



Invacare® LiNX
Pilot sterowania osoby
towarzyszącej (ACU)
Kompaktowy pilot (CR)
mo-vis Scoot Control

pl **Pulpit sterowniczy**
Instrukcja obsługi

Niniejsza instrukcja **MUSI** zostać przekazana użytkownikowi wózka inwalidzkiego.
PRZED rozpoczęciem korzystania z produktu **KONIECZNE** jest przeczytanie
niniejszej instrukcji i zachowanie do wykorzystania w przyszłości.



Yes, you can.®

Spis treści

1	Ogólne	3
1.1	Informacje na temat niniejszej instrukcji	3
1.2	Symbole stosowane w instrukcji	3
1.3	Gwarancja	4
1.4	Okres eksploatacji	4
1.5	Ograniczenie odpowiedzialności	4
1.6	Przeznaczenie	4
1.7	Ogólne uwagi dotyczące bezpieczeństwa	5
2	Informacje ogólne na temat produktu	7
2.1	Główne elementy pilota sterowania opiekuna (ACU)	7
2.2	Główne elementy kompaktowego modułu pulpitu sterowniczego (CR)	8
2.3	Wskaźniki funkcji jazdy/regulacji siedziska	9
2.4	Główne części urządzenia Scoot Control	10
2.5	Etykiety na produkcie	11
2.6	Konserwacja	12
3	Użytkowanie	13
3.1	Żądanie kontroli nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim	13
3.2	Korzystanie z joysticka	13
3.3	Przycisk zasilania (ze wskaźnikiem LED stanu)	14
3.4	Przycisk trybu	15

3.5	Tryb blokady	16
3.6	Odczyt wskaźników	17
3.6.1	Wskazanie opiekuna mającego kontrolę (pilot sterowania opiekuna)	17
3.6.2	Wskazanie użytkownika mającego kontrolę (kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego)	17
3.6.3	Wskazanie użytkownika ograniczonego (pilot sterowania opiekuna)	18
3.6.4	Wskazanie uśpienia	18
3.6.5	Wskazanie diody OON	18
3.6.6	Wskazanie spowolnienia jazdy	19
3.6.7	Wskazanie blokady	19
3.6.8	Wskazanie zablokowania funkcji	19
3.6.9	Podłączanie pilota	20
3.7	Korzystanie z urządzenia Scoot Control	20
4	Rozwiązywanie problemów	23
4.1	Ogólne informacje dotyczące rozwiązywania problemów	23
4.2	Wskazanie usterki	23
4.3	Kody usterek i kody diagnostyczne	23
5	Dane techniczne	25

© 2026 Invacare International GmbH

Wszelkie prawa zastrzeżone. Dalsze rozpowszechnianie, powielanie oraz modyfikacja niniejszego tekstu w całości lub części są zabronione bez uprzedniego uzyskania pisemnej zgody firmy Invacare. Znaki towarowe zostały oznaczone symbolami ™ i ®. O ile nie zaznaczono inaczej, wszystkie znaki towarowe są własnością firmy Invacare International GmbH lub są licencjonowane przez nią albo jej oddziały.

1 Ogólne

1.1 Informacje na temat niniejszej instrukcji

Dokument ten stanowi uzupełnienie dokumentacji użytkownika produktu.

Komponent nie jest oznakowany symbolem CE ani UKCA, jednak stanowi część produktu, który spełnia wymagania dotyczące urządzeń klasy I określone w rozporządzeniu UE nr 2017/745 o wyrobach medycznych oraz części II ustawy Wielkiej Brytanii dotyczącej wyrobów medycznych (MDR) 2002 (z późniejszymi zmianami). Dlatego też oznaczenia CE i UKCA obejmują również ten komponent. Dla uzyskania dalszych informacji należy zapoznać się z dokumentacją produktu.

Z komponentu można korzystać tylko po zapoznaniu się z tym podręcznikiem i zrozumieniu jego treści. W przypadku pytań dotyczących prawidłowego korzystania z urządzenia oraz jego koniecznej regulacji należy zasięgnąć porady pracownika służby zdrowia, który zna stan zdrowia pacjenta.

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

Firma Invacare zastrzega sobie prawo do zmiany specyfikacji komponentu bez powiadomienia.

