



CoMoveIT

CoMoveIT Smart

Système de commande tête-pieds spécialisé pour les fauteuils
roulants électriques



CoMoveIT Smart
Notice d'utilisation



Comment contacter CoMoveIT ?

CoMoveIT nv

Frank Van Ackerpromenade 3/0001

Bruges, 8000

Belgique

Tel. : +32 477 880 175

E-mail : info@comoveit.com



CoMoveIT Smart

Systeme de commande tête-pieds spécialisé pour les fauteuils roulants
électriques

Réalisé et publié par CoMoveIT, Belgique

Version 1.0, 2022-02-23

Article no : CM0001-IFU-FR

Table des matières

Comment contacter CoMoveIT ?	2
Informations importantes concernant cette notice d'utilisation.....	5
Incidents graves	6
Assistance, mise au rebut et pièces de rechange.....	6
Conditions de garantie	7
Consignes de sécurité.....	8
Étiquettes d'avertissement.....	8
Généralités.....	8
Contre-indications.....	9
Conception et fonctions	11
Généralités.....	11
Utilisation prévue.....	11
Utilisateurs.....	11
Possibilité de réglage de la commande occipitale.....	11
Commande occipitale - pad gauche et droit.....	14
Commande occipitale - pad occipital arrière.....	15
Socles	16
Socle factice	16
Unité de commande électronique (UCE).....	17
Installation du CoMoveIT Smart	18
Démontage du CoMoveIT Smart.....	19
Conduite	20
Généralités.....	20
Utilisation de votre CoMoveIT Smart	22
Maintenance.....	26
Nettoyage.....	26
Caractéristiques techniques	27
Symboles	27

Informations importantes concernant cette notice d'utilisation

Félicitations pour avoir choisi un produit CoMoveIT. Nous espérons que vous êtes satisfait de votre produit et du revendeur.

Avant d'utiliser ce produit, il est important que vous lisiez et compreniez cette notice d'utilisation. Veuillez à lire tout particulièrement les consignes de sécurité.

Cette notice d'utilisation explique les caractéristiques et les fonctions du CoMoveIT Smart et la meilleure façon de l'utiliser. Il contient également des informations importantes relative à la sécurité et l'entretien. Il décrit également les problèmes éventuels pouvant survenir durant l'utilisation.

Assurez-vous que vous pouvez vous référer à cette notice d'utilisation lorsque vous commencez à utiliser votre fauteuil roulant.

Vous pouvez également consulter cette notice d'utilisation sur notre site web www.comoveit.com.

Toutes les informations, photos, illustrations et spécifications sont basées sur les informations du produit disponibles au moment de l'impression de cette notice d'utilisation. Les images et illustrations contenues dans cette notice d'utilisation sont représentatives et ne constituent pas une représentation exacte des différents composants du CoMoveIT Smart.

CoMoveIT se réserve le droit de modifier ce produit sans avis préalable.

Demande de documentation

Si vous souhaitez obtenir une copie de cette notice d'utilisation, vous pouvez le commander auprès de CoMoveIT à l'adresse info@comoveit.com en demandant le CM0001-IFU-FR.

Incidents graves

INCIDENT GRAVES

En cas d'incidents indésirables ou graves causant des blessures humaines, veuillez contacter CoMoveIT à vigilance@comoveit.com ou votre distributeur local dès que possible.

Lorsque vous contactez CoMoveIT, ayez toujours le numéro de série à portée de main afin que les informations correctes puissent être transmises.

Assistance, mise au rebut et pièces de rechange

ASSISTANCE TECHNIQUE

Pour tout problème technique éventuel, veuillez contacter votre représentant local ou CoMoveIT au +32 477 880 175 ou à l'adresse : info@comoveit.com.

Lorsque vous contactez CoMoveIT, ayez toujours le numéro de série à portée de main afin que les informations correctes puissent être transmises.

PIÈCES DE RECHANGE ET ACCESSOIRES

Les pièces de rechange, les consommables et les accessoires doivent être commandés auprès de votre distributeur local.

MISE AU REBUT DU CoMoveIT Smart

Nous vous invitons à contacter votre distributeur local ou CoMoveIT pour obtenir des informations sur les accords de mise au rebut applicables.

Conditions de garantie

CONDITIONS DE GARANTIE

CoMoveIT offre une garantie de deux ans sur les défauts de matériaux et de fabrication pour le CoMoveIT Smart, à condition qu'il soit utilisé correctement et que les instructions d'entretien soient respectées.

La garantie ne couvre que les pièces et s'applique uniquement au premier acheteur auprès d'un revendeur agréé CoMoveIT. L'usure normale et les consommables sont toujours exclus de la garantie.

Période de garantie

La période de garantie du CoMoveIT Smart commence le jour où le produit est livré pour la première fois au client, ou quarante (40) jours à partir du moment où le produit est expédié au distributeur agréé de CoMoveIT, selon la première éventualité.

Réparation ou remplacement

Pour toute demande de garantie, il convient de contacter le revendeur agréé chez qui le produit a été acheté. En cas de défaut dans le matériel ou l'assemblage, le distributeur doit obtenir un numéro d'autorisation de retour de CoMoveIT et envoyer le produit dans un centre de service désigné par CoMoveIT. Le distributeur remplacera ou réparera tout produit couvert par cette garantie. Cette garantie ne couvre pas les frais de main d'œuvre ou de transport encourus pour le remplacement ou la réparation de l'un des produits.

CONDITIONS DE GARANTIE

Modifications

Personne n'est autorisé à modifier, prolonger ou renoncer aux termes de la garantie stipulée par CoMoveIT. Un document original signé par la ou les parties concernées doit être reçu par CoMoveIT avant que toute modification puisse être effectuée. Cette période de garantie sera prolongée si la loi l'exige.

