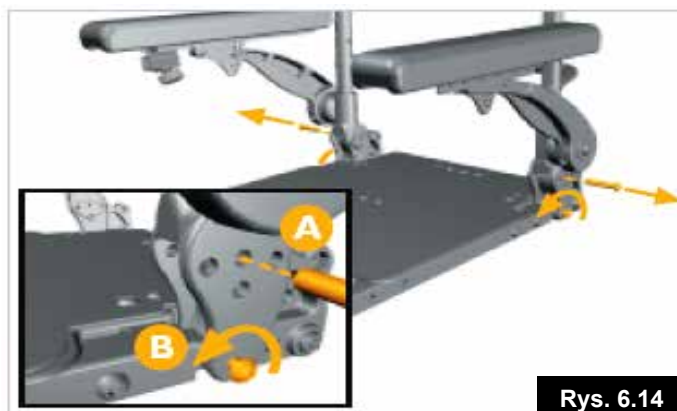
3. Ponownie wkręcić oba zestawy śrub do regulacji głębokości. Należy wykorzystać moment obrotowy 20 N/m, (Rys. 6.13).



6.11 Regulacja kąta nachylenia oparcia

1. Wykręcić śruby ustalające 5 mm wspornika oparcia (A) znajdujące się po obu stronach oparcia. Poluzować sworznie 5 mm do regulacji wspornika oparcia (B) znajdujące się po obu stronach oparcia.

UWAGA: Śruba ustalająca (A) może znajdować się w innej pozycji wyjściowej niż pokazano na rysunku poniżej na Rys. 6.14.



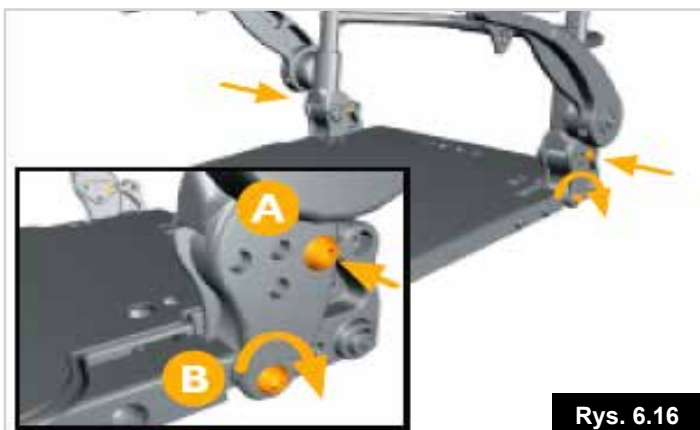
2. Przechylić oparcie do przodu lub do tyłu i ustawić go pod żądanym kątem. Patrz konfigurację ustawienia kąta nachylenia poniżej (Rys. 6.15 na następnej stronie).

Rys. 6.15



3. Ponownie zamontować i dokręcić obie śruby ustalające wspornika oparcia oraz sworznie wspornika (A i B). Patrz konfiguracje ustawienia kąta nachylenia poniżej, (Rys. 6.16).

UWAGA: Na poniższych rysunkach przedstawiono kąt nachylenia 8°.



Rys. 6.16

6.12 Regulacja wysokości oparcia

1. Należy rozpocząć od zdjęcia pokrowca tapicerki, (Rys. 6.17).

Rys. 6.17



2. Poluzować taśmy tapicerki. Zdejmowanie tapicerki nie jest konieczne, (Rys. 6.18).

Rys. 6.18



3. Wykręcić śruby z górnej części tapicerki. Tapicerkę można teraz zdjąć i złożyć w pionie, aby zapewnić dostęp do ukrytych śrub z łbem z gniazdem krzyżowym, (Rys. 6.19).

Rys. 6.19



4. Wykręcić śruby 4 mm pręta do wieszania ręczników oraz sam pręt, (Rys. 6.20).

UWAGA: Etap ten nie jest konieczny w każdym przypadku. Jeżeli uchwyty do popychania znajdują się wystarczająco wysoko, śruby pręta do wieszania ręczników mogą nie zmieścić się do rurek uchwyty do popychania. Aby to sprawdzić, należy ominąć ten etap i przejść do punktu nr 5 i 6. Jeżeli pręt do wieszania ręczników nie utrudnia manewrowania uchwytami do popychania, pręta tego można nie ruszać.

Rys. 6.20



5. Wykręcić śruby 4 mm do regulacji słupków oparcia, (Rys. 6.21).

Rys. 6.21



6. Przesunąć oba słupki oparcia na żądaną wysokość, (Rys. 6.22).

Rys. 6.22



7. Wkręcić z powrotem śruby do regulacji wysokości oparcia. Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm, (Rys. 6.23).

Rys. 6.23



8. Jeśli pręt do wieszania ręczników został zdemontowany w punkcie nr 4, należy go ponownie zamontować wraz ze śrubami. Należy zastosować moment obrotowy 10 Nm, (Rys. 6.24).

UWAGA: Pręt do wieszania ręczników można wyregulować również na tym etapie.

Rys. 6.24



9. Wkręcić z powrotem obie śruby górnej części tapicerki. Upewnić się, że śruby przeszły przez otwory w górnej części tapicerki (A), (Rys. 6.25).

Rys. 6.25



10. Ponownie naciągnąć taśmy tapicerki, (Rys. 6.26).



11. Ponownie nałożyć pokrowiec tapicerki, (Rys. 6.27).



6.13 Ręcznie regulowane oparcie (siedzisko standardowe)

Informacje na temat regulacji głębokości – patrz rozdział 6.8.

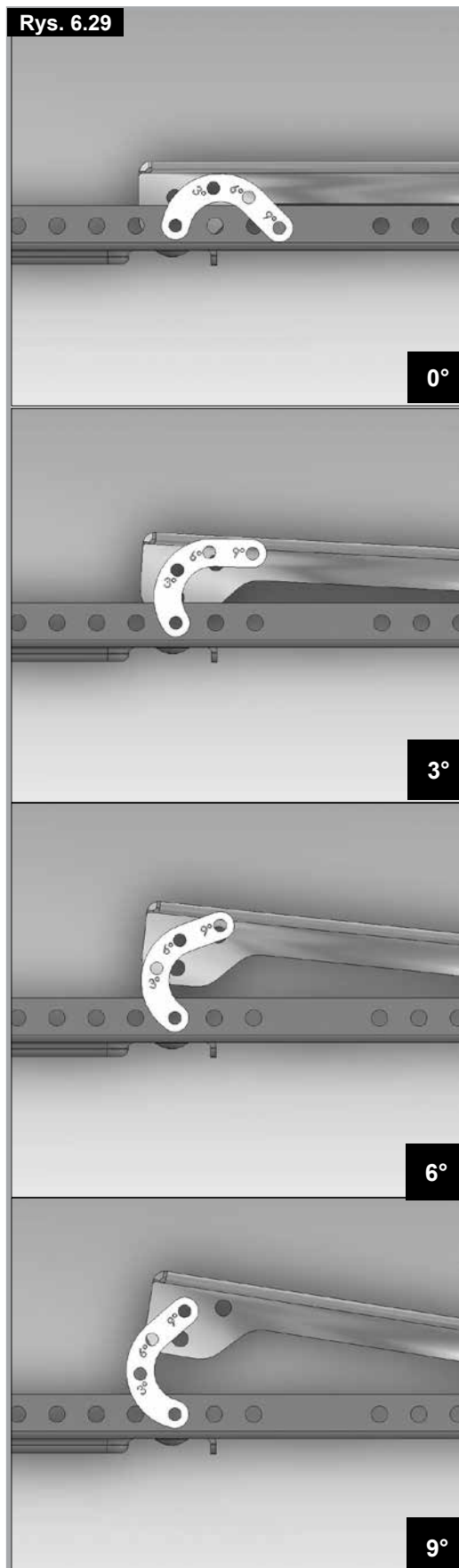
Aby zmienić kąt nachylenia oparcia:

- Pociągnąć dźwignię znajdującą się w górnej części oparcia, obsługującą sprężynę gazową.
- Przytrzymać dźwignię i ustawić żądany kąt nachylenia oparcia.
- Po zwolnieniu dźwigni oparcie pozostanie w ustawionej pozycji.
- Aby ustawić oparcie w pozycji pionowej, może być konieczne popchnięcie go w górę (Rys. 6.28).



6.14 Ręczne ustawianie kąta nachylenia siedziska w modelu SALSA

Aby ustawić kąt nachylenia siedziska, należy wykręcić śrubę mocującą wygięty wspornik znajdujący się między modulem interfejsu siedziska a modulem mocowania siedziska. Ustawić kąt nachylenia siedziska na 0°, 3° lub 6° i 9°, a następnie ponownie wkręcić i dociągnąć śrubę znajdującą się między modulem interfejsu siedziska a modulem mocowania siedziska. (Rys. 6.29).



6.15 Ręczna regulacja oparcia (odchylane ręcznie siedzisko rehabilitacyjne)

Informacje na temat regulacji głębokości można znaleźć w rozdziale 6.2.

Aby zmienić kąt nachylenia oparcia, należy pociągnąć za dźwignię znajdującą się w górnej części oparcia, która obsługuje sprężynę gazową. Przytrzymać dźwignię i ustawić żądany kąt nachylenia oparcia. Po zwolnieniu dźwigni oparcie pozostanie w ustawionej pozycji. Aby ustawić oparcie w pozycji pionowej, może być konieczne popchnięcie go w górę (Rys. 6.29.1).



6.16 Oparcia JAY

Standardowy zestaw montażowy oparcia pozwala na montaż oparcia JAY, dostępnego jako dodatkowa opcja.

6.17 Zagłówek

Aby zamontować standardowy zagłówek, należy przymocować wspornik lokujący do uchwytów do popychania przy pomocy załączonych śrub i nakrętek, upewniając się, że zostały one odpowiednio dokręcone.

Aby zamontować zagłówek rehabilitacyjny, należy przymocować wspornik lokujący do wspornika oparcia przy pomocy załączonych śrub i nakrętek, upewniając się, że zostały one odpowiednio dokręcone.

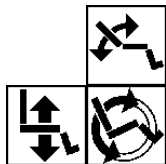
Regulacja zagłówka (wszystkie rodzaje)

Wysokość zagłówka można zmieniać, poluzowując pokrętko regulacyjne i przesuwając wewnętrzną rurkę pionową na żądaną wysokość, a następnie dokręcając pokrętko. Ustawienie zagłówka względem głębokości siedziska regulowane jest przez poluzowanie śrub imbusowych 6 mm i przesunięcie zawiasu do żądanego położenia, a następnie odpowiednie dokręcenie śrub. Aby wyregulować kąt nachylenia zagłówka, należy poluzować śruby w tapicerce zagłówka, ustawić zagłówek w żądanej pozycji i odpowiednio dokręcić śruby. (Rys. 6.30)



6.18 Siedzisko automatycznie pozycjonowane

Oparcie regulowane elektrycznie.
Elektrycznie podnoszenie siedziska.
Elektrycznie przechylenie siedziska.



⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Pochylenie oparcia o więcej niż 15° powoduje zmianę środka ciężkości wózka. Nigdy nie należy przekraczać kąta 15° przy rozkładaniu oparcia, gdy wózek znajduje się na jakiegokolwiek pochyłości lub gdy użytkownik jedzie na wózku.
- Przy elektrycznej regulacji pochylenie o więcej niż 9° spowoduje przejście wózka w „tryb wolnej jazdy”. Jeżeli będzie to miało miejsce przy podniesionym siedzisku, wózek zostanie zatrzymany i nie będzie jechał.

Użycie elektrycznej regulacji podnoszenia siedziska w trakcie jazdy spowoduje przejście wózka w „tryb wolnej jazdy”. Ponowne ustawienie siedziska w najniższym położeniu umożliwia jazdę z pełną prędkością.
STEROWNIK VR2 (Rys. 6.31)

⚠️ OSTRZEŻENIE!

Możliwe jest odwrócenie kierunku działania urządzenia uruchamiającego w stosunku do kierunku działania joysticka. Należy się upewnić, że użytkownik jest świadomy, w którym kierunku należy przesunąć joystick, aby uzyskać żądane działanie. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może skutkować uszkodzeniami oraz/lub obrażeniami.

UWAGA: UWAGA: Szczegółowe informacje dotyczące pilota zdalnego sterowania można znaleźć w rozdziale 7 i 8.

UWAGA: W przypadku ich zamontowania, wszystkie powyższe opcje elektrycznie regulowanego siedziska są sterowane przez sterownik VR2, w ten sam sposób. Patrz rozdział „Obsługa siłowników”, poniżej.

UWAGA: Za pomocą systemu sterowania siedzisko można podnieść o maksymalnie 30 cm.

Obsługa siłowników oparcia:

- Wcisnąć przycisk wyboru trybu, aby wybrać tryb urządzenia uruchamiającego
- Przesuwać joystick w lewo lub w prawo, aby wybrać żądane urządzenie uruchamiające (urządzenie uruchamiające 1 lub 2). Wybór sygnalizowany jest poprzez zaświecenie się pomarańczowej diody LED znajdującej się obok numeru żądanego urządzenia uruchamiającego.
- Przesuwać joystick w przód lub w tył, aby przesunąć oparcie w górę lub w dół.
- Zwolnić joystick po uzyskaniu żądanego kąta.
- Aby powrócić do trybu jazdy z napędem, należy ponownie nacisnąć przycisk uruchamiający.

⚠️ PRZESTROGA!

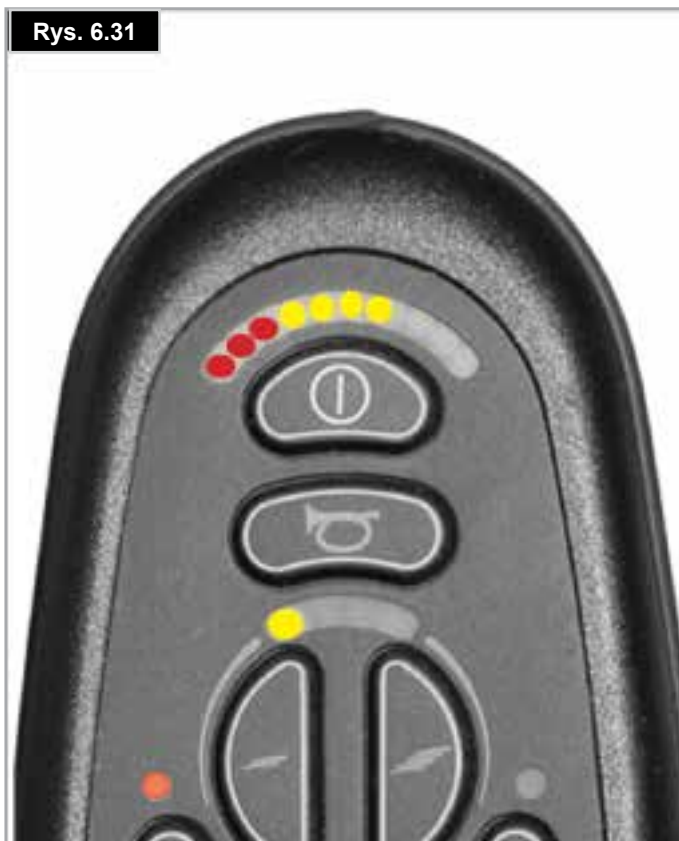
Po całkowitym rozłożeniu/złożeniu do przodu lub podniesieniu/opuszczaniu lub pełnym przechyleniu siedziska do tyłu/do przodu nie należy trzymać joysticka w pozycji pracy — może to spowodować uszkodzenie siłownika.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

Rys. 6.31



6.18.2 Elektrycznie podnoszenie siedziska.

Za pomocą systemu sterowania siedzisko można podnieść o maksymalnie 30 cm.

OSTRZEŻENIE!

- Przed zastosowaniem funkcji podnoszenia siedziska sprawdzić, czy w bezpośredniej okolicy wózka nie znajdują się przeszkody
- (np. wystające ściany) lub objekty narażone na niebezpieczeństwo (np. małe dzieci i zwierzęta).
- Włączenie mechanizmu podnoszenia siedziska spowoduje ograniczenie prędkości wózka.
- Włączenie mechanizmu podnoszenia siedziska wraz z innym mechanizmem elektrycznym spowoduje zatrzymanie wózka.


Sterownik VR2:

Aby skorzystać z automatycznego podnoszenia:

- Nacisnąć jeden z przycisków uruchamiających z ikoną siedziska, aby wybrać tryb urządzenia uruchamiającego.
- Przesuwać joystick w lewo lub w prawo, aby wybrać żądane urządzenie uruchamiające (urządzenie uruchamiające 1 lub 2). Wybór sygnalizowany jest poprzez zaświecenie się diody LED znajdującej się obok żądanego przycisku uruchamiającego.
- Przesuwać joystick w przód lub w tył, aby przesunąć siedzisko w górę lub w dół.
- Zwolnić joystick po uzyskaniu żądanej wysokości.
- Aby powrócić do trybu jazdy z napędem, należy ponownie nacisnąć przycisk uruchamiający.

PRZESTROGA!

Po całkowitym podniesieniu lub opuszczeniu oparcia nie należy przytrzymywać joysticka w pozycji pracy, gdyż może to spowodować uszkodzenie urządzenia uruchamiającego.

 **Sterownik R-net**
Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

6.18.3 Elektrycznie przechylenie siedziska.


Siedzisko można przechylić, korzystając z systemów sterowania.

Sterownik VR2:

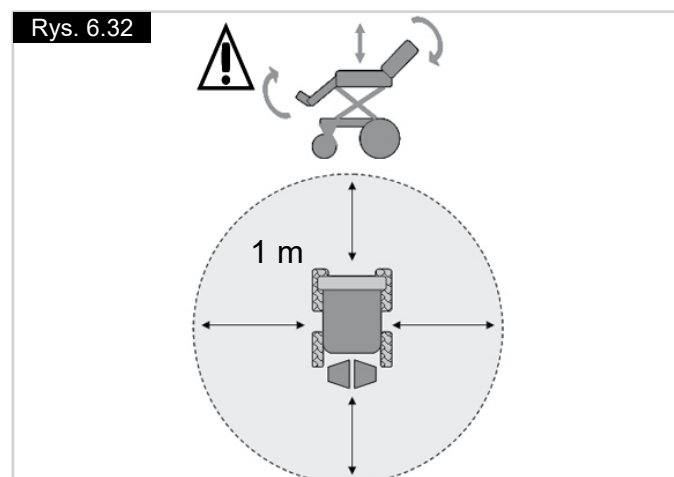
Podczas obsługi elektrycznego mechanizmu pochylania należy stosować się do instrukcji z rozdziału 6.13.2, ale należy nacisnąć przycisk funkcji przechylania.