Przed zapoznaniem się z niniejszym dokumentem należy się upewnić, że jest to wersja najnowsza. Najnowszą wersję instrukcji w formacie PDF można znaleźć na stronie internetowej firmy Invacare. Poprzednie wersje produktu mogą nie zostać opisane w bieżącej wersji niniejszej instrukcji. Jeśli będzie konieczna pomoc, prosimy o kontakt z Invacare.

W przypadku trudności z przeczytaniem dokumentu w wersji drukowanej z powodu zbyt małej czcionki można pobrać dokument w postaci pliku w wersji PDF z witryny internetowej. Korzystając z pliku PDF, można zwiększyć czcionkę do odpowiedniej wielkości.

Aby otrzymywać dodatkowe informacje na temat produktu, na przykład powiadomienia dotyczące bezpieczeństwa i wycofywania produktów, należy skontaktować się z dystrybutorem firmy Invacare. Stosowne adresy znajdują się na końcu tego dokumentu.

Wszelkie zdarzenia powodujące poważne obrażenia ciała na skutek wadliwego działania produktu należy zgłaszać producentowi oraz właściwemu organowi kraju, w którym użytkownik ma siedzibę.

Wykaz właściwych organów państw członkowskich UE można znaleźć w internecie pod adresem:

<http://ec.europa.eu/growth/sectors/medical-devices/contacts/>

W przypadku krajów spoza UE należy skontaktować się z lokalnym organami administracji publicznej, aby uzyskać informacje na temat odpowiednich organów i wytycznych.

W razie jakichkolwiek pytań lub potrzeby uzyskania pomocy należy skontaktować z dystrybutorem firmy Invacare.

1.2 Symbole stosowane w instrukcji

W niniejszej instrukcji występują symbole i słowa sygnałowe wskazujące zagrożenie lub niebezpieczne działania mogące spowodować obrażenia ciała osób lub uszkodzenie mienia. Poniższe informacje zawierają objaśnienia słów sygnałowych.



OSTRZEŻENIE!

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

**PRZESTROGA!**

Wskazuje niebezpieczną sytuację mogącą spowodować nieznaczne lub lekkie obrażenia ciała, jeśli przestroga zostanie zignorowana.

**NOTYFIKACJA!**

Wskazuje niebezpieczną sytuację mogącą spowodować uszkodzenie mienia, jeśli ostrzeżenie zostanie zignorowanie.

**Wskazówki i zalecenia**

Oznacza użyteczne wskazówki, zalecenia oraz informacje umożliwiające wydajne, bezproblemowe użytkowanie produktu.

**Narzędzia**

Oznacza wymagane narzędzia, podzespoły i elementy, które są wymagane do wykonania określonego zadania.

Inne symbole**Osoba odpowiedzialna w Wielkiej Brytanii**

Wskazuje, czy produkt jest wytwarzany w Wielkiej Brytanii.

1.3 Gwarancja

Warunki i postanowienia gwarancji są częścią ogólnych warunków i postanowień obowiązujących w poszczególnych krajach, w których produkt jest sprzedawany.

1.4 Okres eksploatacji

Szacowany okres eksploatacji tego produktu wynosi pięć lat, pod warunkiem użytkowania go w ścisłej zgodności z przeznaczeniem opisanym w niniejszym dokumencie i przestrzegania wszelkich zaleceń dotyczących konserwacji i serwisu.

Szacowany okres eksploatacji może zostać przekroczony, o ile produkt jest użytkowany ostrożnie i poddawany właściwej konserwacji, a wprowadzane ulepszenia techniczne i naukowe nie doprowadzą do ograniczeń technicznych. Okres eksploatacji może być także znacznie skrócony z powodu intensywnego oraz nieprawidłowego użytkowania. Fakt szacowania okresu eksploatacji dla tego produktu nie stanowi dodatkowej gwarancji.

1.5 Ograniczenie odpowiedzialności

Firma Invacare nie ponosi odpowiedzialności za uszkodzenia powstałe w wyniku:

- niestosowania się do zaleceń podanych w instrukcji obsługi;
- użytkowania w sposób niewłaściwy;
- naturalnego zużycia;
- nieprawidłowego montażu lub konfiguracji produktu przez nabywcę albo inną osobę;
- modyfikacji technicznych;
- niedozwolonych modyfikacji i/lub użycia nieodpowiednich części zamiennych.