Annulation de la garantie

La garantie ci-dessus est soumise à une utilisation, un entretien et un soin appropriés du produit. La garantie est annulée si le produit est utilisé de manière incorrecte, s'il est réparé ou si une pièce est remplacée par une personne autre que le personnel de CoMoveIT ou par un distributeur agréé de CoMoveIT.

L'ajout d'équipements, de périphériques ou d'options non fabriqués ou recommandés par CoMoveIT peut avoir un impact sur le fonctionnement prévu du Smart Product de CoMoveIT.

L'utilisation ou l'installation de matériel non validé ou autorisé par CoMoveIT annulera la garantie.

Consignes de sécurité

Étiquettes d'avertissement

Cette notice d'utilisation comprend les étiquettes d'avertissement suivantes, destinées à attirer votre attention sur des situations pouvant entraîner des problèmes indésirables, des blessures corporelles ou des dommages au fauteuil roulant, etc.



ATTENTION !

Il convient de faire preuve de prudence lors de l'utilisation de ce symbole.



AVERTISSEMENT !

Une extrême prudence est recommandée lorsque ce symbole d'avertissement apparaît. Le non-respect de cet avertissement peut entraîner des blessures corporelles et des dommages matériels, y compris des dommages au fauteuil roulant.

Généralités

Le système de saisie tête-pieds spécialisé CoMoveIT Smart pour les fauteuils roulants électriques est destiné à tout fauteuil roulant électrique équipé de l'électronique R-net.

Une utilisation incorrecte peut entraîner un risque de blessure pour l'utilisateur et des dommages au fauteuil roulant ou à d'autres biens. Afin de réduire ces risques, il est essentiel que vous lisiez attentivement cette notice d'utilisation et que vous observiez attentivement les instructions de sécurité et les textes d'avertissement.

Toute utilisation non autorisée du CoMoveIT Smart peut entraîner un risque accru d'accidents. Suivez attentivement les recommandations de la section Utilisation afin d'éviter tout risque d'accident durant l'utilisation.

Tous les réglages et interventions sur les systèmes de contrôle du CoMoveIT Smart doivent être effectués par un technicien qualifié. En cas de doute, contactez toujours CoMoveIT, un ingénieur qualifié ou votre distributeur local.

Toutes les informations et spécifications contenues dans cette notice étaient applicables au moment de la livraison de ce produit. Comme CoMoveIT évolue et s'améliore constamment, nous nous réservons le droit d'apporter des modifications à ce guide de l'utilisateur sans préavis.

Contre-indications

Le CoMoveIT Smart ne doit pas être utilisé par des personnes souffrant de troubles mentaux graves, incapables de suivre ou de comprendre des instructions de base, ou ayant été diagnostiquées comme souffrant d'un trouble visuel grave ou d'une épilepsie grave.



ATTENTION !

CoMoveIT ne peut être tenu responsable de tout dommage corporel ou matériel pouvant résulter du non-respect des indications, recommandations, avertissements, précautions et instructions contenus dans cette notice d'utilisation.



ATTENTION !

Les pièces obsolètes ou défectueuses du CoMoveIT Smart doivent être éliminées de manière responsable et conformément à la législation en vigueur.



ATTENTION !

Exigences en matière de compatibilité électromagnétique (CEM)

L'électronique du CoMoveIT Smart peut être influencée par des champs électromagnétiques externes (par exemple, les téléphones portables). L'électronique du CoMoveIT Smart émet également des champs électromagnétiques susceptibles d'affecter les appareils environnants.

Les limites de la CEM ont été déterminées conformément au règlement sur les normes harmonisées (UE) 2017/745. CoMoveIT Smart respecte ou dépasse ces limites d'interférence électromagnétique. CoMoveIT Smart

respecte ou ne dépasse pas les limites d'émission de champs électromagnétiques.



ATTENTION !

Forces maximales sur la commande principale

Le contrôleur principal du CoMoveIT Smart peut être affecté par une force extrême appliquée par l'utilisateur. La force maximale pouvant être appliquée à la commande principale dans n'importe quelle direction est fixée par CoMoveIT à 205 Newton.

Conception et fonctions

Généralités

La commande principale du CoMoveIT Smart est placée à l'arrière du fauteuil roulant électrique, tandis que les socles sont fixés aux repose-pieds existants. La position de la commande principale et de ses coussinets de pression, également appelés "pads", peut être ajustée afin d'optimiser les performances durant la conduite.

Pour remplacer un dispositif de commande standard, le CoMoveIT Smart fonctionne avec le module de commande Rnet OMNI 2 ou avec le module de commande Rnet Input/Output pour commander le fauteuil roulant électrique.

Le fonctionnement et les fonctions du fauteuil roulant sont contrôlés en appliquant une pression avec la tête et les pieds pour activer les capteurs de pression.

Utilisation prévue

Le CoMoveIT Smart est conçu pour être utilisé en tant que dispositif de contrôle d'entrée pour les fauteuils roulants électriques. L'objectif du CoMoveIT Smart est de capturer la pression appliquée par l'utilisateur sur les coussinets de la tête et des pieds et de traduire cette pression en commandes de contrôle pour le fauteuil roulant électrique. Le CoMoveIT Smart vise également à ajuster, en temps réel, la pression nécessaire au conducteur pour contrôler le fauteuil roulant. CoMoveIT Smart est un dispositif 'plug and play' qui prévoit une mobilité indépendante et une conduite détendue du chaise électrique.