OSTRZEŻENIE!

- Przed zastosowaniem funkcji pochylania siedziska sprawdzić, czy w bezpośredniej okolicy wózka nie znajdują się przeszkody (Rys. 6.32).
- (np. wystające ściany) lub objekty narażone na niebezpieczeństwo (np. małe dzieci i zwierzęta).
- Włączenie mechanizmu pochylania siedziska spowoduje ograniczenie prędkości wózka.
- Włączenie mechanizmu pochylania siedziska wraz z innym mechanizmem elektrycznym spowoduje zatrzymanie wózka.

 **Sterownik R-net**
Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

UWAGA: Przy maksymalnie podniesionym siedzisku maksymalna prędkość jest ograniczona do ok. 10% wartości normalnej. Jest to tzw. tryb wolnej jazdy. Podniesienie siedziska w połączeniu z innymi funkcjami automatycznego siedziska, takimi jak przechylenie/rozkładanie/wsporników nóg, może zawiesić normalne opcje jazdy (w zależności od programowania). Jest to zupełnie normalne i stanowi funkcję bezpieczeństwa. Aby wznowić jazdę wózkiem inwalidzkim, należy przywrócić początkowe położenia funkcji siedziska.



6.18.4 Element sterujący urządzenia uruchamiającego Quickie Direct (Rys. 6.33).

Obsługa oparcia, podnoszenia siedziska, przechylenia siedziska.

- Przesunąć odpowiedni przełącznik dwustabilny w przód.
- Po osiągnięciu żądanego kąta nachylenia oparcia, wysokości podnoszenia siedziska lub kąta przechylenia siedziska zwolnić przełącznik dwustabilny.

PRZESTROGA!

Po całkowitym rozłożeniu/złożeniu do przodu lub podniesieniu/opuszczaniu lub pełnym przechyleniu siedziska do tyłu/do przodu nie należy trzymać przełącznika w pozycji pracy — może to spowodować uszkodzenie siłownika.

Rys. 6.33



7.0 System sterowania

7.0 Informacje o systemie sterowania R-net

Dostępny jest alternatywny system sterowania wózkiem o nazwie R-net.

System R-net jest wyposażony w rozbudowane opcje i jest odpowiedni dla osób ze złożonymi potrzebami lub preferujących ekranowe opcje menu i wyświetlacze informacji.

System sterowania R-net stanowi proste, efektywne rozwiązanie w wielu sytuacjach, rozszerzając zakres stylu życia użytkownika i zwiększając jego niezależność.

Działanie systemu sterowania wózka inwalidzkiego R-net jest proste i łatwe do zrozumienia. Systemy sterowania R-net i VR2 obejmują najnowocześniejszą elektronikę, stanowiącą rezultat wieloletnich badań, zapewniającą łatwość obsługi i wysoki poziom bezpieczeństwa.

Z powodu obszernego charakteru systemu sterowania R-net w przypadku jego zamontowania jest dostarczany oddzielny podręcznik użytkownika.



Szczegóły funkcji sterowników ręcznych systemu R-net znajdują się w podręczniku użytkownika tego systemu.

7.1 Informacje o systemie sterowania VR2

Przycisk zasilania:

Przycisk zasilania włącza i wyłącza zasilanie układów elektronicznych systemu sterowania, co z kolei gwarantuje podawanie mocy do silników wózka.

PRZESTROGA!

Nie należy korzystać z przycisku zasilania, aby zatrzymać wózek, za wyjątkiem sytuacji awaryjnych. (W przeciwnym razie możliwe jest skrócenie okresu trwałości komponentów wózka)

Wskaźnik akumulatora:

Wskaźnik akumulatora wskazuje, że wózek jest włączony. Wskazuje on także stan pracy wózka. Patrz rozdział 8.

Blokowanie/odblokowywanie wózka:

System sterowania VR2 można zablokować w celu zapobieżenia nieuprawnionemu użytkownikowi wózka. Metoda blokowania polega na naciśnięciu sekwencji klawiszy i wykonaniu określonych ruchów joystickiem w sposób opisany poniżej.

Aby zablokować wózek:

- Gdy system sterowania jest włączony, należy wcisnąć i przytrzymać przycisk zasilania
- Po 1 sekundzie system sterowania wyemituje sygnał dźwiękowy. Teraz należy zwolnić przycisk zasilania
- Przechylić joystick w przód, aż system sterowania wyemituje sygnał dźwiękowy
- Przechylić joystick w przeciwnym kierunku, aż system sterowania wyemituje sygnał dźwiękowy
- Zwolnić joystick - wyemitowany zostanie długi sygnał dźwiękowy
- Wózek został zablokowany

Aby odblokować wózek:

- Włączyć system sterowania za pomocą przycisku zasilania. Wskaźnik maksymalnej prędkości/profilu będzie się wahać w górę i w dół
- Przechylić joystick w przód, aż system sterowania wyemituje sygnał dźwiękowy
- Przechylić joystick w przeciwnym kierunku, aż system sterowania wyemituje sygnał dźwiękowy
- Zwolnić joystick - wyemitowany zostanie długi sygnał dźwiękowy
- Wózek został odblokowany

Obsługa joysticka sterowania:

Po wciśnięciu głównego przycisku zasilania należy odczekać kilka sekund przed poruszeniem joysticka. Pozwoli to na przeprowadzenie samokontroli systemu. W przypadku zbyt wczesnego poruszenia joysticka, wyświetlacz wskaźnika poziomu naładowania akumulatora nie zaświeci się do chwili, aż joystick zostanie zwolniony. Jeżeli pozostanie wyłączony przez ponad 5 sekund, pojawi się błąd systemu. Choć sytuacja taka nie jest szkodliwa dla urządzenia, użytkownik będzie musiał wyłączyć, a następnie ponownie włączyć zasilanie wózka, aby zresetować system.

UWAGA: Jest to funkcja bezpieczeństwa zapobiegająca niezamierzonemu ruchowi.

Podsumowanie instrukcji dotyczących sterowania

1. Aby kierować wózkiem, należy poruszać joystickiem w żądanym kierunku jazdy.
2. Im dalej przemieści się joystick, tym szybciej jedzie wózek.
3. Hamulce zatrzymają wózek automatycznie przy dowolnej prędkości, gdy joystick zostanie zwolniony.

OSTRZEŻENIE!

Początkujący użytkownicy powinni korzystać z mniejszych prędkości do chwili, aż poczują się pewnie podczas jazdy wózkiem.

OSTRZEŻENIE!

Ważne jest, aby wózek został zatrzymany w celu zmiany kierunku (z jazdy do tyłu na jazdę do przodu).

OSTRZEŻENIE!

Przed wsiadaniem na wózek i zsiadaniem z wózka należy zawsze wyłączać wózek.

Wskaźnik maksymalnej prędkości/profilu:

Wskaźnik ten wskazuje maksymalne ustawienie prędkości dla wózka lub, w przypadku, gdy system sterowania zostanie zaprogramowany na określony profil jazdy, wybrany profil jazdy. Wskaźnik ten wskazuje również, czy prędkość wózka została ograniczona czy system sterowania został zablokowany.

Przycisk klaksonu:

W przypadku, gdy ten przycisk zostanie wciśnięty, słychać będzie dźwięk klaksonu.

Przycisk zmniejszania prędkości/profilu:

Wciśnięcie tego przycisku zmniejsza maksymalne ustawienie prędkości lub, w przypadku, gdy system sterowania został zaprogramowany do jazdy według ustawionego profilu, powoduje wybranie profilu jazdy o niższej prędkości.

Przycisk zwiększania prędkości/profilu:

Wciśnięcie tego przycisku zwiększa maksymalne ustawienie prędkości lub, w przypadku, gdy system sterowania został zaprogramowany do jazdy według ustawionego profilu, powoduje wybranie profilu jazdy o wyższej prędkości.

Przycisk uruchamiający i diody LED:

Obsługa tych przycisków będzie różna w zależności od tego, czy dany model wózka wyposażony jest w jedno czy dwa urządzenia uruchamiające.

Wózki z jednym urządzeniem uruchamiającym

Wciśnięcie któregoś z przycisków uruchamiającego spowoduje wejście urządzenia w tryb regulacji. Zostanie to wskazane poprzez zaświecenie się obu diod LED uruchamianego siłownika. Regulację siłownika można przeprowadzić przez przesunięcie joysticka w przód lub w tył. Aby ponownie wejść w tryb jazdy, należy nacisnąć którykolwiek przycisk uruchamiający.

Wózki z dwoma urządzeniami uruchamiającymi

Wciśnięcie któregoś z przycisków uruchamiającego spowoduje wejście urządzenia w tryb regulacji.

Jeżeli lewy przycisk zostanie wciśnięty, odpowiadająca mu dioda LED zaświeci się, zaś przesunięcie joysticka spowoduje wyregulowanie siłownika urządzenia uruchamiającego podłączonego do danego kanału.

Jeżeli prawy przycisk zostanie wciśnięty, odpowiadająca mu dioda LED zaświeci się, zaś przesunięcie joysticka spowoduje wyregulowanie silnika siłownika podłączonego do drugiego kanału.

Aby ponownie wejść w tryb jazdy, należy wcisnąć wybrany przycisk uruchamiający zgodnie ze wskazaniem odpowiedniej diody LED.

Możliwe jest także wybranie innego urządzenia uruchamiającego przez ruchy joystickiem w prawo lub w lewo.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

Gniazdo ładowania i programowania:

OSTRZEŻENIE!

Gniazdo to powinno być wykorzystywane wyłącznie do programowania i ładowania wózka.

OSTRZEŻENIE!

Gniazda tego nie powinno się używać w celu dostarczania zasilania dla żadnego innego urządzenia. Podłączanie innych urządzeń elektrycznych może spowodować uszkodzenie systemu sterowania lub wpłynąć na sprawność elektromagnetyczną wózka.

Informacje dotyczące ładowania - patrz rozdział 11.

Gniazdo programowania umożliwia autoryzowanemu dystrybutorowi produktów Sunrise Medical przeprogramowanie wózka i uzyskanie przydatnych informacji w przypadku szukania potencjalnych usterek. W chwili opuszczania fabryki przez wózek parametry sterownika są ustawione na wartości domyślne.

Aby zaprogramować sterownik, konieczne jest posiadanie specjalnego urządzenia do programowania (urządzenia ręcznego lub oprogramowania komputerowego), które dostępne jest u autoryzowanego dystrybutora produktów Sunrise Medical.

OSTRZEŻENIE!

Programowanie sterownika wózka może wykonywać wyłącznie autoryzowany personel przeszkolony przez Sunrise Medical. Niewłaściwe ustawienie sterownika może skutkować jazdą wózka bez zachowania bezpiecznych ograniczeń i może spowodować uszkodzenia urządzenia lub obrażenia ciała.

OSTRZEŻENIE!

Firma SUNRISE MEDICAL nie bierze odpowiedzialności za uszkodzenia wynikające z nieprzewidzianego zatrzymania, niewłaściwego zaprogramowania ani nieautoryzowanego użycia wózka.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

7.2 VR2-L

Między systemami VR2 i VR2-L istnieją różnice w odniesieniu do systemów sterowania; różnice te opisano poniżej. Wszystkie wspólne przyciski kontrolne systemów można znaleźć na stronie poprzedniej.

Światła i kierunkowskazy:

Model SALSA może być wyposażony w światła i kierunkowskazy. W przypadku, gdy światła nie zostały zamontowane fabrycznie, mogą one zostać zamontowane przez autoryzowanego dystrybutora produktów Sunrise Medical jako wyposażenie opcjonalne.

OSTRZEŻENIE!

Przed udaniem się na zewnątrz w nocy należy się upewnić, że światła i kierunkowskazy działają poprawnie oraz że ich powierzchnie są czyste.

Kierunkowskazy:

Aby włączyć kierunkowskazy wózka, należy przesunąć odpowiedni przycisk w lewo lub w prawo; zaświeci się wtedy również odpowiednia dioda LED.

Należy wcisnąć przycisk kierunkowskazu, aby wyłączyć kierunkowskaz i odpowiadającą mu diodę LED

PRZESTROGA!

W przypadku, gdy dioda LED w nagły sposób zamiga, oznacza to, że wykryte zostało całkowite zwarcie, obwód otwarty pojedynczej lampy lub całkowity obwód otwarty w lewym bądź prawym kierunkowskazie

Światła główne:

Aby włączyć światła wózka, należy użyć tego przycisku; zaświeci się odpowiednia dioda LED.

Należy wcisnąć przycisk świateł, aby wyłączyć światła i odpowiadającą im diodę LED

PRZESTROGA!

W przypadku, gdy dioda LED zamiga, oznacza to, że wykryto zwarcie w obwodzie świateł

Światła ostrzegające przed niebezpieczeństwem:

Aby włączyć światła ostrzegające przed niebezpieczeństwem, w które wyposażony jest wózek, należy użyć tego przycisku; jednocześnie zaświeci się odpowiednia dioda LED. Diody LED lewego i prawego kierunkowskazu również zaczną migać.

Należy wcisnąć przycisk świateł ostrzegających przed niebezpieczeństwem, aby wyłączyć światła i odpowiadającą im diodę LED.

PRZESTROGA!

W przypadku, gdy dioda LED w nagły sposób zamiga, oznacza to, że wykryte zostało całkowite zwarcie, obwód otwarty pojedynczej lampy lub całkowity obwód otwarty w całym obwodzie świateł.

Przycisk uruchamiający i diody LED:

Obsługa tych przycisków będzie różna w zależności od tego, czy dany model wózka wyposażony jest w jedn czy dwa siłowniki.

Wózki z jednym urządzeniem uruchamiającym

Wciśnięcie przycisku uruchamiającego spowoduje wejście siłownika w tryb regulacji. Zostanie to wskazane poprzez zaświecenie się obu diod LED uruchamianego siłownika. Regulację siłownika można przeprowadzić przez przesunięcie joysticka w przód lub w tył. Aby ponownie wejść w tryb jazdy, należy nacisnąć którykolwiek przycisk uruchamiający.

Wózki z dwoma urządzeniami uruchamiającymi

Wciśnięcie przycisku uruchamiającego spowoduje wejście siłownika w tryb regulacji. Jednokrotne wciśnięcie przycisku powoduje zaświecenie się lewej diody LED, zaś przesunięcie joysticka powoduje regulację siłownika podłączonego do tego kanału. Jeżeli prawy przycisk zostanie wciśnięty, odpowiadająca mu dioda LED zaświeci się, zaś przesunięcie joysticka spowoduje wyregulowanie silnika siłownika podłączonego do drugiego kanału.

Aby ponownie wejść w tryb jazdy, należy wcisnąć wybrany przycisk uruchamiający zgodnie ze wskazaniem odpowiedniej diody LED.

Możliwe jest także wybranie innego urządzenia uruchamiającego przez ruchy joystickiem w prawo lub w lewo.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

7.3 Jednostka systemu podwójnej kontroli VR2

Przycisk i wskaźnik sterowania:

Wskazuje, który joystick odpowiada za sterowanie. Jeżeli świeci się czerwone światło, za sterowanie odpowiada joystick użytkownika. Jeżeli świeci się zielone światło, za sterowanie odpowiada joystick systemu podwójnej kontroli. Przycisk ten wykorzystywany jest do zmiany kontroli sterowania między tymi dwoma systemami.

Przycisk uruchamiający i dioda LED:

Wszystkie systemy podwójnej kontroli VR2 wyposażone są standardowo w przycisk uruchamiający.

UWAGA: Jeżeli VR2 zaprogramowane jest bez siłowników regulowanych elektrycznie, przycisk ten nie odpowiada za żadną funkcję.

Wózki z jednym siłownikiem regulowanym elektrycznie:

Jednokrotne wciśnięcie przycisku uruchamiającego spowoduje wejście siłownika w tryb regulacji. Zostanie to wskazane poprzez zaświecenie się obu diod LED uruchamianego siłownika. Regulację siłownika można wtedy przeprowadzić przez przesunięcie joysticka w przód lub w tył.

Aby ponownie wejść w tryb jazdy, należy wcisnąć przycisk uruchamiający lub przycisk prędkości.

Wózki z dwoma siłownikami regulowanymi elektrycznie:

Wciśnięcie przycisku uruchamiającego spowoduje wejście siłownika w tryb regulacji. Jednokrotne wciśnięcie przycisku powoduje zaświecenie się lewej diody LED, zaś przesunięcie joysticka do przodu lub tyłu powoduje regulację siłownika podłączonego do tego kanału. Wybór między dwoma siłownikami przeprowadza się poprzez przesunięcie joysticka w lewo lub w prawo. Jeśli zmieni się siłownik, zmieni się także świecąca się dioda LED. Dioda lewa odpowiada urządzeniu uruchamiającemu 1, zaś prawa – urządzeniu uruchamiającemu 2.

Aby ponownie wejść w tryb jazdy, należy wcisnąć przycisk uruchamiający lub przycisk prędkości.

Przycisk i wskaźnik maksymalnej prędkości:

Wskazują maksymalne ustawienie prędkości wózka w przypadku, gdy sterowanie wykonywane jest przez system podwójnej kontroli. Istnieje pięć ustawień – ustawienie 1 odpowiada najmniejszej prędkości, a ustawienie 5 największej prędkości. Ustawienie prędkości zmienia się za pomocą przycisku prędkości.

UWAGA: W przypadku, gdy system sterowania zostanie zaprogramowany na profil jazdy, regulator prędkości systemu podwójnej kontroli będzie regulował jedynie prędkość w ramach wybranego profilu.

UWAGA: Zmianę profili jazdy można przeprowadzić jedynie przy pomocy VR2

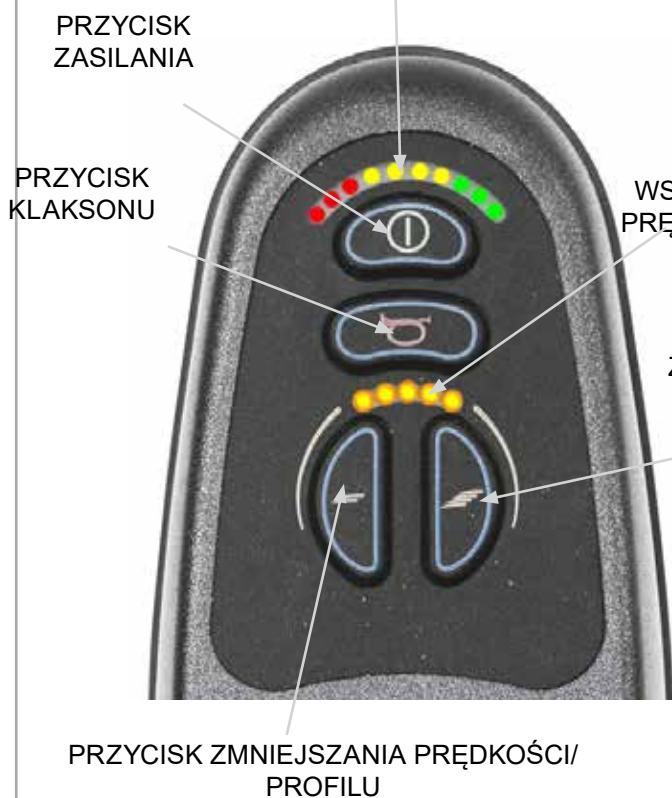


Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.