1.6 Przeznaczenie

LiNX DLX-ACU200

LiNX DLX-ACU200 jest pomocniczym modułem pulpitu sterowniczego rodziny LiNX i ma za zadanie umożliwić opiekunowi kierującemu zasilanym elektrycznie wózkiem inwalidzkim interakcję z systemem LiNX.

Pomocniczy moduł pulpitu sterowniczego DLX-ACU200 umożliwia sterowanie napędem i kontrolę zasilanej funkcji regulacji siedziska. Kontrolę można przekazywać między użytkownikiem i opiekunem przy pomocy modułów pulpitu sterowniczego systemu.

LiNX DLX-CR400, DLX-CR400LF

LiNX DLX-CR400 i DLX-CR400LF stanowią pomocnicze moduły pulpitu sterowniczego rodziny LiNX i mają umożliwić użytkownikom wózków inwalidzkich interakcję z systemem LiNX.

Pomocnicze moduły pulpitu sterowniczego DLX-CR400 i DLX-CR400LF umożliwiają sterowanie napędem, kontrolę zasilanej funkcji regulacji siedziska i funkcji łączności (w zależności od konfiguracji systemu). Pomocnicze moduły pulpitu sterowniczego DLX-CR400 i DLX-CR400LF są przeznaczone do współpracy z modułem LiNX/modułem pulpitu sterowniczego, który umożliwia przekazywanie informacji na temat obsługi aktywnego użytkownika. Moduł DLX-CR400 został wyposażony w joystick standardowy. Natomiast moduł DLX-CR400LF posiada joystick wymagający użycia mniejszej siły. Jest on przeznaczony dla użytkowników, którzy nie są w stanie obsługiwać joysticków standardowych.

mo-vis Scoot Control

Scoot Control to urządzenie sterujące, które można podłączyć bezpośrednio do układu elektronicznego wózka inwalidzkiego w celu sterowania wózkiem elektrycznym i jego funkcjami. Urządzenie to ułatwia opiekunowi sterowanie lub manewrowanie elektrycznym wózkiem inwalidzkim zarówno w pomieszczeniach, jak i na zewnątrz.

1.7 Ogólne uwagi dotyczące bezpieczeństwa



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń lub uszkodzenia elektrycznego wózka inwalidzkiego

Niniejszego sprzętu nie należy instalować, konserwować ani obsługiwać przed przeczytaniem i zrozumieniem wszystkich instrukcji i podręczników produktu i wszystkich innych produktów, które są stosowane lub instalowane wraz z tym produktem.

- Należy postępować zgodnie z instrukcjami w instrukcji obsługi.



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko poważnych obrażeń lub uszkodzenia wózka inwalidzkiego bądź pobliskiego mienia

Nieprawidłowe ustawienia mogą sprawić, że elektryczny wózek inwalidzki będzie niekontrolowany lub niestabilny. Niekontrolowany lub niestabilny elektryczny wózek inwalidzki może spowodować sytuację niebezpieczną, taką jak wypadek.

- Regulacja parametrów wózka może być przeprowadzana wyłącznie przez wykwalifikowanych techników lub osoby, które w pełni rozumieją parametry programowe, proces regulacji, konfigurację elektrycznego wózka inwalidzkiego oraz możliwości kierowcy
- Regulacje wydajności mogą być dokonywane wyłącznie w suchych warunkach.



OSTRZEŻENIE!

Niebezpieczeństwo obrażeń ciała i uszkodzenia urządzenia z powodu zwarcia elektrycznych

Styki złączy przewodów podłączonych do modułu zasilania mogą znajdować się pod napięciem nawet po wyłączeniu systemu.

- Przewody, na stykach których występuje napięcie, powinny być podłączone, zabezpieczone lub zakryte (materiałami nieprzewodzącymi), aby nie były narażone na kontakt z ludźmi lub materiałami mogącymi powodować zwarcia elektryczne.
- Jeśli trzeba odłączyć kable, na stykach których występuje napięcie, na przykład w przypadku wyjmowania przewodu magistrali z pulpitu sterowniczego ze względów bezpieczeństwa, należy zamocować lub przykryć styki (materiałami nieprzewodzącymi).



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń lub uszkodzenia elektrycznego wózka inwalidzkiego

Ryzyko niezamierzonego ruchu elektrycznego wózka inwalidzkiego lub systemu siedziska, gdy luźne rzeczy osobiste (np. biżuteria, szaliki) zaplączą się wokół joysticka.