Utilisateurs

Les utilisateurs du CoMoveIT Smart comprennent des personnes souffrant de troubles complexes du mouvement (tels que la dystonie et la choréoathétose dans l'infirmité motrice cérébrale dyskinétique ou l'infirmité motrice cérébrale spastique bilatérale sévère), et est principalement conçu pour ceux ayant un contrôle moteur insuffisant pour diriger des fauteuils roulants électriques avec un joystick ou d'autres systèmes de contrôle conventionnels.

Possibilité de réglage de la commande occipitale

La position de la commande occipitale peut être ajustée pour répondre au mieux aux besoins de l'utilisateur. La hauteur totale de la commande occipitale peut être réglée à l'aide de la molette. Voir la figure 1.

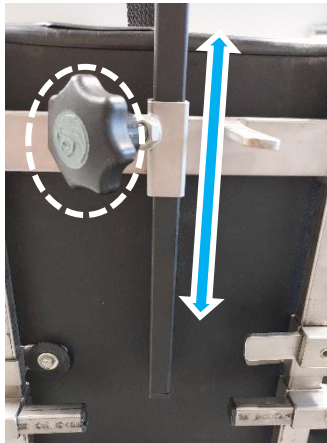


Figure 1. Molette permettant de régler la hauteur de la commande occipitale.

La profondeur de la commande occipitale peut être réglée à l'aide du bouton rotatif situé à l'arrière. Voir la figure 2.

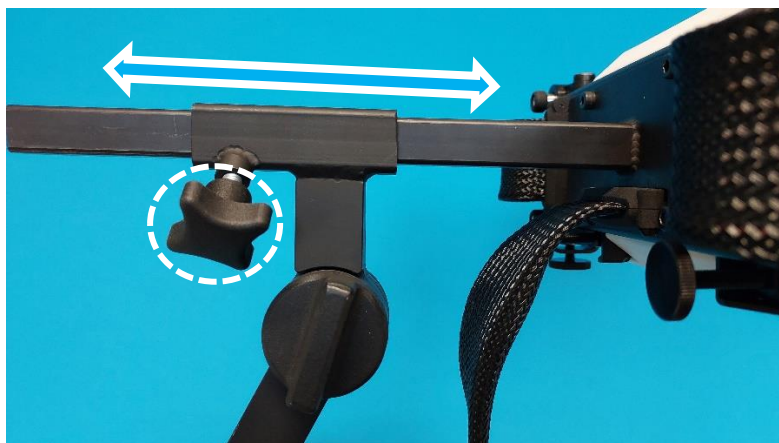


Figure 2. Molette permettant le réglage de la profondeur de la commande occipitale.

L'inclinaison du système de commande occipitale peut être réglée à l'aide de la molette placée sur le tube vertical. Voir la figure 3.

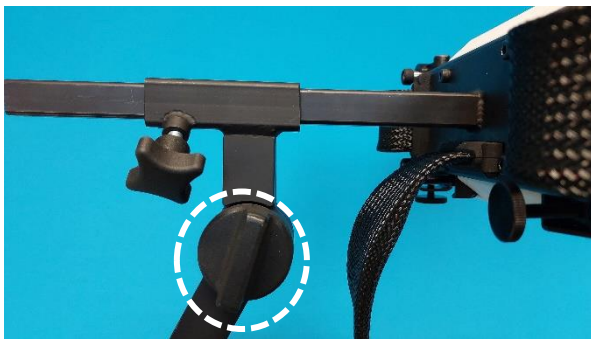


Figure 3. Molette permettant le réglage de l'inclinaison de la commande occipitale.

L'angle de chaque côté de la commande occipitale peut être réglé par les boutons rotatifs situés à l'arrière de la commande. Voir la figure 4.

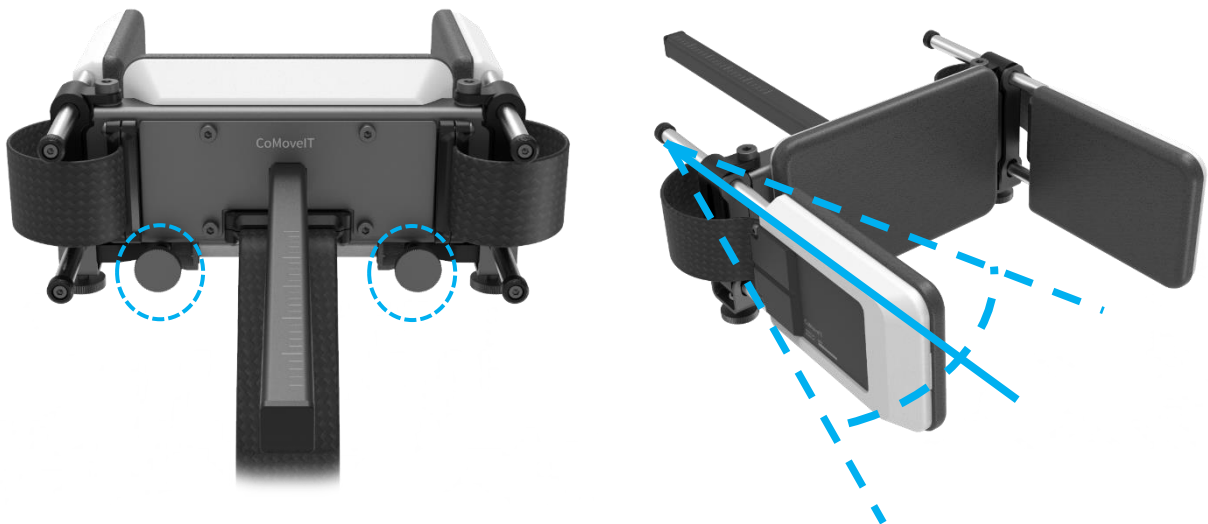


Figure 4. Molettes permettant de régler l'angle des pads.