WSKAŹNIK AKUMULATORA



UKŁAD PANELU STEROWANIA VR2

PRZYCISK SYGNALIZACJI NIEBEZPIECZEŃSTWA

PRZYCISK ŚWIATEŁ

PRZYCISK URUCHAMIAJĄCY



UKŁAD PANELU STEROWANIA VR2-L



JEDNOSTKA SYSTEMU PODWÓJNEJ KONTROLI VR2



8.0 Rozwiązywanie problemów przy pomocy sterowania ręcznego VR2

OSTRZEŻENIE!

Jeżeli w systemie sterowania ręcznego wskazana zostanie usterka diagnostyczna, zawsze należy zwrócić się o poradę do autoryzowanego dystrybutora produktów Sunrise Medical.

Wskaźnik akumulatora i wskaźnik maksymalnej prędkości/profilu wskazują stan systemu sterowania.

Wskaźnik akumulatora jest stabilny:
oznacza to, że wszystko jest w porządku.

Wskaźnik akumulatora powoli miga:
oznacza to, że system sterowania pracuje prawidłowo, ale akumulatory wymagają jak najszybszego naładowania.

Wskaźnik akumulatora wskazuje wzrastający poziom:
oznacza to, że akumulatory są ładowane. Użytkownik nie będzie mógł jechać wózkem, aż ładowarka zostanie odłączona, a system sterowania nie zostanie wyłączony i ponownie włączony.

Wskaźnik akumulatora szybko zamiga (nawet przy zwolnionym joysticku):
Zadziałały obwody bezpieczeństwa systemu sterowania i uniemożliwione zostało poruszenie wózka przez system sterowania.

To znaczy, że VR2 wykrył problem w pewnym miejscu w systemie elektrycznym wózka.

- Wyłączyć system sterowania
- Należy się upewnić, że wszystkie złącza wózka i systemu sterowania zostały w odpowiedni sposób podłączone.
- Sprawdzić stan akumulatora
- Jeśli zlokalizowanie problemu jest niemożliwe, należy wypróbować zalecenia zawarte w instrukcji samodzielnej pomocy na stronie (Rys. 8.1)
- Ponownie włączyć system sterowania i spróbować ruszyć wózkem.

OSTRZEŻENIE!

Jeżeli po raz kolejny zadziałają obwody bezpieczeństwa, należy wyłączyć wózek i nie próbować więcej go włączać. Skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.

Instrukcja samodzielnej pomocy: (Rys. 8.1, na odwrocie strony).

W przypadku, gdy dojdzie do samoczynnego wyłączenia systemu, można sprawdzić, co dokładnie się stało, licząc migające kreski na wskaźniku akumulatora.

Należy sprawdzić liczbę migających kresek na załączonej liście i postępować według załączonych instrukcji.

Wolny lub spowolniony ruch:

Jeżeli wózek nie jedzie z pełną prędkością lub nie reaguje odpowiednio szybko, a stan akumulatora jest dobry, należy sprawdzić ustawienie maksymalnej prędkości. Jeżeli wyregulowanie ustawienia prędkości nie rozwiąże problemu, być może doszło do niestwarzającej zagrożenia usterki.

Skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.

Wskaźnik prędkości/profilu waha się w górę i w dół:
oznacza to, że system sterowania jest zablokowany, patrz rozdział 7.1. w celu uzyskania informacji na temat sposobu odblokowania systemu sterowania.

Wskaźnik prędkości/profilu miga:
oznacza to, że prędkość wózka jest ograniczona ze względów bezpieczeństwa. Dokładna przyczyna zależy będzie od konstrukcji wózka, ale zwykle sytuacja taka wskazuje, że siedzisko jest podniesione.

Dioda LED siłownika miga:
oznacza to, że siłowniki mogą być zablokowane w jednym lub obu kierunkach.
Skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

Instrukcja samopomocy, (Rys. 8.1).

Kod usterki	Możliwa przyczyna
	Należy naładować akumulatory lub podłączenie akumulatora jest nieprawidłowe. Sprawdzić podłączenie akumulatora. Jeżeli wszystkie podłączenia są prawidłowe, należy spróbować naładować akumulatory
	Podłączenie silnika po lewej stronie jest nieprawidłowe. Sprawdzić podłączenie silnika po lewej stronie.
	Zwarcie silnika po lewej stronie z podłączeniem akumulatora. Skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical
	Podłączenie silnika po prawej stronie jest nieprawidłowe. Sprawdzić podłączenie silnika po prawej stronie.
	Zwarcie silnika po prawej stronie z podłączeniem akumulatora. Skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical
	Wózek nie jedzie ze względu na sygnał zewnętrzny. Możliwe, że podłączona jest ładowarka akumulatora.
	Wskazany został błąd joysticka. Przed włączeniem systemu sterowania należy się upewnić, że joystick znajduje się w pozycji wyśrodkowanej
	Wskazana została usterka systemu sterowania. Należy się upewnić, że złącza systemu sterowania są prawidłowo podłączone.
	Podłączenie hamulca ręcznego jest nieprawidłowe. Sprawdzić podłączenia hamulca ręcznego i silnika. Należy się upewnić, że złącza systemu sterowania są prawidłowo podłączone
	System sterowania został poddany działaniu zbyt wysokiego napięcia. Zwykle spowodowane jest to nieprawidłowym podłączeniem akumulatora. Sprawdzić podłączenie akumulatora
+ S	S=diody LED wskaźnika prędkości Wskazana została usterka komunikacji. Należy się upewnić, że przewód joysticka został odpowiednio podłączony i nie jest uszkodzony
+ A	A=diody LED urządzenia uruchamiającego Wskazane zostało samoczynne wyłączenie siłownika. W przypadku, gdy zamontowane jest więcej niż jeden siłownik regulowany elektrycznie, należy sprawdzić, który siłownik nie pracuje. Sprawdzić okablowanie siłownika.

Rys. 8.1



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

9.0 Elementy montażowe sterownika

9.1 Ostrzeżenia:

OSTRZEŻENIA!

- Nie wymieniać gałki joysticka na żaden inny niezatwierdzony przedmiot. Może to spowodować niebezpieczne działanie oraz utratę kontroli nad wózkiem.
- Ważne jest, aby w przypadku zużycia lub rozdarcia kaptura joysticka wymienić go; nieprzestrzeganie tego zalecenia może spowodować znaczne uszkodzenie sterownika i niespodziewany ruch wózka.
- Należy się upewnić, że użytkownik ma zawsze wygodny dostęp do elementów sterowania podczas jazdy wózkiem oraz że sterownik został odpowiednio przymocowany do wózka.

9.2 Sterowanie dla osoby towarzyszącej:

OSTRZEŻENIA!

- Należy się upewnić, że prędkość jazdy wózka ustawiona na joystick dodatkowy dla osoby towarzyszącej jest prędkością, z jaką osoba towarzysząca może się swobodnie poruszać.
- Pozostawiając użytkownika na wózku, należy zawsze wyłączać zasilanie sterownika. (Rys. 9.1)

9.3 Odchylany sterownik:

OSTRZEŻENIA!

- Przed wyregulowaniem odchylanego ramienia należy wyłączyć sterownik w celu uniknięcia przypadkowego przesunięcia joysticka, co mogłoby spowodować niezamierzony ruch wózka.
- Trzymać palce, elementy odzieży itp. z daleka od mechanizmu odchylania podczas jego obsługi.
- Należy pamiętać, że szerokość wózka zwiększa się, gdy odchylane ramię jest wysunięte, a więc wózek może się nie zmieścić w przejeździe pomiędzy pewnymi przeszkodami na drodze.
- Na zestawie montażowym panelu sterowania na odchylanym ramieniu nie wolno zawieszać żadnych przedmiotów, gdyż może to spowodować uszkodzenie mechanizmu odchylania.
- Podczas wchodzenia i schodzenia z wózka nie należy wspierać się na pilocie.
- Podczas regulacji odchylanego ramienia należy się upewnić, że zasilanie jest wyłączone.
- Podczas korzystania z panelu sterowania na odchylanym ramieniu równoległym należy korzystać wyłącznie z małej prędkości manewrowania, (Rys. 9.2).



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.



9.4 Sterownik zamontowany na drążku środkowym (R-net)

⚠ OSTRZEŻENIE!

- Sprawdzić, czy sterownik jest pewnie przymocowany do drążka środkowego.
- Przed przesunięciem sterownika zawsze należy wyłączać jego zasilanie.

9.5 Sterownik zamontowany na stoliku (R-net)

⚠ OSTRZEŻENIE!

- Maksymalne dozwolone obciążenie stolika wynosi 2,5 kg.
- Nie należy przeciążać stolika, gdyż może to spowodować jego złamanie lub utratę stabilności wózka.
- Przed przesunięciem sterownika zawsze należy wyłączać jego zasilanie.
- Nie wolno zostawiać zapalonych papierosów ani innych źródeł wysokiej temperatury na stoliku, gdyż może to spowodować jego deformację lub trwałe uszkodzenie.
- Przy ustawianiu stolika do użytku należy się upewnić, że kończyny i elementy ubioru nie zostały przytrzaśnięte.
- Należy sprawdzić, czy dostęp do sterowników podczas ruchu wózka jest zawsze wygodny i czy żadne elementy umieszczone na stoliku nie zakłócają sterowania wózka.

9.6 Centralny sterownik zamontowany na stoliku odchylanym (R-net)

Centralny sterownik zamontowany na stoliku odchylanym umożliwia odchylenie sterownika ręcznego w celu uzyskania płaskiej powierzchni, jeśli potrzebny jest stolik, i powrót do położenia, gdy użytkownik wymaga dostępu do sterownika ręcznego.

UWAGA: Wszystkie ostrzeżenia dla wersji odchylanej są identyczne jak dla normalnej (rozdział 10.4 powyżej); dodano następujące dodatkowe ostrzeżenia:

⚠ OSTRZEŻENIE!

- Przed odchyleniem sterownika należy sprawdzić, czy jest on wyłączony

UWAGA: Należy pamiętać, że w przypadku odchylenia sterownika na dolną stronę stolika ze względu na bezpieczeństwo użytkownika sterowanie zostanie wyłączone.



Montaż sterownika R-net na drążku środkowym
Szczegóły funkcji sterowników ręcznych systemu R-net znajdują się w podręczniku użytkownika tego systemu.

9.7 Sterownik Forus (R-net)

⚠ OSTRZEŻENIA!

- Należy się upewnić, że prędkość jazdy wózka ustawiona na sterowniku Forus jest prędkością, z jaką osoba towarzysząca może się swobodnie poruszać.
- Należy się upewnić, że użytkownik ma zawsze wygodny dostęp do elementów sterowania podczas jazdy wózkiem oraz że sterownik został odpowiednio przymocowany do wózka.
- Ważne jest, aby w przypadku zużycia lub rozdarcia kaptura joysticka wymienić go; nieprzestrzeganie tego zalecenia może spowodować znaczne uszkodzenie sterownika i niespodziewany ruch wózka.
- Pozostawiając użytkownika na wózku, należy zawsze wyłączać zasilanie sterownika.
- Nie wymieniać gałki joysticka na żaden inny niezatwierdzony przedmiot. Może to spowodować niebezpieczne działanie oraz utratę kontroli nad wózkiem.
- Nie należy zawieszać na uchwytych sterownika Forus żadnych przedmiotów.

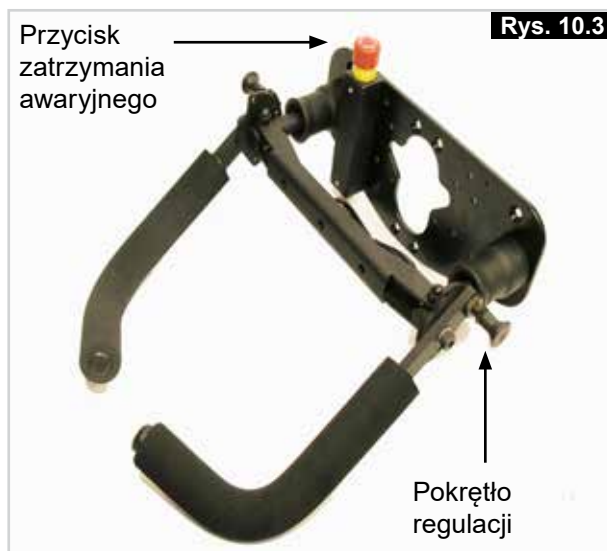
Manipulator dodatkowy Forus dla osoby towarzyszącej to urządzenie mechaniczne, przekładające ruchy osoby towarzyszącej na ruch joysticka w ramach zdalnego sterowania. (Rys. 10.3)

Manipulator dodatkowy osoby towarzyszącej Forus działa wyłącznie ze sterownikami R-net.

Sterownik Forus ze sterownikiem R-net

Szczegóły funkcji sterowników ręcznych systemu R-net znajdują się w podręczniku użytkownika tego systemu.

Manipulator dodatkowy dla osoby towarzyszącej Forus jest gotowy do użycia po włączeniu sterownika ręcznego. Pociągnięcie uchwyty w dół powoduje jazdę wózka inwalidzkiego do tyłu, pociągnięcie w górę – jazdę do przodu. Przesunięcie w lewo lub w prawo skutkuje jazdą wózka w odpowiednim kierunku.



Mechanizm uchwytu do popychania Forus jest wyśrodkowany za pomocą sprężyn, przywracających położenie środkowe zawsze po zdjęciu ręki osoby towarzyszącej z uchwytów. Wysokość uchwytów do popychania można regulować, zwalniając sworzeń sprężynowy z boku, ustawiając prawidłową wysokość i zwalniając sworzeń. (Rys. 10.3)

9.8 Przycisk zatrzymania awaryjnego

Manipulator dodatkowy dla osoby towarzyszącej Forus jest wyposażony w przycisk ZATRZYMANIA AWARYJNEGO (Rys. 10.3). Jego naciśnięcie powoduje kontrolowane zatrzymanie wózka.

Naciśnięty przycisk zostaje automatycznie zablokowany mechanicznie w tym położeniu. W celu zwolnienia należy przekręcić i pociągnąć przycisk ZATRZYMANIA AWARYJNEGO do zablokowania w położeniu wyłączenia. Można wtedy włączyć wózek.

UWAGA: Wózek należy zawsze przemieszczać ostrożnie. Jeśli programowanie profilu sterowania przez osobę towarzyszącą wymaga regulacji w celu uzyskania większego komfortu osoby towarzyszącej i/ lub osoby siedzącej na wózku, należy skontaktować się z serwisantem firmy Sunrise w celu dokonania dostosowania.

Jeśli wymagana jest zmiana kierunku ruchu manipulatora dodatkowego dla osoby towarzyszącej, w celu dokonania dostosowania należy skontaktować się z autoryzowanym sprzedawcą firmy Sunrise.

9.9 Automatyczne odchylane ramię (R-net)

Ta opcja (Rys. 10.4) jest używana w celu zamontowania mechanizmów kontroli podbródkiem lub rurki i ustnika, które można obsługiwać za pomocą przycisku osoby towarzyszącej bądź przełącznika taśmowego.

OSTRZEŻENIE!

Przed rozpoczęciem obsługi ramienia odchylanego należy zapoznać się z otoczeniem. Należy sprawdzić, czy przestrzeń z boku jest wystarczająca, aby uniknąć uszkodzenia urządzenia sterującego i obrażeń innych osób.

OSTRZEŻENIE!

Należy pamiętać, że podczas jazdy wózkiem zawsze istnieje możliwość przypadkowego użycia ramienia odchylanego. Przed użyciem wózka należy zapewnić wygodne położenie przełącznika sterowania.

Automatyczne ramię odchylane działa wyłącznie ze sterownikami R-net.

Automatyczne ramię odchylane z mechanizmem kontroli podbródkiem R-net



Szczegóły funkcji sterowników ręcznych systemu R-net znajdują się w podręczniku użytkownika tego systemu.



Rys. 10.4

10.0 Specjalne elementy systemu sterowania

10.1 Matryca zbliżeniowa

OSTRZEŻENIA

- Czujniki stosowane w tym produkcie działają w przypadku występowania wystarczającego nawilżenia dowolną substancją odznaczającą się przewodnictwem elektrycznym.
- Zakłócenia elektromagnetyczne z elektrycznych linii zasilających i niektórych typów telefonów powodują aktywację czujników.
- Te czujniki należą do typu pojemnościowego i są aktywowane przez dowolny materiał przewodzący. Te czujniki są czujnikami elektronicznymi i wytwarzają pole elektryczne, na które wpływ mogą mieć płyny oraz zakłócenia w częstotliwości radiowej.
- W przypadku zmoczenia użytkownika przez deszcz lub rozlania cieczy na poduszkę czujnika istnieje duże prawdopodobieństwo nieprawidłowego działania wózka. Należy, jeśli to możliwe, spróbować aktywować czujnik zatrzymania lub wyłączyć wózek.
- Należy unikać korzystania pod liniami wysokiego napięcia lub w pobliżu telefonów komórkowych, które mogą zakłócać pola elektryczne wytwarzane przez czujnik.
- Operatorowi wózka należy przekazać ostrzeżenie o możliwości nagłego zatrzymania wózka lub jego nieprawidłowego działania spowodowanego przez ciecz lub zakłócenia radiowe (RFI).
- Zakłócenia radiowe wpływają na większość sprzętu elektronicznego. Należy uważać, używając przenośnego sprzętu komunikacyjnego w obszarach, w których w matrycy umieszczone są czujniki. W przypadku spowodowania przez zakłócenia radiowe nieprawidłowego działania, należy natychmiast wyłączyć wózek. Odejść do czasu zakończenia transmisji.

10.2 Sterowanie za pomocą matrycy (Rys. 10.1)

W matrycy używane są trzy czujniki bezdotykowe służące do sterowania, po jednym w każdej poduszce głowowej.

Czujnik znajduje się w środku elementów sterujących jazdą do przodu i do tyłu w części głowowej.