- Kiedy elektryczny wózek inwalidzki jest włączony, należy upewnić się, że w pobliżu joysticka nie znajdują się żadne luźne przedmioty.
- Niezwłocznie wyłączyć elektryczny wózek inwalidzki, aby zatrzymać jakikolwiek ruch.



- Jeżeli elektryczny wózek inwalidzki nie ma funkcji jazdy z wyłączonym modułem żyroskopowym, należy skontaktować się ze swoim dostawcą produktów firmy Invacare.



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała spowodowanych przez kontakt z gorącymi powierzchniami

Moduł pilota może się nagrzać po narażeniu przez dłuższy czas na silne światło słoneczne.

- Nie należy narażać elektrycznego wózka inwalidzkiego na bezpośrednie działanie światła słonecznego przez dłuższy czas.



PRZESTROGA!

Niebezpieczeństwo obrażeń ciała spowodowanych niezamierzonym ruchem

Zaleca się, aby elektryczny wózek inwalidzki wyposażony w moduł żyroskopowy miał funkcję jazdy z wyłączonym modułem żyroskopowym. Jeżeli elektryczny wózek inwalidzki jest stosowany w poruszającym się pojeździe (np. łodzi, autobusie lub pociągu), funkcja żyroskopu może działać nieprawidłowo i polecenia jazdy mogą spowodować niezamierzony ruch.

- Podczas jazdy w poruszającym się pojeździe należy wybrać funkcję jazdy z wyłączonym modułem Gyro.



NOTYFIKACJA!

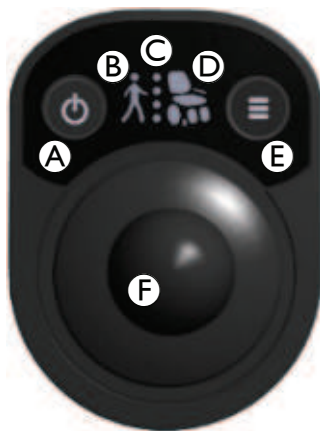
Wewnątrz obudowy nie ma żadnych części podlegających serwisowaniu przez użytkownika.

- Nie należy otwierać ani demontować obudowy.

2 Informacje ogólne na temat produktu

2.1 Główne elementy pilota sterowania opiekuna (ACU)

Pulpit sterowniczy to urządzenie, które obsługuje funkcje elektrycznego wózka inwalidzkiego i określa wyświetlaną ikonę.



(A)	Przycisk zasilania (ze wskaźnikiem LED stanu), ZATRZYMANIE AWARYJNE	- służy do włączania i wyłączania systemu, jeśli pulpit sterowniczy jest pilotem sterującym - informuje o stanie systemu - informuje o usterkach (kody migania) - wymaga ustawienia w roli pilota sterującego - blokuje system - awaryjne zatrzymanie elektrycznego wózka inwalidzkiego, jeśli nie ustawiono żadnego ograniczenia
(B)	Wskaźnik opiekuna mającego kontrolę	wskazują, że pilot sterowania opiekuna jest odpowiedzialny za system (ACU)
(C)	Wskaźnik funkcji jazdy	wskazują wybraną funkcję napędu opiekuna
(D)	Wskaźnik funkcji regulacji siedziska	wskazuje wybraną funkcję regulacji siedziska
(E)	Przycisk trybu	służy do wyboru funkcji w ramach profilu opiekuna
(F)	Joystick	służy do sterowania prędkością i kierunkiem jazdy oraz do kontroli funkcji regulacji siedziska

2.2 Główne elementy kompaktowego modułu pulpitu sterowniczego (CR)

Pulpit sterowniczy to urządzenie, które obsługuje funkcje elektrycznego wózka inwalidzkiego i określa wyświetlaną ikonę. Przegląd ten ma zastosowanie do modułów DLX-CR400 i DLX-CR400LF wyposażonych w joysticki wymagające użycia mniejszej siły.