La profondeur des pads latéraux peut être réglée à l'aide des molettes situées à l'arrière et au bas de la commande occipitale. La profondeur peut être réglée en desserrant la molette, en déplaçant le pad, puis en resserrant la molette. Voir la figure 5.

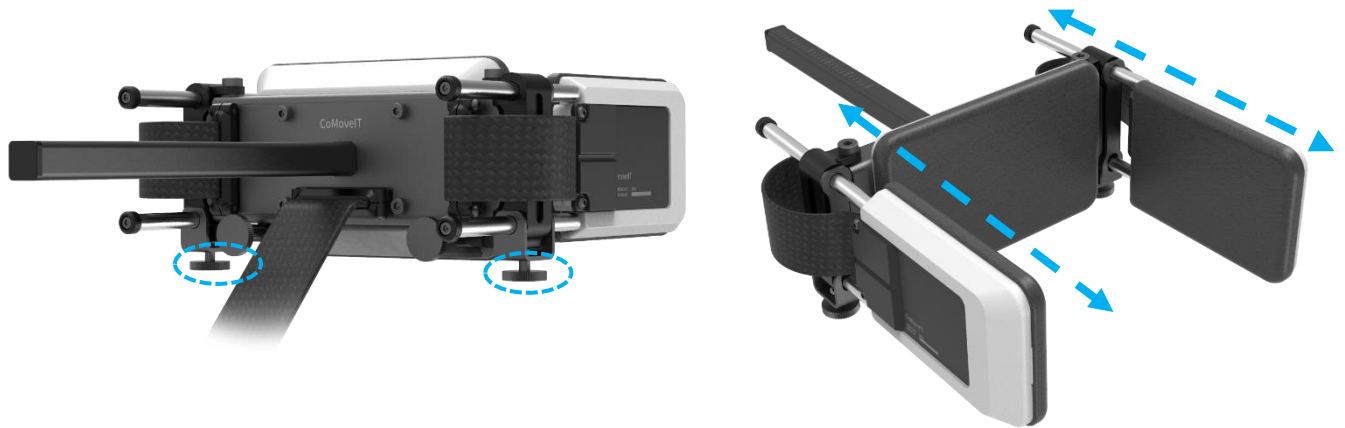


Figure 5. Molettes permettant de régler la profondeur des pads droit et gauche.



ATTENTION !

Le fait de forcer l'un des mécanismes de réglage ci-dessus autrement que conformément à la description ci-dessus peut endommager les mécanismes de verrouillage.

Commande occipitale - pad gauche et droit

Les pads occipitaux de droite et de gauche comportent une matrice de capteurs de force intégrée au pad. Voir la figure 6.

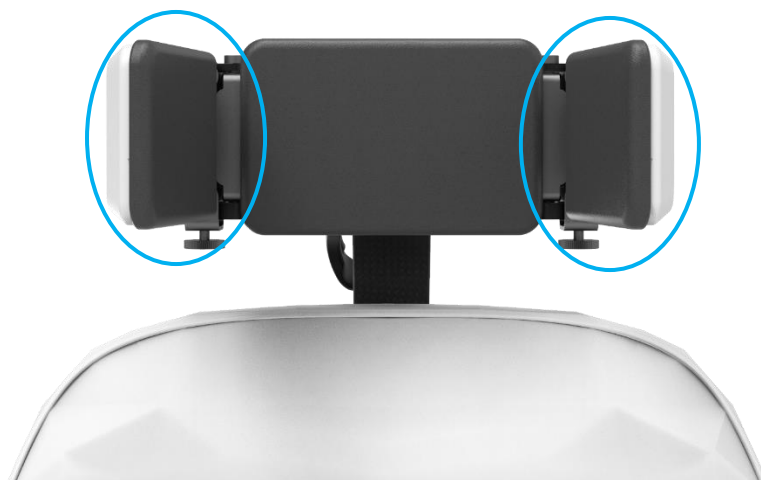


Figure 6. Pads occipitaux gauche et droit où les matrices de capteurs de force sont intégrées.

Commande occipitale - pad occipital arrière

Le pad occipital arrière comporte une matrice de capteurs de force intégrée au pad. Voir la figure 7.

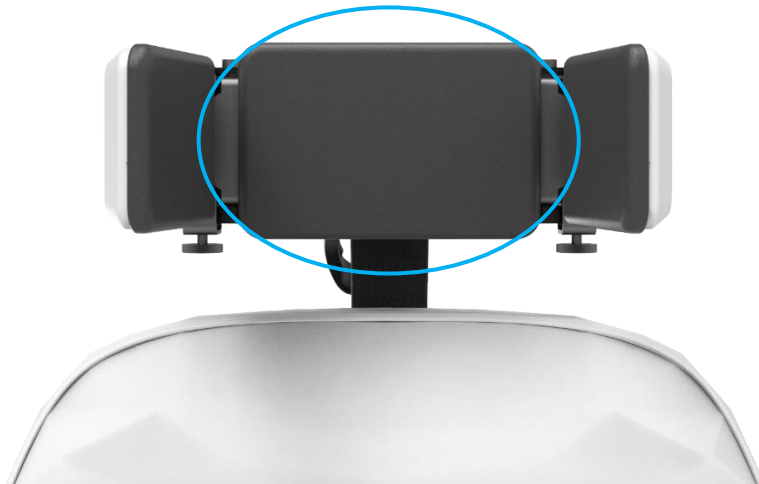


Figure 7. Pad arrière de la commande occipitale où la matrice de capteurs de force est intégrée.