Czujniki w prawej i lewej części głowowej służą odpowiednio do ruchu w kierunku prawym i lewym.

Czwarty przełącznik jest przełącznikiem trybu i służy do przełączania matrycy między ruchem do przodu i do tyłu oraz między sterowaniem wózkiem inwalidzkim a obsługą urządzeń dodatkowych (takich jak automatyczne siedzisko lub dodatkowe systemy komunikacyjne).

Rys. 10.1



Przełączanie trybów

Dostępny jest wachlarz przełączników trybu. Można je podzielić na trzy typy: wewnętrzne, montowane sprzętowo i zewnętrzne.

- Wewnętrzny: tryb w lewej lub prawej poduszce
- Montaż sprzętowy: przełącznik belki
- Zewnętrzny: włókno optyczne, przycisk lub lewar trybu 2 Wszystkie przełączniki trybu wykonują te same zadania.
- Pojedyncze kliknięcie przełącznika trybu powoduje przełączenie między jazdą do przodu i do tyłu.
- Dwukrotne kliknięcie przełącznika trybu powoduje zmianę trybu pracy systemu. Np. ze spoczynku na sterowanie elementem uruchamiającym itp.

Szczegóły znajdują się w instrukcji użytkownika dostarczonej wraz z modułem przez autoryzowanego dystrybutora produktów firmy Sunrise Medical

10.3 Proporcjonalny sterownik obsługiwany głową

Działanie sterownika obsługiwane głową (Rys. 10.2)

1. Sterowanie odbywa się na podstawie przemieszczenia zagłówka. W celu uzyskania wyników na zagłówek należy wyrzeć niewielki nacisk.
2. Położenie neutralne odpowiada brakowi przemieszczenia nagłówka.
3. Przesunięcie zagłówka w prawo lub lewo powoduje ruch wózka w odpowiednim kierunku.
4. W celu jazdy do przodu lub do tyłu nagłówek należy przesunąć do tyłu. Zastosowanie przełącznika trybu umożliwia wybór kierunku ruchu. Jest to wyświetlane na rozbudowanym module wyświetlacza.
5. Im większe przemieszczenie zagłówka w stosunku do położenia neutralnego, tym szybszy ruch wózka.

Szczegóły znajdują się w instrukcji użytkownika dostarczonej wraz z modułem przez autoryzowanego dystrybutora produktów firmy Sunrise Medical



Sterowniki obsługiwane za pomocą głowy

Szczegóły funkcji sterowników ręcznych systemu R-net znajdują się w podręczniku użytkownika tego systemu.

Rys. 10.2



10.4 Sterowanie rurką oraz przyciski osoby towarzyszącej.

OSTRZEŻENIA

- Nie zwiąć przewodu wokół przełącznika. Przewód należy zwiąć osobno.
- Nie ciągnąć za przewód przełącznika.
- Nie przeciążać połączenia przełącznika, przestrzegać maksymalnych wartości znamionowych prądu.
- Nie zanurzać przełącznika w wodzie.
- Nie otwierać ani nie próbować naprawiać przełącznika.
- Nie czyścić przełącznika rozpuszczalnikami, używać wyłącznie wilgotnej szmatki lub alkoholu. Rurę pneumatyczną rurki i ustnika można sterylizować za pomocą autoklawu gazowego.
- Nie wystawiać przełącznika na działanie skrajnie wysokich lub niskich temperatur.



Szczegóły znajdują się w instrukcji użytkownika dostarczonej wraz z modułem przez autoryzowanego dystrybutora produktów firmy Sunrise Medical



Rys. 10.3 Rurka i ustnik



Rys. 10.4 Przyciski osoby towarzyszącej

10.5 Minijoystick HMC jako sterownik kontrolowany podbródkiem lub sterownik ręczny

Minijoystick HMC (Rys. 10.6) to mały joystick, który można obsługiwać z zastosowaniem małej siły (<10 gr.) i niewielkiego zakresu ruchu.

Minijoystick HMC można dostosować do potrzeb użytkownika, używając 2 dodatkowych uchwytów (Rys. 10.6). W połączeniu z zestawem montażowym można obsługiwać minijoystick za pomocą palca, ręki, języka, podbródka itp.

Joystick jest całkowicie zabezpieczony przed wilgocią, co umożliwia stosowanie go na zewnątrz, a gdy joystick jest nie używany przez długi czas, można nad nim umieścić osłonę (Rys. 10.7).



Rys. 10.5



Rys. 10.6



Rys. 10.7



R-net, sterownik Omni Plus

Szczegóły funkcji sterowników ręcznych systemu R-net znajdują się w podręczniku użytkownika tego systemu.

10.6 Proporcjonalna kontrola podbródkiem (Rys. 11.8)

Proporcjonalna kontrola podbródkiem musi być używana łącznie z modułem Omni Plus. Ma to na celu zapewnienie wizualnego sygnału zwrotnego wyboru profilów jazdy i opcji siedziska.

OSTRZEŻENIE!

- Nie wymieniać gałki joysticka na żaden inny niezatwierdzony przedmiot. Może to spowodować niebezpieczne działanie oraz utratę kontroli nad wózkiem.
- Ważne jest, aby w przypadku zużycia lub rozdarcia kaptura joysticka wymienić go; nieprzestrzeganie tego zalecenia może spowodować znaczne uszkodzenie sterownika i niespodziewany ruch wózka.
- Należy się upewnić, że użytkownik ma zawsze wygodny dostęp do elementów sterowania podczas jazdy wózkiem oraz że sterownik został odpowiednio przymocowany do wózka.



Rys. 10.8

10.7 Joystick Micro Pilot

Joystick Micro Pilot to miniaturowy joystick funkcjonujący w oparciu o inną zasadę niż standardowe miniaturowe joysticki. Do sterowania wózkiem wystarczy 10 g siły nacisku przy niemal zerowym odchyleniu joysticka. W pełni metalowa konstrukcja gwarantuje wysoką wytrzymałość (Rys. 10.9).



Rys. 10.9

11.0 Akumulatory i ładowanie



Prosimy dokładnie przeczytać podręcznik użytkownika dostarczony wraz z ładowarką.



Nie wystawiać żadnej części akumulatora na bezpośrednie działanie wysokiej temperatury (tj. otwartego ognia, płomienia gazowego).



Podczas ładowania należy zawsze umieszczać ładowarkę na twardej powierzchni w dobrze wentylowanym pomieszczeniu.



Nie należy ładować akumulatorów na zewnątrz pomieszczeń.

11.1 Akumulatory w modelu Salsa R2 (Rys. 11.1 - 11.5)
Akumulatory znajdują się w jednostce napędowej pod osłoną akumulatorów.

W celu demontażu akumulatorów (podczas wymiany lub konserwacji), należy zastosować następującą procedurę:

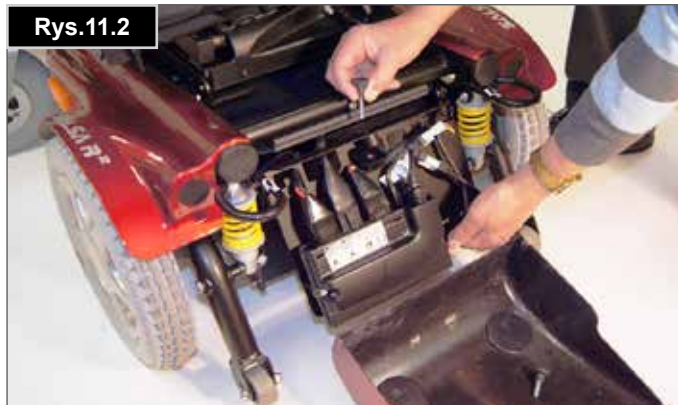
- Zdemontować tylną pokrywę (Rys. 11.1).
- Podnieść płytę sterownika (Rys. 11.2).
- Opuścić płytę podpierającą akumulator (Rys. 11.3).
- Odłączyć złącze zasilania od skrzynki sterowania (Rys. 11.4).
- Wyjąć akumulator i odłączyć szare złącze (Rys. 11.5).
- Wyjąć drugi akumulator i odłączyć szare złącze (Rys. 11.5).

Aby zamontować akumulatory, należy wykonać procedurę w odwróconej kolejności.

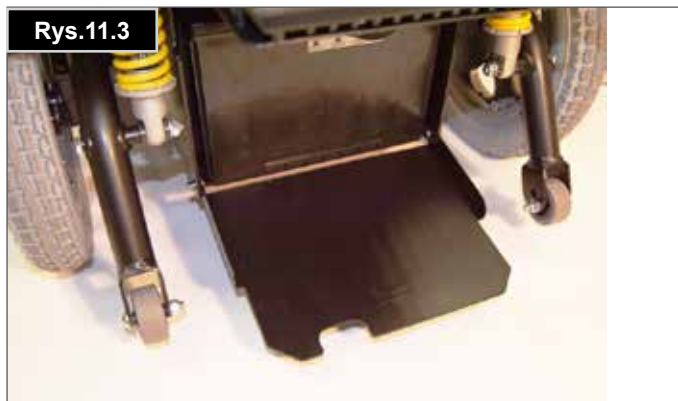
Rys.11.1



Rys.11.2



Rys.11.3



Rys.11.4



Rys.11.5



11.2 Akumulatory w modelu Salsa M (Rys. 11.6 - 11.12)

Akumulatory znajdują się w jednostce napędowej pod osłoną akumulatorów.

Aby wymontować akumulatory:

- Zwolnić dwie śruby uchwytych znajdujące się pod przednią częścią ramy siedziska, łączące ramę siedziska z interfejsem modułu siedziska.
- Wyjąć i przytrzymać trzpień zabezpieczający.
- Odchylić ramę siedziska do tyłu i zamocować ją za pomocą dźwęża (podobnie jak maskę samochodu).
- Należy się upewnić, że plastikowa nakładka została wciśnięta na rurkę tak, aby zabezpieczyła dźwęż.
- Podnieść pokrywę akumulatora.
- Odłączyć 2-wtykowe złącze Andersen od każdego akumulatora.
- Do każdego akumulatora dołączono taśmy służące do podnoszenia akumulatora; najpierw należy wyjąć przedni akumulator.
- Aby zamontować akumulatory, należy wykonać powyższe czynności w odwróconej kolejności.

OSTRZEŻENIE!

Jeśli używany jest dźwęż, na rurę powinna być zawsze wciśnięta plastikowa nakładka.

Rys. 11.8



Rys. 11.9



Rys. 11.10



Rys. 11.11



Rys. 11.12



Rys. 11.6



Rys. 11.7



11.3 Wyłączniki bezpieczeństwa

Na wypadek zwarcia wózek ma wbudowanych kilka systemów bezpieczeństwa, zabezpieczających obwody elektryczne urządzenia.

- Topliwe łącza 100A zostały podłączone do zespołu przewodów akumulatora w celu ochrony akumulatorów i okablowania.
- Łącze topliwe 15 A. (W przypadku zamontowania elementu sterującego urządzenia uruchamiającego Quickie Direct lub innych modułów wymagających dodatkowego zasilania). Znajduje się ono za przednią osłoną.

Aby je wymienić, należy skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical, który również zdiagnozuje usterkę.



Sterownik R-net

Szczegóły zawiera instrukcja sterownika R-net.

11.4 Ogólne informacje dotyczące akumulatora

Obecnie akumulatory stanowią źródło zasilania prawie wszystkich nowoczesnych urządzeń mobilnych. Akumulatory stosowane w urządzeniach mobilnych znacząco się różnią od akumulatorów stosowanych na przykład do rozruchu samochodu. Akumulatory samochodowe zaprojektowane są tak, aby emitować dużą dawkę energii w krótkim czasie, natomiast akumulatory urządzeń mobilnych (potocznie zwane akumulatorami głębokiego cyklu rozładowania) uwalniają równe dawki energii w dłuższym okresie czasu. Dlatego też, ze względu na ich mniejsze ilości produkcyjne i zwiększone wymogi technologiczne, akumulatory urządzeń mobilnych są zwykle droższe.

Zazwyczaj w jednym urządzeniu stosowane są dwa akumulatory 12 V, co gwarantuje zasilanie całkowite 24 V. Rozmiar akumulatora (tj. jego dostępna moc) wyrażany jest w amperach na godzinę, np. 80 A/h. Im wyższa liczba, tym większy rozmiar i waga akumulatora, a tym samym, potencjalnie, możliwość pokonywania przez urządzenia zasilane takim akumulatorem większych odległości. Firma Sunrise Medical standardowo wyposaża wózki inwalidzkie wyłącznie w akumulatory niewymagające konserwacji.

11.5 Akumulatory niewymagające konserwacji

Tego typu akumulatory wykorzystują metodę przenoszenia elektrolitu zwanego potocznie „żelem”, który znajduje się w akumulatorze. Jak wskazuje sama nazwa, w przypadku takich akumulatorów nie jest wymagana żadna konserwacja, a jedynie regularne ładowanie. Można bezpiecznie transportować tego typu akumulator bez obawy o rozlanie kwasu. Co więcej, akumulatory te zostały dopuszczone do transportu samolotowego, kolejowego i morskiego.

11.6 Utrzymanie akumulatora

Poniżej przedstawiono plan utrzymania dla akumulatorów niewymagających konserwacji. Plan ten został uzgodniony między firmą Sunrise Medical a producentami akumulatorów, aby umożliwić użytkownikowi jak najlepsze wykorzystanie posiadanego akumulatora. W przypadku postępowania innego niż określono w poniższym planie, może dojść do gorszego niż spodziewane działania wózka.

11.7 Plan utrzymania dla akumulatorów niewymagających konserwacji



OSTRZEŻENIE!

Należy korzystać wyłącznie z ładowarki zatwierdzonej przez Sunrise Medical, kompatybilnej z wózkiem, którego akumulator będzie ładowany.

- Akumulatory należy ładować co noc, niezależnie od stopnia użytkowania pojazdu w ciągu dnia.
- Nie należy przerywać cyklu ładowania.
- Jeżeli jazda pojazdem nie jest wymagana, akumulator powinien być ładowany do chwili, gdy będzie potrzebny do użycia. Nie spowoduje to uszkodzenia akumulatorów, jeżeli gniazdko zasilania/wtyczka będą włączone. Wyłączenie gniazdka zasilania/wtyczki przy pozostawionym przewodzie zasilania podłączonym do gniazdka spowoduje po pewnym czasie zmniejszenie mocy akumulatora.
- W przypadku pozostawienia wózka nieużywanego przez dłuższy okres czasu (ponad 15 dni) należy całkowicie naładować akumulatory, a następnie odłączyć główny przewód akumulatora od zasilania.



PRZESTROGA!

- Nieprzestrzeganie zalecenia doładowywania akumulatorów spowoduje ich uszkodzenie i może doprowadzić do skrócenia zasięgu wózka i przedwczesnego wystąpienia usterek.
- Nie należy doładowywać akumulatorów w ciągu dnia. Należy odczekać do wieczora, tak aby możliwe było całonocne ładowanie akumulatora.

Ogólną zasadą jest, że akumulatory niewymagające konserwacji ładują się dłużej niż akumulatory kwasowo-olowiowe.

Zaciski akumulatora powinny być regularnie sprawdzane pod kątem oznak korozji. W przypadku dostrzeżenia takich oznak, należy dokładnie oczyścić zaciski (doskonała do tego celu jest szczotka druciana), a następnie nasmarować je ponownie, korzystając z wazeliny, a nie zwykłego smaru. Należy się upewnić, że śruba i nakrętka zacisku, a także zacisk przewodu i widoczny odcinek przewodu są całkowicie pokryte wazeliną.

Przestrzeganie wszystkich powyższych zaleceń skutkuje uzyskaniem lepszego stanu akumulatorów, możliwością korzystania z wózka na większych dystansach oraz dłuższym okresem użytkowania akumulatorów.

Jeżeli akumulatory przestaną się ładować, należy je zwrócić do firmy Sunrise Medical lub bezpośrednio do producenta akumulatorów do recyklingu.

11.8 Informacje ogólne na temat ładowarki

Ładowarka zewnętrzna została zaprojektowana tak, aby ładować dwa akumulatory żelowe 12 V połączone szeregowo (= 24 V).

11.9 Funkcje zabezpieczające ładowarki

Ładowarki posiadają funkcje zapobiegające zagrożeniom i wypadkom występującym w wyniku błędnego połączenia akumulatorów, przegrzania spowodowanego usterką lub próby ładowania akumulatorów o niewłaściwym napięciu. Większość ładowarek jest podwójnie izolowana elektrycznie i nie ma potrzeby ich uziemiania. Niektóre ładowarki większych rozmiarów mogą być uziemiane, a taka informacja znajduje się będzie na etykiecie. 3-wtykowa wtyczka brytyjska zawiera wymienny bezpiecznik. Wartość znamionowa tego bezpiecznika wskazana jest na etykiecie ładowarki.

OSTRZEŻENIE!

Należy zawsze wymieniać bezpiecznik na bezpiecznik dokładnie tego samego typu i rozmiaru, zgodnie z opisem. Instalowanie innych bezpieczników może spowodować uszkodzenie ładowarki lub niemożność jej prawidłowego działania.

W przypadku, gdy ładowarka została przeznaczona do użytku w Europie Kontynentalnej, będzie ona wyposażona w europejską wtyczkę z dwoma wtykami bez bezpiecznika. W takim przypadku bezpiecznik znajduje się na tablicy rozdzielczej ładowarki.

11.10 Podłączanie ładowarki i ładowanie

Wózek można ładować, korzystając z gniazdka ładowarki znajdującego się na przedniej części pilota VR2. (Rys. 11.13).

Należy podłączyć ładowarkę do gniazdka zasilania za pomocą wtyczki zasilającej i włączyć ją.

PRZESTROGA!

Nie należy zostawiać ładowarki podłączonej do akumulatora przy wyłączonym zasilaniu lub po odłączeniu ładowarki od zasilania. Takie działanie może spowodować po pewnym czasie uszkodzenie akumulatora spowodowane przez głębokie rozładowanie.

OSTRZEŻENIE!

Przed podłączeniem lub odłączeniem ładowarki akumulatorów od wózka należy zawsze wyłączyć jej zasilanie.

Rys. 11.13



11.11 Uwagi dotyczące bezpieczeństwa ładowarki

OSTRZEŻENIE!

- Ładowarka przeznaczona jest do użytku wewnątrz pomieszczeń. Nie należy jej używać na zewnątrz pomieszczeń ani wystawiać na działanie deszczu, śniegu, mgły lub wilgoci.
- Przed zakupem nowych akumulatorów lub ładowarki zawsze należy zasięgnąć porady serwisanta firmy Sunrise Medical.
- Ładowarki można używać z innymi typami akumulatorów żelowych po uzyskaniu pisemnego potwierdzenia Działu Technicznego firmy Sunrise Medical.