A	Przycisk zasilania (ze wskaźnikiem LED stanu), ZATRZYMANIE AWARYJNE	- służy do włączania i wyłączenia systemu, jeśli pulpit sterowniczy jest pilotem sterującym - informuje o stanie systemu - informuje o usterkach (kody migania) - wymaga ustawienia w roli pilota sterującego - blokuje system - awaryjne zatrzymanie elektrycznego wózka inwalidzkiego, jeśli nie ustawiono żadnego ograniczenia
B	Wskaźnik łączności	wskazuje, że funkcja łączności jest włączona i aktywna (CR)
C	Wskaźnik funkcji jazdy	wskazują wybraną funkcję napędu opiekuna
D	Wskaźnik funkcji regulacji siedziska	wskazuje wybraną funkcję regulacji siedziska
E	Przycisk trybu	służy do wyboru funkcji w ramach profilu opiekuna
F	Joystick	służy do sterowania prędkością i kierunkiem jazdy oraz do kontroli funkcji regulacji siedziska

2.3 Wskaźniki funkcji jazdy/regulacji siedziska

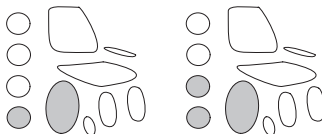


Wskaźniki funkcji jazdy/regulacji siedziska (od A do C) znajdują się w środkowej części modułu pulpitu sterowniczego i zawierają diody LED, które zaświecają się, pulsują lub migają w zależności od funkcji regulacji siedziska, profilu jazdy i stanu wózka (zatrzymanie lub usterka).

Funkcje jazdy i siedziska oznaczono symbolami:

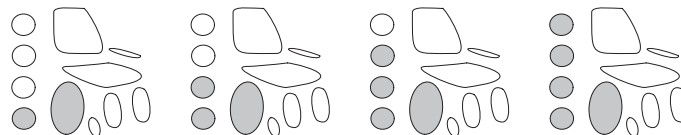
	ACU	CR i CR-LF
A	Wskaźnik funkcji jazdy dla opiekuna	Wskaźnik funkcji jazdy kompaktowego pulpitu sterowniczego
B	Wskaźnik siedzenia	
C	Wskaźnik jazdy	

Wskaźnik funkcji jazdy dla opiekuna (tylko ACU)



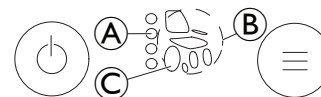
Wskaźnik funkcji jazdy dla opiekuna pokazuje wybraną funkcję jazdy dla opiekuna za pomocą jednej lub kilku diod LED. Może być dostępne do czterech funkcji napędu opiekuna, jedna jest ustawiona jako fabryczna wartość domyślna.

Wskaźnik funkcji jazdy (tylko CR i CR-LF)



Wskaźnik funkcji jazdy pokazuje wybraną funkcję jazdy kompaktowego modułu sterowniczego za pomocą jednej lub większej liczby diod LED. Może być dostępne do 4 funkcji napędu, dwie są ustawione jako fabryczna wartość domyślna. Informacje na temat zmiany funkcji jazdy, patrz 3.4 *Przycisk trybu*, strona 15.

Wskaźnik funkcji jazdy



Wskaźnik funkcji jazdy C jest podświetlony łącznie z innymi wskaźnikami lub indywidualnie, gdy:

- Elektryczny wózek inwalidzki jest gotowy do jazdy, patrz 3.6.1 *Wskazanie opiekuna mającego kontrolę (pilot sterowania opiekuna)*, strona 17 i 3.6.2 *Wskazanie użytkownika mającego kontrolę (kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego)*, strona 17.
- Wybrano nową funkcję jazdy.
- Elektrycznym wózkiem inwalidzkim można jeździć tylko przy zmniejszonej prędkości, patrz 3.6.6 *Wskazanie spowolnienia jazdy*, strona 19.
- Joystick nie znajduje się w pozycji środkowej, patrz 3.6.5 *Wskazanie diody OON*, strona 18.
- Elektrycznym wózkiem inwalidzkim w ogóle nie można jeździć, patrz 3.6.8 *Wskazanie zablokowania funkcji*, strona 19 i 3.5 *Tryb blokady*, strona 16.

Wskaźnik regulacji siedziska



Wskaźnik regulacji siedziska **B** przedstawia wybraną funkcję regulacji siedziska. Informacje na temat zmiany funkcji siedziska, patrz 3.4 *Przycisk trybu, strona 15*.

Listę funkcji siedziska zawiera poniższa tabela.