ATTENTION !

Selon la configuration du CoMoveIT Smart acheté, il existe deux ou trois matrices de capteurs de force intégrées dans la commande occipitale. Dans la configuration avec deux matrices de capteurs de force, une est prévue dans le pad de gauche et une dans le pad de droite. Dans la configuration à trois matrices de capteurs de force, une est prévue dans le pad de gauche, une dans le pad de droite et une dans le pad arrière.



AVERTISSEMENT !

N'appuyez pas sur la commande occipitale avec des objets contondants. Cela affectera le fonctionnement de la matrice de capteurs de force. Le fauteuil roulant peut alors se déplacer de manière imprévue, entraînant une situation dangereuse. Si vous constatez un quelconque dommage sur la commande occipitale, contactez votre revendeur agréé dans les plus brefs délais.

Socles

Chaque socle du CoMoveIT Smart est équipé d'une matrice de capteurs de force. Les socles sont visibles sur la figure 8.

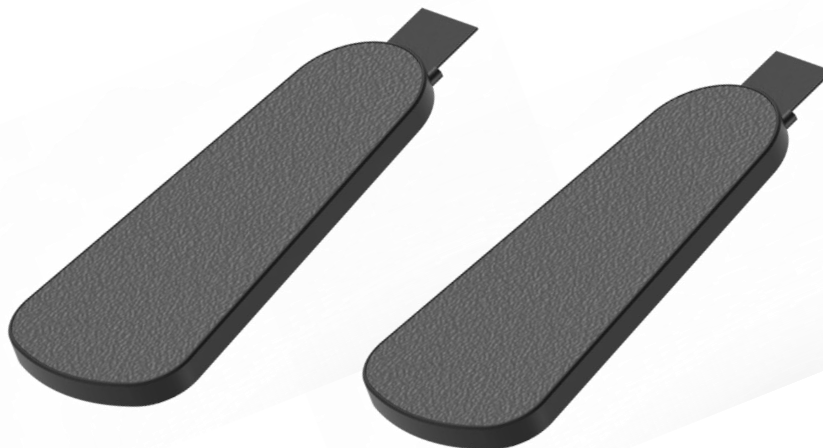


Figure 8. Socles du CoMoveIT Smart



AVERTISSEMENT !

N'appuyez pas sur les socles avec des objets contondants. Cela affectera le fonctionnement de la matrice de capteurs de force. Le fauteuil roulant peut alors se déplacer de manière imprévue, entraînant une situation dangereuse. Si vous constatez un quelconque dommage sur les socles, contactez votre revendeur agréé dans les plus brefs délais.

Socle factice

Le socle factice du CoMoveIT Smart ne contient aucune matrice de capteurs de force et aucun câble. Il est utilisé à des fins symétriques de sorte que les deux pieds de l'utilisateur se situent à la même hauteur.

Unité de commande électronique (UCE)

Tous les composants du CoMoveIT Smart sont connectés à l'UCE. Le schéma de connexion est illustré à la figure 9.

Numéro de connexion	Action
1	Connecteur D-Sub à 9 broches - communication avec le module Rnet Omni2 ou le module d'entrée/sortie Rnet.
2	Connecte la matrice de capteurs de force pour "tourner à gauche".
3	Connecte la matrice de capteurs de force pour "tourner à droite".
4	Connectez la matrice de capteurs de force pour le commutateur utilisateur.
5	Connecte la matrice de capteurs de force pour la conduite.

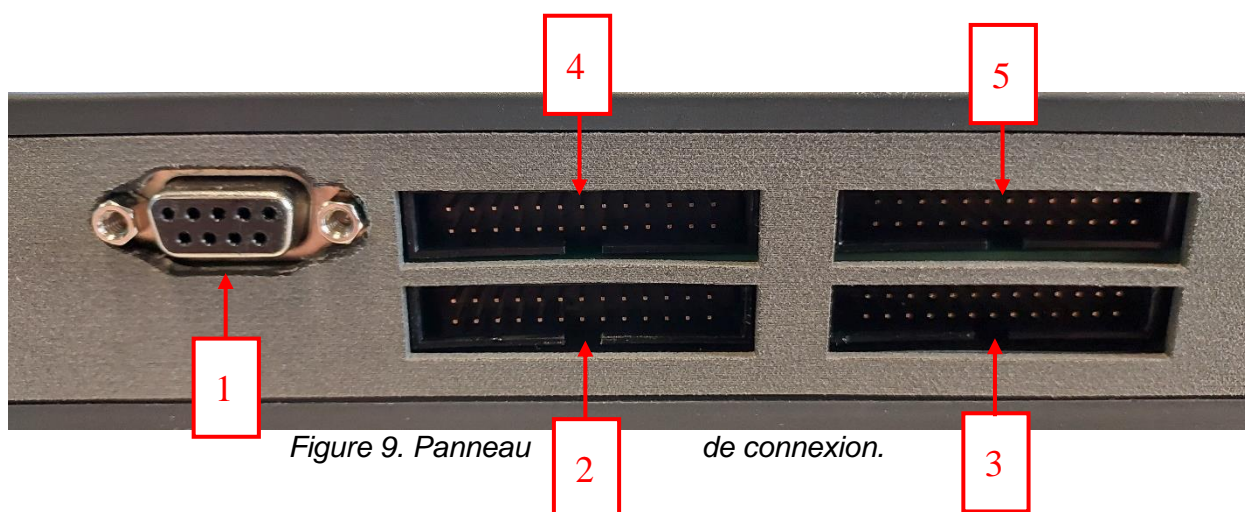


Figure 9. Panneau de connexion.



ATTENTION !