11.12 Zasięg wózka

Większość producentów podaje zasięg wózków w opisie udostępnianym przy sprzedaży bądź w podręczniku użytkownika dołączonym do produktu. Czasem podawany zasięg różni się w zależności od producenta nawet w przypadku akumulatorów tego samego rozmiaru. Firma Sunrise Medical mierzy zasięg produkowanych przez siebie wózków w konsekwentny i jednorodny sposób, ale nadal mogą pojawiać się różnice związane z wydajnością silnika i ogólnym obciążeniem produktu.

Zasięg obliczany jest w sposób zgodny z normą ISO 7176.

Część 4: Zużycie energii przez wózki inwalidzkie – zasięg teoretyczny

Test ten przeprowadzany jest w warunkach kontrolowanych, z użyciem nowych, w pełni naładowanych akumulatorów, na płaskiej powierzchni testowej oraz przy wadze ciała użytkownika wynoszącej 100 kg. Podany zasięg powinien być traktowany jako teoretyczne maksimum i może ulec zmniejszeniu w przypadku, gdy wystąpi jedna lub kilka z poniższych sytuacji:

- Waga ciała użytkownika przekracza 100 kg.
- Wiek i stan akumulatorów nie jest odpowiedni.
- Teren, po którym pojazd jeździ, jest trudny, np. bardzo górzysty, stromy, błotnisty, pokryty żwirem, trawą, śniegiem bądź lodem.
- Pojazd regularnie wjeżdża na krawężniki.
- Temperatura otoczenia jest bardzo wysoka lub bardzo niska.
- W jednej lub kilku oponach ciśnienie jest nieprawidłowe.
- Podczas jazdy wózek wiele razy zatrzymuje się i rusza.
- Na zasięg może także wpłynąć jazda po grubych dywanach w warunkach domowych.
- Może wpłynąć również użycie dodatkowych opcji zużywających prąd (np. świateł, urządzeń uruchamiających itp.).

Akumulatory dostępne w każdym produkcie Sunrise Medical powinny wystarczyć do podróżowania w ramach zasięgu odpowiadającego stylowi życia większości użytkowników.

11.13 Ogólne oświadczenia dotyczące akumulatorów

Wraz z upływem czasu rozwinęła się technologia produkcji akumulatorów, natomiast niektóre porady dotyczące korzystania z tych urządzeń niestety pozostały bez zmian. Sytuacja ta skutkuje dużą liczbą mylących, a czasem sprzecznych instrukcji dotyczących „najlepszego” sposobu postępowania z akumulatorami. Rozdział ten pomoże rozwiązać niektóre z tych mitów i nieprawdziwych informacji.

OSTRZEŻENIA!

- Aby zmniejszyć ryzyko uszkodzenia wtyczki elektrycznej i przewodu, odłączając ładowarkę, należy ciągnąć za wtyczkę, a nie za przewód.
- Należy się upewnić, że przewód umieszczony jest tak, aby nikt na niego nie wszedł, nie potknął się o niego ani w żaden inny sposób nie spowodował jego uszkodzenia bądź naprężenia.

OSTRZEŻENIA!

- Przedłużacza należy używać wyłącznie w sytuacjach, gdy jest to bezwzględnie konieczne.
- Użycie niewłaściwego przedłużacza może spowodować ryzyko pożaru i porażenia prądem.
- W przypadku, gdy konieczne jest użycie przedłużacza, należy się upewnić, że wtyki we wtyczce przedłużacza są w takiej samej liczbie, o takim samym rozmiarze i kształcie jak te we wtyczce ładowarki oraz że przedłużacz posiada odpowiedni przewód i jest w dobrym stanie.
- Nie kłaść akumulatora na górnej części ładowarki.
- Nie stawiać ładowarki na dywanie ani innej miękkiej powierzchni. Należy ją zawsze stawiać na twardej powierzchni.
- Nie używać ładowarki, jeżeli została mocno uderzona, upuszczona lub w inny sposób uszkodzona. Należy ją przekazać do naprawy wykwalifikowanemu technikowi.
- Nie rozmontowywać samodzielnie ładowarki; przekazać ją do naprawy producentowi. Nieprawidłowy ponowny montaż może skutkować porażeniem prądem lub pożarem.
- Aby zmniejszyć ryzyko porażenia prądem, przed próbą konserwacji lub czyszczeniem należy odłączyć ładowarkę od gniazdka. Wyłączenie za pomocą układu sterowania nie zmniejszy ryzyka.
- Nigdy nie należy umieszczać ładowarki bezpośrednio nad ładowanym akumulatorem; gazy emitowane przez akumulator spowodują korozję i uszkodzenie ładowarki.
- Nigdy nie należy palić tytoniu ani iskrzyć ognia w pobliżu akumulatora lub ładowarki.
- Należy zachować szczególną ostrożność w celu zmniejszenia ryzyka upuszczenia metalowego narzędzia na akumulator. Może to spowodować zapalenie lub zwarcie w akumulatorze lub innych częściach elektrycznych, co może skutkować wybuchem. Podczas pracy z akumulatorem należy także zdjąć wszystkie metalowe oraz zwisające przedmioty osobiste.
- Nigdy nie należy ładować zamrożonego akumulatora. Całkowicie naładowany akumulator rzadko zamarza, ale elektrolit w wyładowanym akumulatorze może zamrznąć przy -9°C . Każdy akumulator, co do którego istnieje podejrzenie, że zamrzął, należy całkowicie odmrozić przed ładowaniem.
- Nigdy nie należy kłaść ładowarki na kolanach podczas ładowania akumulatorów.
- Obudowa ładowarki podczas ładowania standardowo nagrzewa się do wysokiej temperatury.

11.14 Gwarancja na akumulator

Gwarancje na akumulatory obowiązują w okresach określonych przez producentów. Większość tych gwarancji podlega jednak klauzuli dotyczącej zużycia i jeśli dojdzie do faktycznego zużycia akumulatora w ciągu 6 miesięcy od rozpoczęcia użytkowania, uzyskanie jego wymiany w ramach gwarancji nie będzie możliwe.

12.0 Transport

Wózek zamontowany w pojeździe nie zapewnia poziomu bezpieczeństwa takiego jak system zabezpieczenia siedzeń w samochodzie. Sunrise Medical zaleca użytkownikom wózka korzystanie z siedzeń w pojeździe i ich systemu bezpieczeństwa zawsze, gdy jest to możliwe. Producent wózka zdaje sobie sprawę z tego, że przeniesienie się użytkownika na siedzenie pojazdu jest czasami niemożliwe. W takim wypadku użytkownik musi być przewożony w wózku przy przestrzeganiu następujących zaleceń:

12.1 Ostrzeżenia dotyczące transportu:

⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Wózek zajmowany przez użytkownika musi być zamocowany przodem do kierunku jazdy i zabezpieczony pasem własnym oraz samochodowym (mocowania systemu WTORS spełniające wymagania ISO 10542 lub SAE J2249) zgodnie z instrukcją producenta systemu WTORS. Dalsze informacje o przewożeniu wózka przedstawiono w rozdziale „Instrukcje mocowania”.
- Umieszczanie wózka w innych pozycjach nie było testowane; przewożenie w pozycji bocznej jest zabronione w każdych okolicznościach, (Rys. 12.1).
- Jeśli to możliwe, należy zdemontować i złożyć w bezpiecznym miejscu, z dala od wózka, osprzęt dodatkowy, taki jak elementy do pokonywania krawężników, stoliki, kule i poduszki siedziska.

⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Nie wolno dokonywać żadnych zmian w układzie punktów mocowania, konstrukcji, ramie i elementach bez konsultacji z producentem. Niespełnienie tego warunku może uniemożliwić transport wózka w pojeździe.
- Autoryzowany sprzedawca Sunrise Medical powinien sprawdzić stan wózka przed jego ponownym użyciem po każdym wypadku podczas jego przewożenia pojazdem.

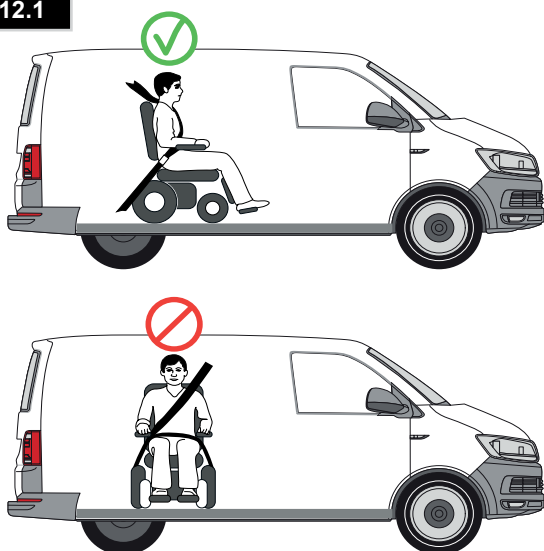
⚠️ OSTRZEŻENIE!

Użytkownik wózka musi być zabezpieczony biodrowym i piersiowym pasem zabezpieczającym dla zredukowania możliwości uderzenia głową lub piersią w elementy samochodu, (Rys. 12.2).

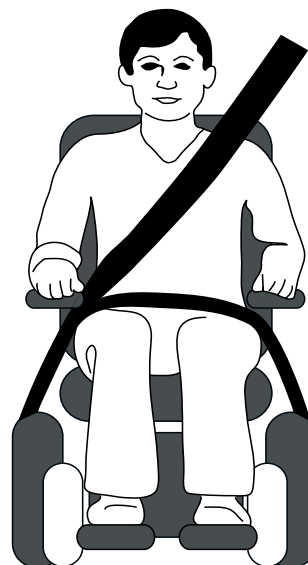
⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Wózek ten pomyślnie przeszedł testy zderzeniowe. Firma Sunrise Medical zaleca, aby podczas transportu na wózku użytkownik korzystał z odpowiednio ustawionego zagłówka. Usilnie zaleca się jednak zejście z wózka i jazdę w fotelu pojazdu samochodowego.
- Środki korekcji postawy (pasy i taśmy biodrowe) lub oparte na nich mocowania nie powinny być używane jako zabezpieczenia użytkownika w jadącym pojeździe, o ile nie są wyraźnie oznaczone jako spełniające wymagania ISO 7176-19:2008 lub SAE J2249.
- Akumulatory zabezpieczone przed rozlaniem, takie jak akumulatory z „elektrolitem żelowym” (AGM), podczas stosowania w pojazdach samochodowych muszą być zamontowane w wózkach elektrycznych.

Rys.12.1



Rys.12.2



12.2 Instrukcja przygotowania użytkownika do jazdy

⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Pas biodrowy musi być założony nisko z przodu bioder tak, (Rys. 12.2) aby był prowadzony w preferowanym obszarze od 30 do 75 stopni względem poziomym. (Rys. 12.3).
- Pożądane jest zachowanie większego kąta w ramach preferowanej strefy, tj. możliwie bliskiego, ale nie przekraczającego 75°.
- Pasy zabezpieczające nie mogą być utrzymywane z dala od ciała przez elementy wózka, takie jak poręcze lub koła, (Rys. 12.4).
- Pas piersiowy musi obejmować plecy i klatkę piersiową tak, jak pokazano na rysunku, (Rys. 12.5).
- Pasy zabezpieczające muszą być założone tak ciasno, jak to możliwe, z uwzględnieniem komfortu użytkownika.
- Pas zabezpieczający nie może być skręcony podczas użycia.

⚠️ OSTRZEŻENIA!

- Pasy nie powinny być utrzymywane z dala od ciała przez elementy konstrukcji wózka, takie jak podłokietniki lub koła
- Zagłówek powinien być ustawiony tak, aby całkowicie podparć tył głowy, nie powinien spoczywać na karku.
- Pas biodrowy powinien mieć pełny kontakt z przednią częścią ciała w pobliżu styku zatrzasku i biodra

12.3 Wymagania dotyczące transportu:

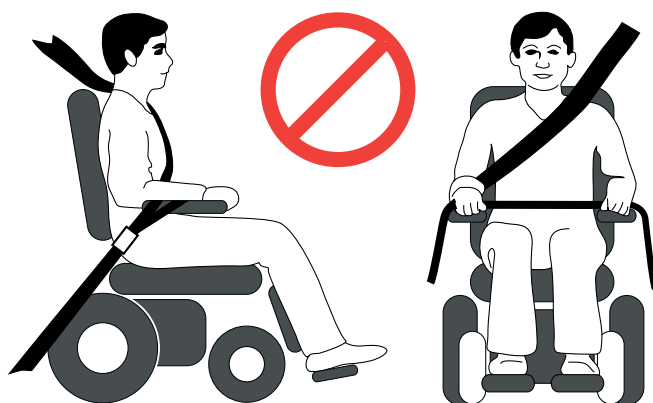
Wózek można transportować po drogach, koleją, drogą morską lub powietrzną, a akumulatory spełniają wymagania przepisów IATA.

⚠️ PRZESTROGA!

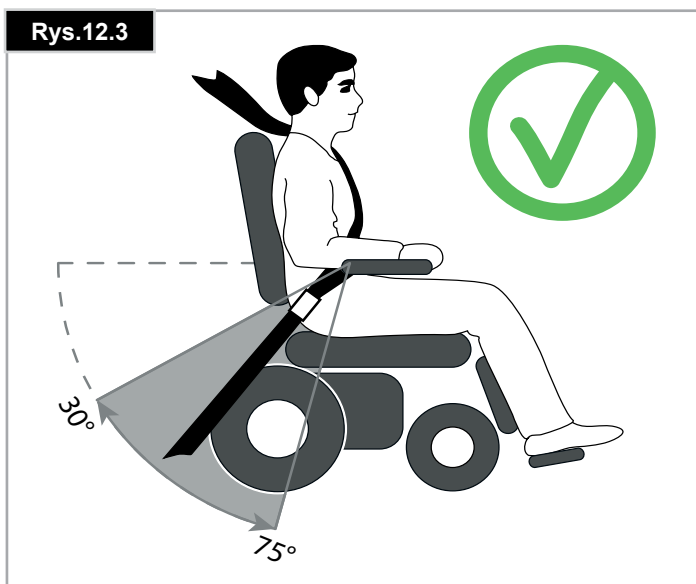
Przed podróżą skontaktować się z odpowiednim przewoźnikiem. Operator przewoźny będzie mógł podać szczegółowe informacje dotyczące specjalnych wymagań/instrukcji.

- Należy sprawdzić, czy wszystkie części demontowalne są przymocowane do urządzenia zwiększającego mobilność lub zapakowane osobno i oznaczone tak, aby nie zostały zgubione podczas ładowania i rozładowywania.
- Należy zabrać ze sobą niniejszą instrukcję.
- Przewoźnik będzie musiał skorzystać z następujących rozdziałów.
- Blokowanie/odblokowywanie joysticka, (rozdział 7).
- Odłączanie akumulatorów, (rozdział 11).
- Odłączanie napędu, (rozdział 5).

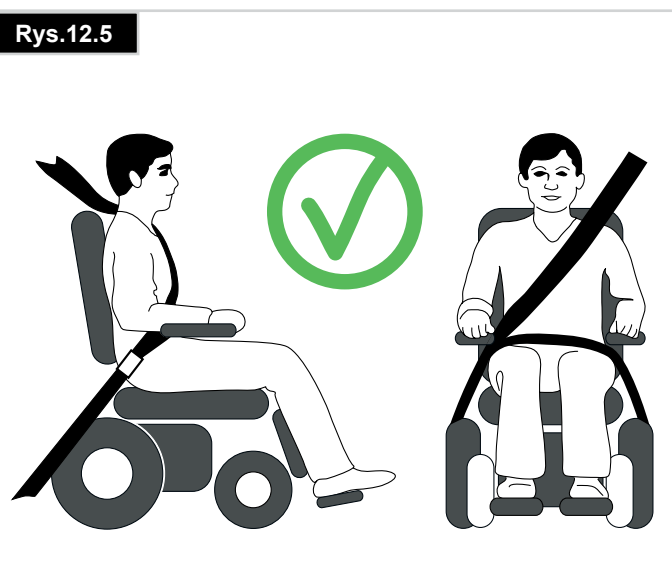
Rys.12.4



Rys.12.3



Rys.12.5



12.4 Testy zderzeniowe dla wózka SALSA, wszystkie modele.

Modele wózka inwalidzkiego SALSA R2 oraz SALSA M przeszły testy zgodnie z wymogami dotyczącymi parametrów dynamicznych, określonymi w normie ISO 7176-19:2001 „Mobilne urządzenia na kołach przewożone w pojazdach samochodowych”, przy użyciu 6-punktowego pasowego systemu mocowania Q z podwójnymi tylnymi pasami, zgodnego z ISO 10542 lub SAE J2249 i stosowanego zgodnie z instrukcjami WTORS producenta.

W testach tych wykorzystywany był system mocowania Q. Można jednak korzystać z innych systemów pasowych zgodnych z ISO 10542 lub SAE J2249 i stosowanych zgodnie z instrukcjami WTORS producenta. Systemy te muszą także zostać skontrolowane w celu zagwarantowania, że są odpowiednie dla wagi wózka i użytkownika

OSTRZEŻENIA!

- Wszystkie systemy mocujące muszą być zgodne z normą ISO 10542 lub SAE J2249.
- Wszystkich systemów mocujących należy używać zgodnie z instrukcjami WTORS producenta.
- Wszystkie systemy mocujące muszą także zostać skontrolowane w celu zagwarantowania, że są odpowiednie dla wagi wózka i użytkownika

12.5 Etykieta dotycząca mocowania pasów i miejsce jej umieszczenia

Etykieta pokazana na Rys. 12.6 wykorzystywana jest do identyfikacji miejsc mocowania pasów we wszystkich modelach wózków.

Rys. 12.7 - 12.10 pokazuje miejsca umieszczenia etykiety mocowania pasów w modelu SALSA R2 & SALSA M.

Rys. 12.7



Rys. 12.8



Rys. 12.9



Rys. 12.10



Rys. 12.6



12.6 Mocowanie wózka w pojeździe

(Rys. 12.11 - 12.14)

OSTRZEŻENIE!

We wszystkich wózkach inwalidzkich SALSA (z napędem na tylną/środkową oś) podczas transportu należy używać sześciopunktowego pasowego systemu mocowania, jak pokazano na zdjęciach.

Z tyłu po lewej stronie:

- użyć jednego z tylnych pasów, podpiąć go najbliżej, jak to możliwe do wspornika montażowego po lewej stronie pod kątem 45°, a następnie dokładnie dociągnąć zgodnie z instrukcjami producenta systemu mocowania.
- Drugi tylny pas należy zamontować za pierwszym pasem i w oddaleniu od wózka.