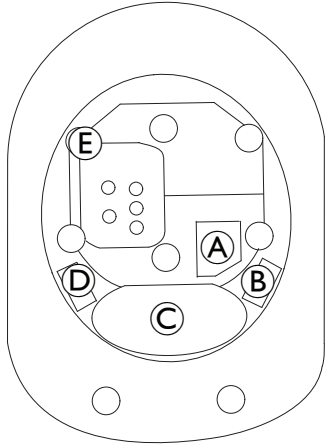
Ikona	Funkcja siedziska
	Wychylanie
	Podnośnik
	Prawa noga
	Odchylanie
	Lewa noga lub centralny podnóżek elektryczny
	Obie nogi
	Wychylanie i nogi

2.4 Główne części urządzenia Scoot Control



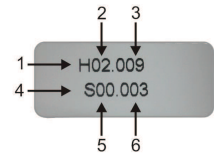
A	Uchwyty do kierowania elektrycznym wózkiem inwalidzkim
B	Prawa i lewa manetka sterowana kciukiem umożliwiającą jazdę elektrycznym wózkiem inwalidzkim do przodu lub do tyłu
C	Panel sterowania. Więcej informacji zawiera 3.7 <i>Korzystanie z urządzenia Scoot Control, strona 20</i> .

2.5 Etykiety na produkcie

	Ⓐ	 READ INSTALLATION MANUAL BEFORE USE	Zalecenie przeczytania instrukcji obsługi przed użyciem modułu	
	Ⓑ	IPx4	Oznaczenie klasy wodoszczelności obudowy	
	Ⓒ		Etykieta na produkcie zawierająca następujące informacje: • Adres strony internetowej firmy Allient New Zealand • Kod kreskowy	• Numer seryjny • Numer części • Logo firmy Allient New Zealand
	Ⓓ		Podlega dyrektywie WEEE	
	Ⓔ		Plomba zabezpieczająca. Gwarancja nieważna, jeśli plomba jest zerwana.	

Etykieta wersji oprogramowania wbudowanego sprzętu i aplikacji

Etykieta wersji oprogramowania wbudowanego sprzętu i aplikacji na produkcie firmy Allient New Zealand zawiera informacje na temat wersji sprzętu i aplikacji mającej zastosowanie do danego modułu.



1.

Wersja sprzętu
2.

Główna wersja sprzętu
3.

Pomocnicza wersja sprzętu
4.

Wersja aplikacji
5.

Główna wersja aplikacji
6.

Pomocnicza wersja aplikacji

Numer seryjny i data produkcji

Numer seryjny produktu firmy Allient New Zealand zawiera zarówno informację na temat daty jego produkcji, jak i unikatowy numer seryjny danego modułu.

S/N: A14132800

Format numeru (którego przykład jest widoczny powyżej) to **MRRnnnnnn**, gdzie:

- **M** to literowe oznaczenie miesiąca produkcji (od A do L; A = styczeń, B = luty, C = marzec itd.),
- **RR** oznacza rok produkcji,
- **nnnnnn** to unikatowy sześciocyfrowy numer sekwencyjny.

Przykładowy numer seryjny pulpitu sterowniczego przedstawiony powyżej zaczyna się od A14, co oznacza, że data produkcji to styczeń 2014 roku. Po dacie następuje unikatowy numer sekwencyjny 132800.

2.6 Konserwacja

- Wszelkie podzespoły elektroniczne należy chronić przed kurzem, brudem i płynami. Do czyszczenia urządzenia należy używać ściereczki zwilżonej ciepłą wodą z mydłem. Do czyszczenia nie należy używać środków chemicznych, rozpuszczalników ani środków czyszczących o właściwościach ściernych, ponieważ mogą one uszkodzić urządzenie.
- Raz w miesiącu należy sprawdzić wszystkie podzespoły pojazdu pod kątem występowania luźnych, uszkodzonych lub skorodowanych elementów, takich jak złącza, styki czy przewody. Należy upewnić się, że wszystkie złącza są prawidłowo podłączone. Wszystkie przewody należy odpowiednio zamocować, aby chronić je przed uszkodzeniem. Wymienić uszkodzone podzespoły. Sprawdzić, czy w urządzeniu nie ma przedmiotów ani materiałów obcych i w razie potrzeby usunąć je.
- Co 6 miesięcy sprawdzić prawidłowe działanie wszystkich funkcji systemu sterowania.



NOTYFIKACJA!

Podzespoły elektroniczne urządzenia nie zawierają żadnych części podlegających serwisowaniu przez użytkownika.

- Nie należy próbować otwierać żadnych pokryw ani dokonywać napraw. W przeciwnym razie może nastąpić utrata gwarancji oraz naruszenie bezpieczeństwa systemu.