Ne modifiez pas la configuration du branchement des connecteurs. Cela peut entraîner des conditions dangereuses. Demandez le concours d'un ingénieur qualifié ou d'une personne ayant des connaissances suffisantes pour effectuer les réglages de manière responsable. Ou contactez CoMoveIT si des ajustements sont nécessaires.

Installation du CoMoveIT Smart

1. Assurez-vous que le fauteuil roulant soit éteint.
2. Insérez la barre verticale du CoMoveIT Smart dans le support situé à l'arrière du siège du fauteuil roulant et serrez la molette. Le CoMoveIT Smart s'adapte à tout type de support carré de 15 x 15 mm. Voir la figure 10.

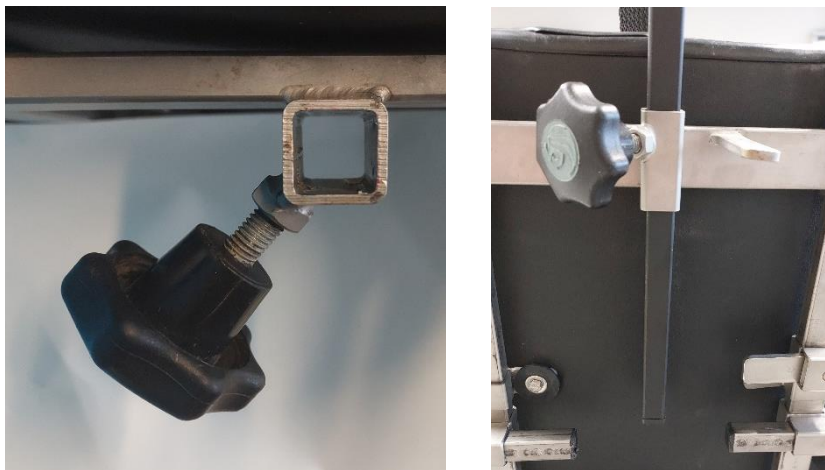


Figure 10. Support carré de 15 x 15 mm.

3. Fixez les câbles de l'unité de commande occipitale aussi près que possible de la barre verticale et du châssis ou du cadre du fauteuil roulant ou de l'assise du fauteuil roulant. L'utilisation d'attaches rapides tous les 15 à 20 cm est fortement recommandée. Voir la figure 11.



Figure 11. Utilisation d'attaches rapides.

4. Tenez les câbles de la commande occipitale à l'écart des angles ou objets contendants et assurez-vous qu'une tolérance suffisante soit prévue lorsque la barre verticale est déployée au maximum.
5. Placez l'UCE sur le dos du siège en utilisant les quatre points de connexion M6 fournis.
6. Placez les socles du CoMoveIT Smart sur les repose-pieds du fauteuil roulant à l'aide des attaches Velcro fournies. Voir la figure 12.



Figure 12. Velcro pour relier les socles aux repose-pieds du fauteuil roulant.

7. Fixez les câbles des socles aussi près que possible du châssis, du cadre et/ou de l'assise du fauteuil roulant. L'utilisation d'attaches rapides tous les 15 à 20 centimètres est fortement recommandée.
8. Tenez les câbles des socles à l'écart des coins ou des objets contendants et assurez-vous que la tolérance soit suffisante lorsque les socles sont entièrement déployés.
9. Connectez tous les câbles des capteurs à l'UCE du CoMoveIT Smart.
10. Connectez et fixez les vis du connecteur DB9 du CoMoveIT Smart au module Rnet Omni2.

Démontage du CoMoveIT Smart

Effectuez le processus d'installation dans l'ordre inverse.

1. Assurez-vous que le fauteuil roulant soit éteint.
2. Retirez toutes les attaches rapides des câbles de la commande occipitale et des socles.
3. Débranchez le connecteur DB9 du CoMoveIT Smart du module Rnet Omni2.
4. Déconnectez tous les câbles des capteurs de l'UCE CoMoveIT Smart.
5. Retirez les socles de la bande velcro.
6. Retirez la commande occipitale en libérant le verrouillage mécanique de la barre verticale.
7. Retirez l'UCE en dévissant les vis aux 4 points de fixation M6 prévus à cet effet.



ATTENTION !

L'installation et le démontage du CoMoveIT Smart ne doivent être effectués que par des personnes expérimentées dans le processus d'installation sachant que divers connecteurs sont fournis pour fixer et sécuriser le CoMoveIT Smart et ses câbles.

Conduite

Généralités

Le CoMoveIT Smart est conçu pour une utilisation à l'intérieur et à l'extérieur. Pour une utilisation à l'intérieur, il convient de faire preuve d'une prudence normale. À l'extérieur, vous devez vous rappeler de vous déplacer très lentement sur les terrains pentus. Il convient par ailleurs d'être extrêmement prudent lors de l'utilisation sur des surfaces irrégulières. Consultez la notice d'utilisation du fauteuil roulant pour plus d'informations sur les règles de conduite de votre fauteuil roulant. L'électronique du CoMoveIT Smart traduit la pression exercée par les pieds et la tête en commandes de conduite conformément aux intentions.

Configuration

Le CoMoveIT Smart est proposé dans différentes configurations en fonction de la capacité de l'utilisateur à utiliser consciemment ses deux pieds. Chaque configuration vous permet de conduire en avant, de tourner à gauche et à droite et de passer en marche arrière. Vous pouvez également exploiter le menu de commande de l'OMNI2. Toutefois, selon la configuration, ceci s'effectue de manière différente. En revanche, les virages à gauche et à droite se font toujours avec les appui-têtes gauche et droit.