Z tyłu po prawej stronie:

powtórzyć czynności z pozostałymi dwoma pasami tylnymi i przymocować je do tylnego wspornika montażowego po prawej stronie.

Z przodu:

Zamocować przedni pas na wszystkich miejscach mocowania z przodu, uzyskując kąt tak bliski wartości 45°, jak to możliwe.

OSTRZEŻENIA!

- Wszystkie ustawienia muszą znajdować się w pozycji wyjściowej, siedzisko musi być całkowicie opuszczone, a oparcie ustawione pionowo.
- Należy zawsze się upewnić, że wózek nie został ustawiony na jazdę na luzie.

Rys. 12.11



Rys. 12.12



Rys. 12.13



Rys. 12.14



13.0 Konserwacja i czyszczenie

PRZESTROGA!

Ważne jest, aby przestrzegać następującego harmonogramu czyszczenia i konserwacji w celu zachowania doskonałego stanu wózka.

13.1 Konserwacja opon i ciśnienie w oponach

OSTRZEŻENIE!

Jeżeli wózek wyposażony jest w opony pneumatyczne, ważne jest, aby regularnie sprawdzać ciśnienie powietrza w oponach oraz kontrolować je pod kątem oznak zużycia.

PRZESTROGA!

Właściwe ciśnienie wynosi co najmniej 137 kilopaskali (20 psi, 1,37 bar), a maksymalne - 241 kilopaskali (35 psi, 2,41 bar) dla kół przednich i tylnych (patrz bok opony).

Ciśnienie powinno być różne w zależności od wagi ciała użytkownika.

OSTRZEŻENIE!

- **WAŻNE JEST**, aby para kół na wspólnej osi napełniona była powietrzem o tym samym ciśnieniu i podobnie jak koła tylne.
- Korzystanie z pompki jest najbezpieczniejszą metodą pompowania opon kół wózka, a ciśnienie można sprawdzić standardowym manometrem samochodowym.
- Nie pompować opon do ciśnienia przekraczającego określoną dla opon wartość maksymalną.

13.2 Zużycie opon

OSTRZEŻENIE!

Sprawdzać opony co tydzień.

Brak bieżnika lub uszkodzenie opon może spowodować przebicie lub pogorszyć trakcję. Oba te problemy mogą spowodować utratę kontroli nad wózkiem.

Podczas kontroli stanu zużycia opon należy sprawdzić, czy nie występują znaczne zadrapania lub przecięcia oraz czy bieżnik opon nie jest starty. Opony należy wymienić po zaobserwowaniu takiego uszkodzenia lub gdy bieżnik nie jest widoczny na całej powierzchni opony.

13.3 Naprawa opony koła napędowego

OSTRZEŻENIE!

Demontaż i wymiana opony mają zasadnicze znaczenie dla bezpieczeństwa. W przypadku braku pewności dotyczącej zdolności wykonania instrukcji należy skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów firmy Sunrise Medical.

- Włożyć śrubokręt z płaską końcówką do gniazda i podnieść pokrywę piasty (Rys. 13.1).
- Przy kołach spoczywających nadal na podłożu poluzować CZTERY śruby dwustronne za pomocą klucza imbusowego 6,0 mm (Rys. 13.2).
- Podnieść koła z podłoża i zabezpieczyć wózek za pomocą bloków lub stojaków (Rys. 13.3).
- Kluczem imbusowym 6,0 mm wykręcić poluzowane śruby dwustronne (Rys. 13.4).
- Podnieść koło napędowe z piasty (Rys. 13.5).
- Wymontować dystans, (Rys. 12.6, tylko koło 14").
- Sprawdzić, czy pozostałe powietrze zostało usunięte. W tym celu nacisnąć wentyl małym śrubokrętem i ścisnąć oponę (Rys. 13.7).
- Kluczem imbusowym 6,0 mm odkręcić PIĘĆ śrub obręczy (Rys. 13.8).
- Zdjąć oponę i dętkę z zewnętrznej obręczy, (Rys. 13.9).
- Delikatnie przytrzymać dętkę tuż za wentylem.
- Ostrożnie wysunąć dętkę z opony, (Rys. 13.10).

Aby ponownie zamontować koło

- Umieścić dętkę wewnątrz opony i oprzeć ją na zewnętrznej obręczy.
- Wentyl powinien znajdować się w jednej linii z wycięciem w obręczy. Skierować wylot wentyla na zewnątrz, (Rys. 13.11).
- Umieścić wewnętrzną obręcz na oponie, dętkę i zewnętrzną obręcz. Umieścić wycięcie tak, aby wszedł w nie wylot wentyla i dopasować to ułożenie z wycięciem w zewnętrznej obręczy, (Rys. 13.12).
- Należy się upewnić, że oprawy śrub są właściwie ustawione na obu obręczach.
- Dokręcić śruby w kolejności wskazanej wcześniej, uważając, aby nie przebić dętki.
- Powoli napompować koło do poziomu ciśnienia wskazanego na oponie.
- Ponownie zamontować koło na wale silnika i odpowiednio przymocować śrubami, stosując moment obrotowy 47 Nm.

W przypadku, gdy stosowana jest pełna opona, koło należy ponownie zamontować w postaci w pełni zmontowanej, jako jedną całość.

Koło napędowe z pełną oponą modelu SALSA można zdemontować i naprawić/wymienić postępując zgodnie z powyższą procedurą demontażu koła napędowego.



Rys. 13.9**Rys. 13.10****Rys. 13.11****Rys. 13.12**

13.4 Demontaż kółka samonastawnego

⚠ OSTRZEŻENIE!

Demontaż kółka samonastawnego ma zasadnicze znaczenie dla bezpieczeństwa. W przypadku braku pewności dotyczącej zdolności wykonania instrukcji należy skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów firmy Sunrise Medical.

- Należy zapamiętać, który z dwóch otworów jest wykorzystywany do montowania kółka samonastawnego.
- Należy się upewnić, że w przypadku obu kółek wykorzystywana jest ta sama pozycja montowania.
- W zależności od typu kółka samonastawnego, należy użyć dwóch kluczy sześciokątnych 5 mm lub dwóch kluczy nastawnych 13 mm, aby odkręcić śrubę osi, (Rys. 13.13 i 13.14).
- W przypadku śruby typu imbusowego zdjąć nakrętkę nylon.
- Przy ponownym montażu zawsze używać nowej nakrętki nylon.
- Między łożyskami kółka znajduje się załączony dystans. Podczas ponownego montażu nie należy wciskać śruby na siłę. Delikatnie poruszać kółkiem w przód i w tył, aż śruby się wysuną.
- Wyjąć zewnętrzny dystans (Rys. 13.15).
- Wyjąć śrubę osi, (Rys. 13.16).
- Zdjąć kółko samonastawne.
- Aby zamontować, wykonać powyższą procedurę w odwrotnym porządku.
- Dokręcić momentem 19 Nm.

Rys. 13.13**Rys. 13.14**

Rys. 13.15



Rys. 13.16



13.5 Czyszczenie wózka inwalidzkiego

Raz na tydzień należy przetrzeć lekko wózek wilgotną, nie moką ściereczką, a wszelkie kłaczki bądź kurz, które zebrały się wokół silników, należy zdmuchnąć lub zetrzeć. Należy się upewnić, że wszystkie części wózka zostały wysuszone w przypadku ich zamoczenia podczas czyszczenia albo na skutek użycia wózka w mokrym lub wilgotnym otoczeniu.

OSTRZEŻENIE!

W przypadku, gdy wózek jest używany przez więcej niż jedną osobę, ważne jest, aby po każdym użyciu był on dokładnie czyszczony, aby zapobiec szerzeniu się zakażeń.

13.6 Kontrola stanu tapicerki/siedziska

Rozdarcia, wgniecenia, otarcia lub poluzowanie się tapicerki, szczególnie w miejscach, w których styka się ona z metalowymi częściami, mogą skutkować przyjmowaniem przez użytkownika nieprawidłowej postawy lub zmniejszeniem komfortu użytkowania wózka.

13.7 Czyszczenie siedziska

- Wszystkie części pokrowca można prać w łagodnym środku w temperaturze 40°C.
- Pokrowce można odwirowywać.

PRZESTROGA!

Nie suszyć pokrowców w suszarce.

- Każdą część pokrowca można zdejmować niezależnie od innych i prać oddzielnie.
- Przed praniem należy wyjąć piankowe wkłady i zapiąć rzepy Velcro!
- Miejsca, z których nie da się zdjąć tapicerki, należy regularnie czyścić w celu zapobieżenia odkładaniu się brudu i tworzeniu plam.
- Części te należy czyścić wilgotną szmatką z mydłem, można także stosować rozcieńczone substancje odkażające zgodnie z zaleceniami ich producenta. Należy się upewnić, że powierzchnie zostały dobrze spłukane czystą wodą i dokładnie wysuszone.

OSTRZEŻENIE

Nie czyścić wózka wężem lub wodą pod ciśnieniem.

Instrukcje czyszczenia siedziska Comfort:

- Należy regularnie czyścić siedzisko w celu zapobieżenia odkładaniu się brudu i tworzeniu plam.
- Należy je czyścić wilgotną szmatką z mydłem i dobrze spłukiwać czystą wodą.
- Dokładnie wysuszyć powierzchnie.
- W celu usunięcia uporczywych zabrudzeń można użyć miękkiej szczotki namoczonej w wodzie z mydłem. Należy się upewnić, że po umyciu powierzchnie zostały wypłukane i wysuszone.

Plamy z niektórych barwników chemicznych, np. atramentu, barwników spożywczych lub do tkanin powinny być usuwane natychmiast, aby zapobiec trwałemu zaplamieniu.

PRZESTROGA!

Nie używać rozpuszczalników, wybielaczy, środków żrących, detergentów syntetycznych, woskowych środków do polerowania ani aerozoli. Płyny odkażające można stosować po rozcieńczeniu zgodnie z instrukcjami producenta. Należy się upewnić, że powierzchnie zostały następnie dobrze spłukane czystą wodą i dokładnie wysuszone.

13.8 Czyszczenie elementów systemu sterowania

System sterowania oraz joystick należy czyścić szmatką lekko namoczoną w rozcieńczonym detergencie.

PRZESTROGA!

Podczas czyszczenia joysticka należy zachować ostrożność.

Nigdy nie stosować substancji żrących ani zawierających alkohol

Specjalne elementy systemu sterowania

Należy się upewnić, że płytki półprzewodnikowe, joysticki (wszystkich typów), matryce i przełączniki (wszystkich typów) czyszczone są szmatką i delikatnym środkiem odkażającym w celu uniknięcia możliwości przenoszenia zakażeń. Po każdym zdjęciu z wózka należy myć rurkę i ustnik sterownika ustnego w celu zachowania jego czystości i właściwego działania.

OSTRZEŻENIE!

Przed czyszczeniem należy się upewnić, że system sterowania został wyłączony.

13.9 Procedura wymiany żarówki

OSTRZEŻENIE!

Konserwacja świateł i kierunkowskazów ma zasadnicze znaczenie dla bezpieczeństwa. W przypadku braku pewności dotyczącej zdolności wykonania instrukcji należy skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów firmy Sunrise Medical.

W przypadku, gdy żarówki systemu świateł i kierunkowskazów nie działają prawidłowo, należy postępować w następujący sposób:

Przednie światła i kierunkowskazy (typ świateł zgodny ze standardem TUV):

- Użyć śrubokręta krzyżakowego, aby wykręcić śrubę mocującą obudowę światła lub kierunkowskazu.
- Zdjąć obudowę. Pozwoli to na uzyskanie dostępu do żarówek.
- Do świateł TUV wymagane są żarówki 12 V/3 W z gwintem E12
- Do kierunkowskazów TUV wymagane są żarówki 12 V/5 W z 90° mocowaniem bagnetowym

Tyłne światła i kierunkowskazy (typ świateł zgodny ze standardem TUV):

- Podnieść czerwoną lub pomarańczową obudowę świateł i ostrożnie zdjąć z gniazda.
- Jeżeli żarówka wymaga wymiany, należy użyć cylindrycznej żarówki 12 V/5 W, bez trzonka.

PRZESTROGA!

Zalecamy stosowanie wyłącznie części zamiennych zatwierdzonych przez Sunrise Medical.

UWAGA: Należy pamiętać, że wszystkie obwody świetlne są chronione elektronicznie. W przypadku zwarcia zasilanie prądem zostanie zmniejszone do bezpiecznego poziomu. Po usunięciu usterki system automatycznie się zresetuje.

13.10 Połączenia elektryczne

Podczas kontroli połączeń elektrycznych należy zwrócić uwagę na podłączenia akumulatora, podłączenie akumulatorów do wiązki zasilania, podłączenie joysticka, elementu sterującego oraz świateł i kierunkowskazów.

13.11 Sposób podłączenia przewodów do akumulatorów

Patrz rozdział 11

OSTRZEŻENIA!

- W razie jakichkolwiek wątpliwości należy skontaktować się ze swoim lokalnym autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.
- Akumulatory są ciężkie, podnosząc je należy stosować prawidłowe techniki podnoszenia i używać dostarczonych pasów.
- Nie palić.
- Zdjąć metalową biżuterię, np. łańcuszki, bransolety, zegarki.
- Bardzo ważne, aby przed podłączeniem zacisków akumulatorów określić prawidłowe połączenie dla każdego zacisku akumulatora. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może skutkować brakiem działania wózka lub spalaniem bezpiecznika.
- Przed podłączeniem złączy należy podłączyć wszystkie zaciski akumulatora.
- Po podłączeniu zacisków akumulatora i złączy należy się upewnić, że całe okablowanie jest właściwie ułożone i nie może się zaplątać w żadne ruchome części.

SALSA R2

Części znajdujące się w obudowie akumulatora, (Rys. 13.22):

- Opuszczana podstawka dla 2 akumulatorów 12 V.
- 2 wiązki akumulatora z bezpiecznikiem i zaciskami pierścieniowymi
- Zespół przewodów akumulatora ze złączami czerwonymi i szarymi.

Dostęp do akumulatorów

- Zdemontować tylną pokrywę (Rys. 13.17).
- Podnieść płytę sterownika (Rys. 13.17).
- Opuścić płytę podpierającą akumulator (Rys. 13.18).
- Odłączyć wtyczkę zasilania od skrzynki sterowania (Rys. 13.8). Wyjąć akumulator (Rys. 13.19).
- Odłączyć SZARE złącza.
- Wyjąć drugi akumulator.
- Odłączyć szarą wtyczkę.

Aby zamontować akumulatory, należy wykonać procedurę w odwróconej kolejności.

PRZESTROGA!

Manipulować akumulatorami używając dostarczonych pasów.

Ponieważ akumulatory są ciężkie, należy zawsze używać prawidłowej techniki podnoszenia.

Obie wiązki akumulatora są identyczne. Jedną z nich trzeba podłączyć do każdego akumulatora.

- Aby odłączyć akumulatory, podnieść tuleję izolującą i odkręcić śruby kluczem nastawnym 11 mm. Wykonując ponowny montaż zawsze zamocować tuleję izolującą (Rys. 13.20).
- Czerwony przewód z bezpiecznikiem 100A jest podłączany do dodatniego zacisku akumulatora (+), (Rys. 13.21).
- Drugi, czarny przewód jest podłączany do zacisku ujemnego akumulatora (-), (Rys. 13.20)
- Po podłączeniu zaciski akumulatora należy przykryć pokrywami dostarczonymi wraz z przewodem.
- Oba akumulatory wyposażone są w podstawkę z zaciskami maksymalnie wysuniętymi w tył, tak aby szare złącza mogły zostać połączone z zespołem przewodów akumulatora.
- Należy się upewnić, że zespół przewodów został zamocowany w szczelinach w podstawce.
- W razie jakichkolwiek wątpliwości należy skontaktować się ze swoim lokalnym autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.



SALSA M

Części znajdujące się w obudowie akumulatora, (Rys. 13.22):

- Plastikowa pokrywa obudowy akumulatora dla dwóch akumulatorów 12 V.
- 2 wiązki akumulatora z bezpiecznikiem i zaciskami pierścieniowymi
- Zespół przewodów akumulatora ze złączami czerwonymi i szarymi.

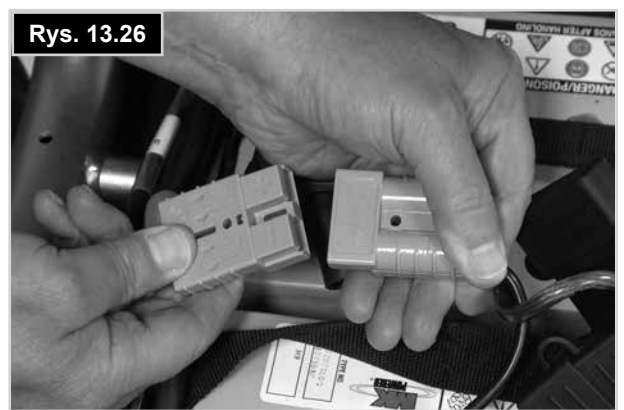
Dostęp do akumulatorów

- Znaleźć i poluzować 2 pokrętła w przedniej części podstawy zasilania (Rys. 13.23).
- Pociągnąć sprężynowy zaczepek (Rys. 13.24).
- Ostrożnie odchylić siedzisko do tyłu (Rys. 13.25).
- Podeprzeć siedzisko stabilizatorem siedziska (Rys. 13.25).
- Należy się upewnić, że plastikowa nakładka została zatrzaśnięta na końcu, aby zabezpieczała siedzisko.
- Pokrywa akumulatora jest mocowana przez 6 plastikowych nitów. Podnieść nity za pomocą śrubokręta z płaską końcówką.
- Zdjąć pokrywę akumulatora.
- Odłączyć SZARĄ wtyczkę z przodu akumulatora.
- Podnieść przednią część akumulatora, używając dostarczonych pasów.
- Odłączyć SZARĄ wtyczkę z tyłu akumulatora (Rys. 13.26).
- Podnieść tylną część akumulatora, używając dostarczonych pasów (Rys. 13.27).
- Zsunąć pokrywę (1) do tyłu i za pomocą 2 kluczy nastawnych 13 mm, odkręcić i wyjąć śruby zacisku. Powtórzyć czynność dla drugiego zacisku (Rys. 13.28).
- Podczas ponownego montażu zaciski akumulatora należy przykryć pokrywami dostarczonymi wraz z przewodem (Rys. 13.29).