W przypadku zaobserwowania uszkodzenia podzespołu lub podejrzenia usterki wewnętrznej (np. w wyniku upadku urządzenia) przed przystąpieniem do użytkowania produkt powinien zostać sprawdzony przez wykwalifikowany personel. W razie wątpliwości należy skonsultować się z najbliższym dostawcą produktów firmy Invacare.

3 Użytkowanie

3.1 Żądanie kontroli nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim

Pilot sterujący to pulpit sterowniczy mający kontrolę nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim. Jeśli pomocniczy pulpit sterowniczy nie jest pilotem sterującym, wówczas ten pulpit nie może napędzać elektrycznego wózka inwalidzkiego ani kontrolować funkcji regulacji siedziska, a wszystkie diody LED znajdujące się na pomocniczym pulpicie sterowniczym są wyłączone.



Domyślnie elektrycznym wózkiem inwalidzkim steruje moduł pulpitu sterowniczego, który zasilą wózek.

1. Naciśnięcie przycisku na module pulpitu sterowniczego, który ma być używany do sterowania elektrycznym wózkiem inwalidzkim.



Żądanie to zostało przyjęte i kontrola jest przekazywana z jednego modułu pulpitu sterowniczego do innego modułu pulpitu sterowniczego znajdującego się w systemie. Elektryczny wózek inwalidzki jest gotowy do jazdy.



Można ustawić ograniczenie tak, aby pomocniczy pulpit sterowniczy nie mógł przejąć kontroli nad urządzeniem (nie mógł być pilotem sterującym), patrz 3.6.3 *Wskazanie użytkownika ograniczonego (pilot sterowania opiekuna)*, strona 18.

3.2 Korzystanie z joysticka



PRZESTROGA!

Ryzyko obrażeń ciała

Pomocnicze moduły pulpitu sterowniczego mogą być używane wyłącznie z zatwierdzonymi pokrętłami joysticka.

- Użycie innego pokrętła joysticka wymaga od instalatora sprawdzenia, czy joystick powraca do położenia neutralnego po wcześniejszym jego odchyleniu.
- Jeśli instalator określi ryzyko jako wysokie, sprawdzenie należy wykonywać z urządzeniem zamontowanym w poziomie z pokrętłem nasączonym wodą (dotyczy tylko pokręteł piankowych).



PRZESTROGA!

Niebezpieczeństwo przycięcia palców

W trakcie poruszania joystickiem zmniejsza się odległość między podstawką joysticka i górną częścią korpusu modułu.

- Należy poinstruować użytkownika, aby zwolnił joystick, jeśli jakkolwiek część ciała zostanie przycięta w trakcie korzystania z joysticka.

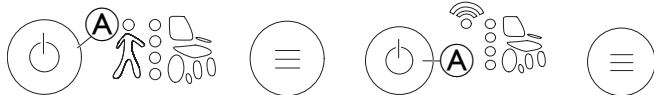
Joystick służy do sterowania kierunkiem jazdy i prędkością elektrycznego wózka inwalidzkiego oraz funkcją regulacji siedziska. Po odchyleniu joysticka z położenia środkowego (pozycji neutralnej) elektryczny wózek inwalidzki zaczyna poruszać się w stronę wskazaną przez odchylenie joysticka.

Prędkość elektrycznego wózka inwalidzkiego lub szybkość działania zasilanej funkcji regulacji siedziska jest proporcjonalna do stopnia odchylenia joysticka, tzn. im bardziej joystick jest odchylony od położenia neutralnego, tym szybciej wózek się porusza lub działa zasilana funkcja regulacji siedziska. Gdy użytkownik przywróci joystick do położenia neutralnego, elektryczny wózek inwalidzki lub działanie zasilanej funkcji regulacji siedziska zwolni i zatrzyma się.

Gdy użytkownik zwolni joystick z położenia innego niż neutralne, joystick powróci do położenia neutralnego, a elektryczny wózek inwalidzki zwolni i zatrzyma się.

Joystick można również używać w celu „obudzenia” systemu z trybu uśpienia.