Conduite avec le pied droit - Commutation avec le pied gauche

Dans cette configuration, vous appuyez avec le pied droit pour avancer, comme avec un accélérateur. Les virages à gauche et à droite se font respectivement avec l'appui-tête gauche et droit. Le pied gauche active le commutateur permettant de modifier la direction de l'avant à l'arrière. En maintenant le pied gauche enfoncé plus longtemps, vous accédez au menu de commande. (Figure 13). Si vous le souhaitez, les fonctions du pied gauche et du pied droit peuvent être permutées.



Figure 13. Conduite au pied – Configuration du passage des vitesses au pied.

Conduire avec l'arrière de la tête - commuter avec un pied

Une configuration pour les personnes pour lesquelles il est plus confortable de conduire vers l'avant en exerçant une pression sur le coussin arrière. Dans cette configuration, une matrice de capteurs est également intégrée. Bien entendu, dans cette configuration, une pression peut être exercée simultanément sur les appui-têtes gauche et droit pour qu'ils tournent, afin de garantir une conduite harmonieuse.

L'un des repose-pieds, pouvant être soit le gauche soit le droit, est utilisé pour actionner le commutateur. Il s'agit de changer de direction, soit en avant, soit en arrière. En maintenant le commutateur enfoncé plus longtemps, on accède au menu de commande. (Figure 14).



Figure 14. Conduire avec l'arrière de la tête - Commuter avec un pied

Conduire avec un pied - Commuter avec l'arrière de la tête.

Une dernière alternative consiste à rouler en avant à l'aide d'un pied en utilisant le socle gauche ou droit. Vous utilisez le coussin arrière pour activer le commutateur permettant de changer de direction de conduite. En maintenant le commutateur enfoncé plus longtemps, vous accédez au menu de commande. (Figure 15).



Figure 15. Conduire avec un pied - Commuter avec l'arrière de la tête.

Les matrices de capteurs de forces peuvent être utilisées pour commander le fauteuil roulant, naviguer dans le menu utilisateur, actionner les fonctions du siège et commander des dispositifs externes au moyen du module Omni2.



AVERTISSEMENT !

Les matrices de capteurs de force intégrées dans l'appui-tête et les socles peuvent s'activer par inadvertance lorsqu'ils sont exposés à la pluie, aux cheveux mouillés ou à une humidité excessive. Le fauteuil roulant peut alors se déplacer de manière imprévue, entraînant une situation dangereuse.

Contrôle de sécurité automatique

Le CoMoveIT Smart vérifie en permanence son état interne et l'état des matrices de capteurs de force.

Utilisation de votre CoMoveIT Smart

Votre CoMoveIT Smart a la capacité de contrôler tous les modes et fonctions de votre fauteuil roulant électrique. Votre prestataire de soins et/ou un ingénieur qualifié expérimenté peut personnaliser le fonctionnement de votre CoMoveIT Smart pour répondre à vos besoins individuels. Cela peut inclure le réglage de la fonctionnalité et/ou de la position de l'appui-tête et des socles du CoMoveIT Smart. La façon dont vous utilisez votre fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart dépend de la façon dont votre fournisseur a programmé le fauteuil roulant avec Rnet.

Une fois que le CoMoveIT Smart et le système Rnet ont été adaptés à vos besoins, votre revendeur agréé vous formera à l'utilisation de votre CoMoveIT Smart. Si vous n'êtes pas sûr de pouvoir utiliser le CoMoveIT Smart pour contrôler votre fauteuil roulant électrique, nous vous conseillons de contacter votre prestataire de soins ou votre revendeur agréé local.

Il est recommandé de tester le CoMoveIT Smart dans un endroit ouvert et familier avant de vous rendre dans un lieu public et fréquenté. Cela vous permettra de vous familiariser avec le fonctionnement du système CoMoveIT Smart. Le fonctionnement de base du CoMoveIT Smart est décrit ci-dessous.



AVERTISSEMENT !

N'essayez pas d'utiliser un fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart sans l'assistance et la formation d'un prestataire de soins qualifié. N'essayez pas de faire fonctionner le fauteuil roulant électrique de façon autonome sans l'autorisation d'un prestataire de soins qualifié.

Conduite en avant

Assurez-vous que le fauteuil roulant électrique soit en "drive mode". Appliquez une pression sur l'appui-tête ou le socle responsable de la conduite en avant afin d'avancer tout droit.

- Utilisation du support arrière de la tête :
Pour conduire en ligne droite, appuyez l'arrière de votre tête sur les capteurs de pression jusqu'à ce que la pression correcte soit appliquée. Pendant que votre tête est soutenue par le coussin, il vous permet également de rouler droit devant vous.
- Utilisation de l'un des socles :
Pour rouler en ligne droite, appuyez sur le socle jusqu'à ce que la pression correcte soit appliquée aux capteurs. Tant que vous exercez cette pression, le fauteuil roulant roulera droit devant vous.

S'arrêter

Retirez toute pression de TOUTES les matrices de capteurs de force pour arrêter le déplacement du fauteuil roulant.



ATTENTION !

Une exception est faite lorsque l'électronique du fauteuil roulant est programmée pour une "conduite en mode verrouillé" (latched driving). Il peut alors être nécessaire d'activer un interrupteur de réinitialisation pour arrêter le fauteuil roulant. Contactez votre revendeur de fauteuils roulants pour plus de détails si votre fauteuil roulant est réglé pour une "conduite en mode verrouillé" (latched driving).

Tourner à droite/ tourner à gauche

Tournez vers la droite en appliquant une pression sur l'appui-tête droit, sans appliquer de pression sur les pads marche avant/arrière. Ainsi, le fauteuil roulant tourne vers la droite dans le plus petit cercle possible.