Rys. 13.25



Rys. 13.26



Rys. 13.27



Rys. 13.28



Rys. 13.29



Rys. 13.23



Rys. 13.24



13.12 Dostęp do sterownika

Aby uzyskać dostęp do sterownika w modelu SALSA R (z napędem na tylną oś), należy zdjąć tylną osłonę (Rys. 13.30 i 13.31).

Aby uzyskać dostęp do sterownika w modelu SALSA M (z napędem na środkową oś), należy zdjąć tylną osłonę podstawy znajdującą się z tyłu między kółkami samonastawnymi (Rys. 13.32 - 13.33)

13.13 Przechowywanie

Przed odłożeniem wózka do przechowywania przez dłuższy okres czasu (ponad jeden tydzień) należy go najpierw całkowicie naładować, a następnie odłączyć akumulatory, aby zmniejszyć ryzyko rozładowania akumulatorów.

PRZESTROGA!

Nigdy nie należy przechowywać wózka w miejscu, gdzie bezpośrednio działają promienie słoneczne lub w środowisku wilgotnym/na zewnątrz pomieszczeń. Może to spowodować wyblaknięcie plastikowych części i komponentów wózka.

13.14 Autoryzowani serwisanci firmy Sunrise Medical

Coroczny pełny przegląd serwisowy musi być wykonywany przez autoryzowanego dystrybutora produktów Sunrise Medical. W celu uzyskania listy autoryzowanych dystrybutorów w Państwa okolicy, prosimy kontaktować się z Działem Obsługi Klienta Sunrise Medical, którego adres można znaleźć w rozdziale 1.



13.15 Zalecane procedury serwisowe

(Rys. 13.35)

Wymagane narzędzia:

Ładowarka akumulatora, pompka do opon, szczotka ze sztywnym włosiem, wazelina szmatka do czyszczenia i rozcieńczony środek odkażający,

OSTRZEŻENIE!

W przypadku jakichkolwiek wątpliwości dotyczących czynności konserwacyjnych wykonywanych na wózku należy skontaktować się z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.

Kontrole codzienne:

Przy wyłączonym systemie sterowania należy sprawdzić, czy joystick nie jest zagięty ani uszkodzony oraz czy automatycznie wraca do pozycji wyśrodkowanej po jego naciśnięciu i puszczeniu.

Kontrole cotygodniowe:

PRZESTROGA!

Hamulec ręczny:

Test ten powinien być wykonywany na płaskim podłożu przy wolnej odległości co najmniej jednego metra z każdej strony wózka.

- Włączyć system sterowania.
- Sprawdzić, czy wskaźnik akumulatora świeci się stale czy też miga powoli, co sekundę.
- Powoli przesunąć joystick w przód, aż słyhać będzie, że hamulce ręczne zaczęły działać. Wózek może zacząć się poruszać.
- Natychmiast puścić joystick.
- W ciągu kilku sekund musi być słyhać działanie każdego hamulca ręcznego.
- Powtórzyć test kolejne 3 razy, przesuwając joystick powoli w tył, w lewo i w prawo.

Złącza:

Należy się upewnić, że wszystkie złącza zostały odpowiednio podłączone.

Przewody:

Sprawdzić stan wszystkich przewodów i złączy pod kątem uszkodzeń, zwracając uwagę na to, czy przewody nie zaczepiają o części ruchome, ani nie blokują ich.

Mieszek ochronny joysticka:

Sprawdzić stan grubego gumowego mieszka lub kaptura wokół podstawy joysticka pod kątem rozdarć i innych uszkodzeń. Sprawdzać wyłącznie wzrokowo, nie należy manipulować przy mieszku.

Montaż:

Należy się upewnić, że wszystkie komponenty systemu sterowania zostały właściwie zamontowane. Nie dokręcać zbyt mocno żadnych śrub mocujących.

PRZESTROGA!

Tabela poniżej (Rys. 13.34) zawiera wszystkie informacje dotyczące momentów.

Elementy mocujące	Ustawienie momentu obrotowego (Nm)
Śruba M3	1
Śruba M4	2,5 - 3
Śruba M5	5 - 6
Śruba M6	9 - 10
Śruba M8	19 - 20 (15 Nm dla wszystkich śrub oparcia)
Śruba M10	30 Nm (5 Nm dla ręcznego i elektrycznego urządzenia uruchamiającego system rozkładania oparcia)
Śruba M12	47,5
Śruba M16	54
Śruba nr 6	1,5
Śruba i nakrętka widełek kółka samonastawnego	25
Śruby osi kółka samonastawnego	19
Śruby piasty koła napędowego	25

Rys. 13.34

Tabela przedstawiona na Rys. 13.34 zawiera ogólne (i niektóre szczegółowe) wartości momentu obrotowego, stanowiące standard przemysłowy.

Dla niektórych zadań wymagane będą inne ustawienia momentu. Jeżeli wymagane będą inne momenty, ich wartość w każdym przypadku będzie podana w opisie tekstowym, w nagłówku bądź zostanie w sposób widoczny zaznaczona na zdjęciu.

UWAGA: Konieczne będzie korzystanie z klucza dynamometrycznego.

OSTRZEŻENIA!

- Przed jego użyciem usilnie zaleca się przeczytanie i zrozumienie wszystkich instrukcji obsługi oraz zaleceń dotyczących bezpieczeństwa dostarczonych wraz z kluczem dynamometrycznym.
- Zaleca się ściśle przestrzeganie wszystkich obowiązkowych procedur bezpieczeństwa.
- Firma Sunrise Medical nie bierze żadnej odpowiedzialności za żadne konsekwencje wynikające, bezpośrednio lub pośrednio, z nieprawidłowego użycia narzędzi/sprzętu podczas wykonywania jakichkolwiek procedur serwisowych opisanych w tych lub innych podręcznikach technicznych/warsztatowych wydanych przez Sunrise Medical.

13.16 Kontrole osiągnięć

Po wykonaniu jakichkolwiek prac konserwacyjnych lub napraw wózka, przed jego użyciem należy się upewnić, że wózek działa prawidłowo.

- Wzrokowo sprawdzić wózek, aby upewnić się, że wsporniki nóg, podłokietniki itp. zostały odpowiednio ustawione i przymocowane do wózka oraz że wszystkie elementy mocujące zostały odpowiednio dokręcone.
- Należy się upewnić, że oparcie zostało odpowiednio ustawione i zamocowane.
- Należy się upewnić, że wszystkie poduszki znajdują się na właściwym miejscu
- Włączyć sterowanie ręczne – czy światła migają? Oznacza to, że w systemie elektronicznym doszło do usterki. Patrz rozdział 8 w celu uzyskania wskazówek dotyczących rozwiązywania podstawowych problemów.
- Przeprowadzić kontrolę hamulca ręcznego.
- Sprawdzić przez włączenie wszystkie opcje elektryczne, w tym światła i kierunkowskazy (jeżeli wózek jest w nie wyposażony), aby się upewnić, że działają prawidłowo.

- Przy podniesionym siedzisku ruszyć wózkiem, aby upewnić się, że tryb „wolnej jazdy” działa prawidłowo, powodując zwolnienie jazdy wózka.
- Uruchomić wózek we wszystkich profilach jazdy, aby upewnić się, że działa on tak jak poprzednio.

PRZESTROGA!

- W przypadku jakichkolwiek wątpliwości odnośnie wymogów dotyczących działania Państwa wózka należy się skontaktować z autoryzowanym dystrybutorem produktów Sunrise Medical.
- Elementy wymienione w tej tabeli należy sprawdzać we wskazanych odstępach. Jeśli jakiegokolwiek części są poluzowane, zużyte, wygięte lub zniekształcone, należy je natychmiast sprawdzić/naprawić u autoryzowanego dostawcy.
- Regularna konserwacja i serwisowanie wózka poprawią jego funkcjonowanie, przedłużą czas eksploatacji i pomogą zapobiec urazom.

Rys. 13.35	Harmonogram konserwacji i kontroli			
	nie * Codzien-	Co tydzień	Co kwartał	Co rok
Sprawdzić wskaźnik poziomu naładowania akumulatora i w razie konieczności naładować go	*			
Sprawdzić, czy joystick sterowania ręcznego nie jest zagięty ani uszkodzony	*			
Upewnić się, że wszystkie części zostały dobrze zamocowane	*			
Sprawdzić wsparcie przednie miednicy pod kątem zużycia i upewnić się, że klamra działa prawidłowo	*			
Test hamulca silnika	*			
Sprawdzić stan opon i szybkozłączek do montażu kół	*			
Upewnić się, że światła i kierunkowskazy (o ile są zamontowane) działają prawidłowo i są czyste	*			
Upewnić się, że wszystkie przewody i złącza są w dobrym stanie i uporządkowane oraz znajdują się we właściwym miejscu	*			
Sprawdzić tapicerkę, siedziska, zagłówki, podłokietniki i oparcia łydek pod kątem zużycia.	*			
Sprawdzić wszystkie nakrętki, śruby, śruby dwustronne i mocowania pod kątem uszkodzeń i właściwego zamontowania Skontaktować się z autoryzowanym dealerem w celu uzyskania pomocy lub serwisu	*			
Wyczyścić tapicerkę wózka		*		
Sprawdzić złącza akumulatorów pod kątem prawidłowego mocowania			*	
Kompletna inspekcja, kontrola bezpieczeństwa oraz działania serwisowe powinny być wykonywane przez autoryzowanego dystrybutora Sunrise Medical				*

* Codziennie = przed każdym użyciem wózka.

14.0 Arkusze specyfikacji (EN 12184 i ISO 7176-15)

Sunrise Medical GmbH
Kahlbachring 2-4
69254 Malsch/Heidelberg
Deutschland
Tel.: +49 (0) 7253/980-0
Fax: +49 (0) 7253/980-222
kundenservice@sunrisemedical.de
www.SunriseMedical.de

Temperatura działania: - 25°C do 50°C
Temperatura przechowywania: -40°C do 65°C
Odporność na wilgoć: IPx4
Brak ograniczeń dotyczących wilgotności i ciśnienia powietrza

Model: Quickie Salsa R2 (z napędem na tylne koła)



Maks. waga użytkownika
(masa testowa): 140 kg

Wózek Quickie Salsa
R2 spełnia wymagania
następujących norm:

a) Wymagania i metody
badań wytrzymałości
statycznej, zmęczeniowej
i odporności na
uderzenia
(ISO 7176-8)

b) Układy zasilania i
sterowania wózków
inwalidzkich z napędem
elektrycznym.
Wymagania i metody
badań (ISO 7176-14)

c) Badania klimatyczne
zgodnie z ISO 7176-9

d) Wymagania
odporności na zapalenie
zgodnie z
ISO 7176-16

e) Produkt określony
został jako wózek
elektryczny klasy B

ISO7176-15	Min.	Maks.	Uwagi
Całkowita długość (z podnóżkiem)	1100 mm	1140 mm	Wieszak 70°
Szerokość całkowita	600 mm	620 mm	Koła 12" / 14"
Waga całkowita (z akumulatorami)	114,5 kg	160 kg	Bez podnoszenia i przechylania Balle/z Balle
Waga najcięższej części	-	18,5 kg	Najcięższa część zdejmowana
Stabilność statyczna w dół	-	> 20°	0° przechylenia/0° rozłożenia/40 cm głębokości i 50 cm wysokości siedziska
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	10,6°	9° przechylenia/16° rozłożenia i 45 cm wysokości siedziska
Stabilność statyczna boczna	-	15,2°	0° przechylenia/0° rozłożenia/40 cm głębokości i 50 cm wysokości siedziska
Zużycie energii (maks. zasięg)	-	32	Silnik o prędkości 6 km/h i użytkownik o wadze ciała 100 kg (ISO7176-4)
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	8 °	9° pochylecia / 16° odchylenia i maks. wys. siedziska
Wjazd na przeszkody (z systemem do wjazdu na krawężniki)	85 mm	100 mm	
Maksymalna prędkość do przodu	6 km/h	10 km/h	Silnik o prędkości 6 km/h i koła 12,5"/Silnik o prędkości 10 km/h i koła 14"
Minimalna odległość hamowania z prędkości maksymalnej	-	-	W zal. od zaprogramowania
Nachylenie siedziska	0°	9°	Mechaniczne, 3° przyrosty
Efektywna głębokość siedziska	406 mm	508 mm	25 mm przyrosty
Efektywna szerokość siedziska	406 mm	508 mm	25 mm przyrosty
Wysokość siedziska na przedniej krawędzi	375 mm	520 mm	Koła 12" / koła 14" 385 mm
Nachylenie oparcia	-4°	16°	Mechaniczne, 4° przyrosty
Wysokość oparcia	457 mm	508 mm	25 mm przyrosty
Odległość podnóżka od siedziska	330 mm	505 mm	
Kąt między nogą a siedziskiem	110°	-	
Odległość podłokietnika od siedziska	230 mm	305 mm	
Przednia pozycja zespołu podłokietnika	350 mm	425 mm	
Minimalny promień skrętu	850 mm	910 mm	Wieszak 70°
Wartość nominalna napięcia akumulatora	24 V	-	
Napięcie graniczne akumulatora	16V	-	
Łączna topliwa akumulatora	-	-	Bezpiecznik 100A na linii dla każdego akumulatora
Łączna topliwa elementu sterującego sterownika Quickie Direct	-	-	15 A AST Mini Blade
Waga manekina testowego	-	140 kg	
EN 12184	Min.	Maks.	Uwagi
Maks. wysokość krawężnika	85 mm	100 mm	Z systemem do wjazdu na krawężniki
Odstęp do podłoża	70 mm	80 mm	12" / 14"
Prześrzenie skrętu	1200 mm	-	
Siła robocza sterowania prędkością	-	2 N	
Siła robocza sterowania kierunkiem jazdy	-	1 N	

Model: Quickie Salsa M (z napędem na środkową oś)


Maks. waga użytkownika (masa testowa): 140 kg

Wózek Quickie Salsa spełnia wymagania następujących norm:

a) Wymagania i metody badań wytrzymałości statycznej, zmęczeniowej i odporności na uderzenia (ISO 7176-8)

b) Układy zasilania i sterowania wózków inwalidzkich z napędem elektrycznym. Wymagania i metody badań (ISO 7176-14)

c) Badania klimatyczne zgodnie z ISO 7176-9

d) Wymagania odporności na zapalenie zgodnie z ISO 7176-16

e) Produkt określony został jako wózek elektryczny klasy B

ISO7176-15	Min.	Maks.	Uwagi
Całkowita długość (z podnóżkiem)	-	1150 mm	Z wieszakiem 70°
Szerokość całkowita	600 mm	660 mm	maks. szerokość przy szerokości siedziska ustawionej na 51 cm
Waga całkowita (z akumulatorami)	113 kg	145 kg	
Waga najcięższej części	-	98 kg	Wózek ze zdjętymi wszystkimi elementami niewymagającymi użycia narzędzi
Stabilność statyczna w dół	-	17°	W najgorszym przypadku 41 cm głębokości siedziska, 0° przechylenia, -4° rozłożenia
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	9,5°	W najgorszym przypadku 51 cm głębokości siedziska, 29° przechylenia, 16° rozłożenia
Stabilność statyczna boczna	-	13,9°	W najgorszym przypadku 41 cm głębokości siedziska, 0° przechylenia, 0° rozłożenia
Zużycie energii (maks. zasięg)	-	26 km	
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę		8 °	9° pochylenia / 16° odchylenia i maks. wys. siedziska
Wjazd na przeszkody (z systemem do wjazdu na krawężniki)		75 mm	Jazda w przód z silnikiem o prędkości 6 km/h
Maksymalna prędkość do przodu	6 km/h	10 km/h	10 km/h wyłącznie z silnikiem o prędkości 10 km/h
Minimalna odległość hamowania z prędkości maksymalnej	1,0 m	1,2 m	1 m dla silnika o prędkości 6 km/h, 1,2 m dla silnika o prędkości 10 km/h
Nachylenie siedziska	-5°	30°	-5° tylko przy przechyleniu MBL + dodatkowe wsporniki
Efektywna głębokość siedziska	406 mm	508 mm	
Efektywna szerokość siedziska	394 mm	496 mm	
Wysokość siedziska na przedniej krawędzi	470 mm	-	Ustawienie 0° przechylenia, najmniejsza wysokość siedziska i brak modułów
Nachylenie oparcia	-4°	16°	Regulacja co 4° stopnie z użyciem narzędzi
Wysokość oparcia	400 mm	500 mm	
Odległość podnóżka od siedziska	335 mm	610 mm	Z wieszakiem 70°
Kąt między nogą a siedziskiem	110°	-	Z wieszakiem 70°
Odległość podłokietnika od siedziska	245 mm	-	Regulacja z użyciem narzędzi
Przednia pozycja zespołu podłokietnika	310 mm	420 mm	
Minimalny promień skrętu	670 mm	-	Z wieszakiem 70°
Wartość nominalna napięcia akumulatora	-	24 V	
Napięcie graniczne akumulatora	-	16V	na 255 sekund
Łącza topliwe akumulatora	-	-	Bezpiecznik 100A na linii dla każdego akumulatora
Łącze topliwe elementu sterującego sterownika Quickie Direct	-	-	Bezpiecznik nożowy 15 A umieszczony w zasilaniu pomocniczym wiązki przewodów zasilania
Waga manekina testowego	-	140 kg	
EN 12184	Min.	Maks.	Uwagi
Maks. wysokość krawężnika	-	75 mm	
Odstęp do podłoża	-	40 mm	
Średnica skrętu	1000 mm	1150 mm	
Siła robocza sterowania prędkością	-	2,2 N R-Net 2,4 N VR2	
Siła robocza sterowania kierunkiem jazdy	-	1,7 N R-Net 1,9 N VR2	

Model: Quickie Salsa R (z napędem na tylne koła) i siedziskiem rehabilitacyjnym



Maks. waga użytkownika (masa testowa) z siedziskiem rehabilitacyjnym: 160 kg

Wózek Quickie Salsa spełnia wymagania następujących norm:

a) Wymagania i metody badań wytrzymałości statycznej, zmęczenia i odporności na uderzenia (ISO 7176-8)

b) Układy zasilania i sterowania wózków inwalidzkich z napędem elektrycznym. Wymagania i metody badań (ISO 7176-14)

c) Badania klimatyczne zgodnie z ISO 7176-9

d) Wymagania odporności na zapalenie zgodnie z ISO 7176-16

e) Produkt określony został jako wózek elektryczny klasy B

ISO7176-15	Min.	Maks.	Uwagi
Całkowita długość (z podnóżkiem)	1100 mm	1140 mm	Wieszak 70°
Szerokość całkowita	580 mm	610 mm	Koła 12" / 14"
Waga całkowita (z akumulatorami)	120 kg	168 kg	Bez podnoszenia i przechylenia Balle/z Balle
Waga najcięższej części	-	18,5 kg	Najcięższa część zdejmowana
Stabilność statyczna w dół	-	> 20°	0° przechylenia/0° rozłożenia/40 cm głębokości i 50 cm wysokości siedziska
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	10,6°	9° przechylenia/16° rozłożenia i 45 cm wysokości siedziska
Stabilność statyczna boczna	-	15,2°	0° przechylenia/0° rozłożenia/40 cm głębokości i 50 cm wysokości siedziska
Zużycie energii (maks. zasięg)	-	32	Silnik o prędkości 6 km/h i użytkownik o wadze ciała 100 kg (ISO7176-4)
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	8 °	9° pochylenia / 16° odchylenia i maks. wys. siedziska
Wjazd na przeszkody (z systemem do wjazdu na krawężniki)	85 mm	100 mm	
Maksymalna prędkość do przodu	6 km/h	10 km/h	Silnik o prędkości 6 km/h i koła 12,5"/ Silnik o prędkości 10 km/h i koła 14"
Minimalna odległość hamowania z prędkości maksymalnej	-	-	W zal. od zaprogramowania
Nachylenie siedziska	-5°	30°	-5° tylko przy pochyleniu MBL + dodatkowe wsporniki
Efektywna głębokość siedziska	400 mm	560 mm	
Efektywna szerokość siedziska	400 mm	560 mm	
Wysokość siedziska na przedniej krawędzi	375 mm	490 mm	Koła 12" / koła 14" 385 mm
Nachylenie oparcia	-5°	12°	Mechaniczne
Wysokość oparcia	560 mm	700 mm	
Odległość podnóżka od siedziska	340 mm	540 mm	
Kąt między nogą a siedziskiem	110°	-	
Odległość podłokietnika od siedziska	210 mm	300 mm	
Przednia pozycja zespołu podłokietnika	260 mm	560 mm	
Minimalny promień skrętu	850 mm	910 mm	Wieszak 70°
Wartość nominalna napięcia akumulatora	24 V	-	
Napięcie graniczne akumulatora	16 V	-	
Łącza topliwe akumulatora	-	-	Bezpiecznik 100A na linii dla każdego akumulatora
Łącze topliwe elementu sterującego sterownika Quickie Direct	-	-	15 A AST Mini Blade
Waga manekina testowego	-	160 kg	
EN 12184	Min.	Maks.	Uwagi
Maks. wysokość krawężnika	85 mm	100 mm	Z systemem do wjazdu na krawężniki
Odstęp do podłoża	70 mm	80 mm	12" / 14"
Przeźród skrętu	1200 mm	-	
Siła robocza sterowania prędkością	-	2 N	
Siła robocza sterowania kierunkiem jazdy	-	1 N	

Model: Quickie Salsa M (z napędem na środkową oś) z siedziskiem rehabilitacyjnym



Maks. waga użytkownika (masa testowa):
140 kg

Wózek Quickie Salsa spełnia wymagania następujących norm:

a) Wymagania i metody badań wytrzymałości statycznej, zmęczeniowej i odporności na uderzenia (ISO 7176-8)

b) Układy zasilania i sterowania wózków inwalidzkich z napędem elektrycznym. Wymagania i metody badań (ISO 7176-14)

c) Badania klimatyczne zgodnie z ISO 7176-9

d) Wymagania odporności na zapalenie zgodnie z ISO 7176-16

e) Produkt określony został jako wózek elektryczny klasy B

ISO7176-15	Min.	Maks.	Uwagi
Całkowita długość (z podnóżkiem)	-	1150 mm	Wieszak 70°
Szerokość całkowita	600 mm	660 mm	Koła 12" / 14"
Waga całkowita (z akumulatorami)	125 kg	176 kg	Bez podnoszenia i przechyłania Balle/z Balle
Waga najcięższej części	-	98 kg	Wózek ze zdjętymi wszystkimi elementami niewymagającymi użycia narzędzi
Stabilność statyczna w dół	-	17°	W najgorszym przypadku 41 cm głębokości siedziska, 0° pochylenia, -4° odchylenia oparcia
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	9,5°	W najgorszym przypadku 51 cm głębokości siedziska, 29° pochylenia, 16° odchylenia oparcia
Stabilność statyczna boczna	-	13,9°	W najgorszym przypadku 41 cm głębokości siedziska, 0° pochylenia, 0° odchylenia oparcia
Zużycie energii (maks. zasięg)	-	26 km	
Stabilność statyczna w trakcie jazdy w górę	-	8°	9° pochylenia / 16° odchylenia i maks. wys. siedziska
Wjazd na przeszkody (z systemem do wjazdu na krawężniki)	-	75 mm	Jazda w przód z silnikiem o prędkości 6 km/h
Maksymalna prędkość do przodu	6 km/h	10 km/h	10 km/h wyłącznie z silnikiem o prędkości 10 km/h (Opcja)
Minimalna odległość hamowania z prędkości maksymalnej	1,0 m	1,2 m	1 m dla silnika o prędkości 6 km/h, 1,2 m dla silnika o prędkości 10 km/h
Nachylenie siedziska	-5°	30°	-5° tylko przy pochyleniu MBL + dodatkowe wsporniki
Efektywna głębokość siedziska	400 mm	560 mm	
Efektywna szerokość siedziska	400 mm	560 mm	
Wysokość siedziska na przedniej krawędzi	450 mm	-	
Nachylenie oparcia	-5°	12°	Mechaniczne
Wysokość oparcia	560 mm	700 mm	
Odległość podnóżka od siedziska	340 mm	540 mm	
Kąt między nogą a siedziskiem	110°	-	
Odległość podłokietnika od siedziska	210 mm	300 mm	
Przednia pozycja zespołu podłokietnika	260 mm	560 mm	
Minimalny promień skrętu	670 mm	-	Wieszak 70°
Wartość nominalna napięcia akumulatora	-	24 V	
Napięcie graniczne akumulatora	-	16 V	
Łączta topliwe akumulatora	-	-	Bezpiecznik 100A na linii dla każdego akumulatora
Łącze topliwe elementu sterującego sterownika Quickie Direct	-	-	Bezpiecznik nożowy 15 A umieszczony w zasilaniu pomocniczym wiązki przewodów zasilania
Waga manekina testowego	-	140 kg	
EN 12184	Min.	Maks.	Uwagi
Maks. wysokość krawężnika	-	75 mm	
Odstęp do podłoża	-	40 mm	
Przeźreń skrętu	1000 mm	1150 mm	
Siła robocza sterowania prędkością	-	2,2 N R-Net 2,4 N VR2	
Siła robocza sterowania kierunkiem jazdy	-	1,7 N R-Net 1,9 N VR2	

15.0 Historia serwisowania

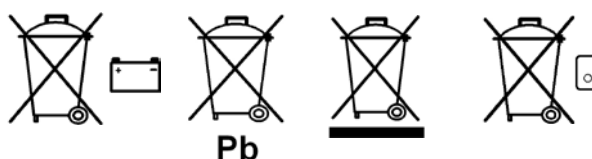
Rozdział ten ma na celu pomóc użytkownikowi w rejestrowaniu wszelkich czynności serwisowych i napraw wózka. W przypadku, gdy w przyszłości użytkownik zdecyduje się sprzedać lub wymienić wózek, rozdział ten będzie stanowić znaczącą pomoc. Serwisant wózka będzie również mógł skorzystać z udokumentowanej historii napraw; niniejszy podręcznik powinien zawsze być przekazywany wraz z wózkiem oddawanym do naprawy lub przeglądu. Serwisant uzupełni ten rozdział i zwróci podręcznik użytkownikowi. Wszystkie produkowane przez nas skutery, wózki inwalidzkie i wózki elektryczne poddawane są rygorystycznym testom w celu zagwarantowania, że spełniają wymagania dotyczące wygody, bezpieczeństwa i trwałości.

Nasz sukces opiera się na ugruntowanych tradycjach wysokiej jakości, odpowiedniej relacji jakości do ceny oraz szczerzej troski o naszych klientów. Jesteśmy dumni nie tylko z tego, że tworzymy i produkujemy najbardziej innowacyjne produkty, ale także z naszego zaangażowania w oferowanie klientom najwyższego standardu obsługi tak podczas, jak i po sprzedaży.

16.0 Usuwanie zużytych produktów

Poniższe symbole oznaczają, że zgodnie z prawodawstwem lokalnym produkt niniejszy nie powinien być utylizowany wraz z odpadami gospodarstwa domowego. Gdy zakończy się okres użytkowania produktu ze względu na jego zużycie, należy go przekazać do odpowiedniego lokalnego punktu zbioru tego typu produktów, wyznaczonego przez władze lokalne. Gromadzenie i recykling zużytego produktu prowadzone oddzielnie od recyklingu innych produktów pozwala na zachowanie naturalnych zasobów środowiska i gwarantuje, że produkt ten zostanie poddany recyklingowi z poszanowaniem zasad ochrony środowiska.

UWAGA: Przed zorganizowaniem utylizacji produktu zgodnie z powyższymi zaleceniami należy się upewnić, że użytkownik jest prawnym właścicielem produktu.



Rys. 15.1

Model					Nr seryjny				
Rok	1	2	3	4	Rok	1	2	3	4
Data					Data				
Sterownik					Podwozie				
Klakson					Właściwe dokręcenie/zaciśnięcie wszystkich mocowań				
Przycisk zasilania					Stan				
Wtyczka wyjściowa					Sterowanie				
Joystick					Tapicerka				
Hamulce					Siedzisko				
Konfiguracja programu					Oparcie				
Akumulatory					Podłokietniki				
Poziom					Elektryka				
Złącza					Stan wiązki przewodów				
Poziom rozładowania					Złącza				
Koła					Działanie testowe				
Zużycie					W przód				
Ciśnienie					W tył				
Łożyska					Wyłącznik awaryjny				
Nakrętki kół					Skręt w lewo				
Silniki					Skręt w prawo				
Okablowanie					W górę/w dół wzniesienia				
Złącza					Nad przeszkodami				
Hałas					Hamulec ręczny				
Hamulce					Uwaga: Do napraw i przeglądów należy stosować wyłącznie części dostarczone przez Sunrise Medical				
Szczotki									

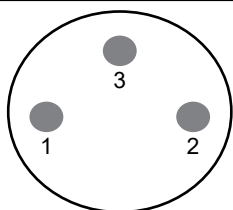
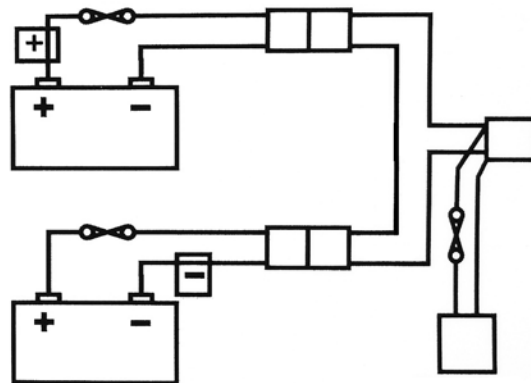


Podpis i pieczęć dystrybutora:

Rys. 16.1

! WARNING!

- * BATTERIES CONTAIN ACID AND CAN EXPLODE. ALWAYS WEAR EYE PROTECTION WHEN WORKING NEAR BATTERIES.
- * ALWAYS KEEP BATTERY TERMINALS AND CLAMPS CLEAN AND FREE OF CORROSION.
- * ALWAYS CHARGE BATTERIES IN WELL VENTILATED AREA, AWAY FROM SPARKS AND FLAME.
- * NEVER ALTER BATTERY WIRING OR BATTERY BOX.
- * NEVER ALLOW TOOLS TO MAKE CONTACT ACROSS TERMINALS.
- * NEVER USE BATTERIES OR CLAMPS WITH WING NUT TERMINALS, OR CLAMPS THAT EXCEED TERMINAL POST HEIGHT.



Rys. 16.2

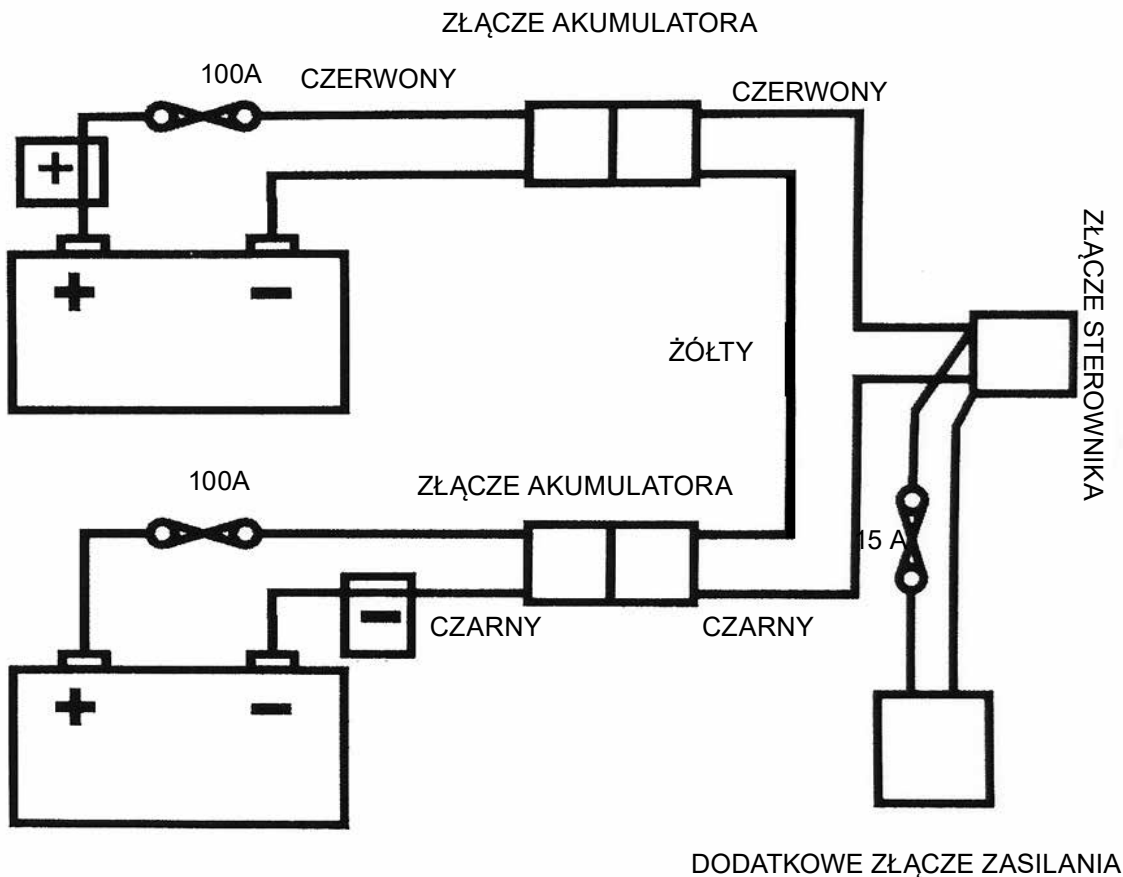
Gniazdo ładowarki:

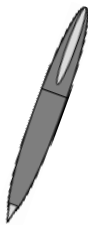
Wtyk 1: biegun dodatni akumulatora

Wtyk 2: biegun ujemny akumulatora

Wtyk 3: inhibitor

Rys. 16.3





Sunrise Medical S.r.l.
Via Riva, 20 – Montale
29122 Piacenza
Italia
Tel.: +39 0523 573111
Fax: +39 0523 570060
www.SunriseMedical.it

Sunrise Medical AG
Erlenauweg 17
CH-3110 Münsingen
Schweiz/Suisse/Svizzera
Fon +41 (0)31 958 3838
Fax +41 (0)31 958 3848
www.SunriseMedical.ch

Sunrise Medical AS
Delitoppen 3
1540 Vestby
Norge
Telefon: +47 66 96 38 00
post@sunrisemedical.no
www.SunriseMedical.no

Sunrise Medical AB
Neogatan 5
431 53 Mölndal
Sweden
Tel.: +46 (0)31 748 37 00
post@sunrisemedical.se
www.SunriseMedical.se

MEDICCO s.r.o.
H – Park, Heršpická 1013/11d,
639 00 Brno
Czech Republic
Tel.: (+420) 547 250 955
Fax: (+420) 547 250 956
www.medicco.cz
info@medicco.cz
Bezplatná linka 800 900 809

Sunrise Medical Aps
Mårkærvej 5-9
2630 Taastrup
Denmark
+45 70 22 43 49
info@sunrisemedical.dk
Sunrisemedical.dk

Sunrise Medical Australia
11 Daniel Street
Wetherill Park NSW 2164
Australia
Ph: +61 2 9678 6600
Email: enquiries@sunrisemedical.com.au
www.SunriseMedical.com.au

Sunrise Medical
North American Headquarters
2842 Business Park Avenue
Fresno, CA, 93727, USA
(800) 333-4000
(800) 300-7502
www.SunriseMedical.com



Sunrise Medical GmbH
Kahlbachring 2-4
69254 Malsch/Heidelberg
Deutschland
Tel.: +49 (0) 7253/980-0
Fax: +49 (0) 7253/980-222
www.SunriseMedical.de

Sunrise Medical
Thorns Road
Brierley Hill
West Midlands
DY5 2LD
England
Phone: 0845 605 66 88
Fax: 0845 605 66 89
www.SunriseMedical.co.uk

Sunrise Medical S.L.
Polígono Bakiola, 41
48498 Arrankudiaga – Vizcaya
España
Tel.: +34 (0) 902142434
Fax: +34 (0) 946481575
www.SunriseMedical.es

Sunrise Medical Poland
Sp. z o.o.
ul. Elektronowa 6,
94-103 Łódź
Polska
Telefon: + 48 42 275 83 38
Fax: + 48 42 209 35 23
E-mail: pl@sunrisemedical.de
www.Sunrise-Medical.pl

Sunrise Medical B.V.
Groningenhaven 18-20
3433 PE NIEUWEGEIN
The Netherlands
T: +31 (0)30 – 60 82 100
F: +31 (0)30 – 60 55 880
E: info@sunrisemedical.nl
www.SunriseMedical.nl

Sunrise Medical HCM B.V.
Vossenbeemd 104
5705 CL Helmond
The Netherlands
T: +31 (0)492 593 888
E: customerservice@sunrisemedical.nl
www.SunriseMedical.nl
www.SunriseMedical.eu (International)

Sunrise Medical S.A.S
ZAC de la Vrillonnerie
17 Rue Mickaël Faraday
37170 Chambray-Lès-Tours
Tel : + 33 (0) 247554400
Fax : +30 (0) 247554403
www.sunrisemedical.fr