Tournez vers la gauche en exerçant une pression sur l'appui-tête gauche, sans exercer de pression sur les pads marche avant/arrière. Ainsi, le fauteuil roulant tourne vers la gauche dans le plus petit cercle possible.

Commande de correction de trajectoire

Tout en conduisant en ligne droite, il est possible d'effectuer une correction de trajectoire (courbe) en appliquant simultanément une pression sur l'appui-tête gauche ou droit. Les mouvements de correction peuvent être utiles lorsque vous suivez un itinéraire aux courbes douces. L'intensité du virage de votre fauteuil roulant lors d'une commande de correction de trajectoire dépend non seulement du modèle de votre fauteuil roulant, mais est également contrôlé par le profil choisi et la vitesse instaurée.

Modification du mode de fonctionnement

Le mode de fonctionnement détermine quelle fonction du fauteuil roulant le CoMoveIT Smart contrôle. Les différents modes de fonctionnement peuvent être la conduite, le réglage de l'assise, la commande par souris, la commande par dispositif Bluetooth ou la commande par dispositif infrarouge.

Les différents modes que votre fauteuil roulant peut contrôler dépendent des connexions effectuées et de la programmation du Rnet.

Le CoMoveIT Smart peut être utilisé pour passer d'un mode de fonctionnement à l'autre en appuyant suffisamment longtemps sur le pad commandant la fonction de commutation. Ceci donne accès au menu de commande. Après avoir accédé à ce dernier, il est possible de "scroller" avec le pad réglé pour une conduite en avant. La sélection d'une valeur dans le menu se fait avec l'appui-tête de droite.

Commande de conduite en marche arrière

Pour conduire en marche arrière, appuyez brièvement sur le socle programmé pour commuter la marche avant et arrière. Vous pouvez alors rouler en marche arrière en utilisant la même pression que pour la marche avant. Pour changer à nouveau de direction, appuyez brièvement sur le socle du pied ayant été utilisé pour commuter la direction de conduite.



ATTENTION !

La configuration de la commande pour rouler en marche en arrière peut également être mise en place par la programmation du Rnet. Veuillez consulter un ingénieur qualifié.



ATTENTION !

Ne modifiez pas la configuration du branchement des connecteurs. Cela peut entraîner des conditions dangereuses. Il est également possible de programmer différentes options de commutation dans Rnet. Demandez le concours d'un ingénieur qualifié ou d'une personne ayant des connaissances suffisantes pour effectuer les réglages de manière responsable. Ou contactez CoMoveIT si des ajustements sont nécessaires.

Maintenance

Nettoyage

Il est recommandé de nettoyer les parties en plastique et en métal de la commande occipitale du CoMoveIT Smart à l'aide d'un chiffon humide. En cas de poussière ou de saleté excessive, une solution d'eau savonneuse peut être utilisée. Séchez toujours le système après le nettoyage.

Les coussins de la commande occipitale doivent être nettoyés chaque semaine avec de l'eau ou une solution d'eau savonneuse. Par temps chaud, il est recommandé de le nettoyer quotidiennement, en raison de la transpiration souvent excessive durant les journées chaudes. Séchez toujours le système après le nettoyage.

Les socles doivent être nettoyés avec de l'eau ou une solution d'eau savonneuse et un chiffon humide. Séchez toujours le système après le nettoyage. Si vous constatez une usure des socles, veuillez contacter votre revendeur agréé CoMoveIT Smart.

L'humidité peut affecter le fonctionnement des matrices de capteurs de forces. Assurez-vous que toutes les parties et surfaces du CoMoveIT Smart soient totalement sèches avant de réutiliser le fauteuil roulant.



AVERTISSEMENT !

Ne renversez pas d'eau sur votre CoMoveIT Smart et n'utilisez pas de tuyau d'arrosage pour le nettoyer. Ceci peut endommager les capteurs et l'électronique.

Caractéristiques techniques

CARACTÉRISTIQUES	
Nom du système	CoMoveIT Smart
Interface de connexion	Femelle D-sub à 9 broches pour Rnet
Tension de fonctionnement	12 VCC
Consommation de courant maximale	66 mA
Type de commande Omni SID	Entrée commutée à 3 axes ou Entrée commutée à 4 axes
Connecteur matrice de capteurs de force	Connecteur IDC, 26 Contacts

Symboles



Veuillez lire la notice d'utilisation avant d'employer ce dispositif.



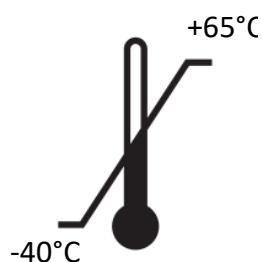
Dispositif médical



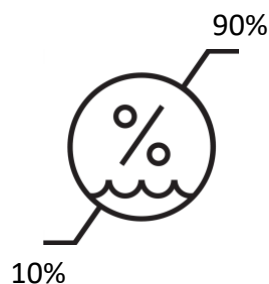
Tenez le dispositif à l'écart de la chaleur et des sources radioactives, y compris la radioactivité ionisante.



Gardez le dispositif à l'abri de la pluie.



Ce dispositif peut être entreposé en toute sécurité entre -40°C et 65°C. La température de fonctionnement est comprise entre -25°C et 50°C.



Le dispositif peut être exposé en toute sécurité à une humidité comprise entre 10 et 90 %.



CoMoveIT NV
Frank Van Ackerpromenade 3/0001
Bruges, 8000
Belgique
E-mail : info@comoveit.com

Votre distributeur



© 2022 CoMoveIT NV (BE)

Version 1.0, 2022-02-23

N° d'article : CM0001-IFU-FR