3.3 Przycisk zasilania (ze wskaźnikiem LED stanu)



Przycisk zasilania **A** znajduje się po lewej stronie modułu pulpitu sterowniczego. Wyposażony jest we wskaźnik LED stanu, który zaświeca się lub miga w zależności od stanu systemu:

- WYŁ. — system jest wyłączony lub uśpiony
- Czerwony (miga) – zasilanie WŁĄCZONE – usterka, patrz 4.2 *Wskazanie usterki, strona 23.*
- Zielony – zasilanie WŁĄCZONE, gotowy do jazdy, pulpit sterowniczy jest pilotem sterującym, patrz 3.6.2 *Wskazanie użytkownika mającego kontrolę (kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego), strona 17* lub 3.6.1 *Wskazanie opiekuna mającego kontrolę (pilot sterowania opiekuna), strona 17.*

Przycisku zasilania można użyć do:

- Włączania i wyłączania systemu
- Żądania ustawienia w roli użytkownika mającego kontrolę
- Wykonania ZATRZYMANIA AWARYJNEGO
- Korzystania z funkcji blokady
- Przerwania lub „obudzenia” z trybu uśpienia
- Wyłączenia łączności (tylko kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego)

Włączanie i wyłączanie



1. Nacisnąć przycisk, aby WŁĄCZYĆ system.
Jeśli nie ma usterki w systemie, wskaźnik stanu zaświeci się na zielono.
2. Nacisnąć przycisk, aby WYŁĄCZYĆ system.
System wyłączy się, a wskaźnik stanu ZGAŚNIE.



Domyślnie elektrycznym wózkiem inwalidzkim steruje moduł pulpitu sterowniczego, który zasilą wózek.



Jeśli opiekun nie pełni roli użytkownika mającego kontrolę, wówczas przycisk zasilania na pilocie sterowania opiekuna nie może wyłączyć systemu. Naciskanie przycisku zasilania w przypadku, gdy użytkownik nie posiada kontroli wysyła żądanie do sytemu o przypisanie roli użytkownika mającego kontrolę.

Żądania ustawienia w roli użytkownika mającego kontrolę

Aby zażądać sterowania elektrycznym wózkiem inwalidzkim przez pomocniczy pulpit sterowniczy, patrz 3.1 *Żądanie kontroli nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim, strona 13.*

Wykonania ZATRZYMANIA AWARYJNEGO



1. Nacisnąć przycisk.

W przypadku, gdy nie można sterować elektrycznym wózkiem inwalidzkim lub zachodzi potrzeba szybkiego wyłączenia regulacji siedziska, można AWARYJNIE WYŁĄCZYĆ elektryczny wózek inwalidzki. Aby można było zatrzymać elektryczny wózek inwalidzki za pomocą pulpitu sterowniczego użytkownika, pulpit sterowniczy musi być pilotem sterującym.

Jeżeli pulpit sterowniczy, za pomocą którego wózek ma zostać zatrzymany w trybie awaryjnym nie jest pilotem sterującym, najpierw należy zażądać kontroli/przypisania roli pilota sterującego elektrycznego wózka inwalidzkiego, patrz 3.1 *Żądanie kontroli nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim, strona 13.*

 Jeżeli ograniczono działanie pilota sterującego, to elektryczny wózek inwalidzki nie zostanie zatrzymany w trybie awaryjnym.

Korzystanie z funkcji blokady

Funkcja blokady zapobiega przypadkowemu korzystaniu z systemu, gdy nie jest on czasowo potrzebny, patrz 3.5 Tryb blokady, strona 16.

Wyłączanie łączności całego systemu

 Niniejszy rozdział odnosi się tylko do kompaktowych modułów pulpitu sterowniczego DLX-CR400 i DLX-CR400LF.

Łączność zapewnia dostęp do większej ilości profili. Łączność można wyłączyć.



1. Nacisnąć i przytrzymać przycisk przez trzy sekundy podczas włączania zasilania. Wskaźnik łączności oraz wskaźnik LED stanu pulsują powoli przez pięć sekund, a następnie wskaźnik łączności LED wyłącza się.

Przerwania lub „obudzenia” z trybu uśpienia

Zanim system przejdzie w stan uśpienia ma miejsce okres przejściowy, podczas którego można przeszkodzić w przejściu systemu w ten tryb.



1. Nacisnąć przycisk.
- lub:
2. Przesunąć joystick.

3.4 Przycisk trybu



Przycisk trybu na pilocie sterowania opiekuna

Przycisk trybu na pilocie kompaktowym

Przycisk trybu  znajduje się po prawej stronie modułu pulpitu sterowniczego. Wyposażony jest we wskaźnik LED stanu, który zaświeca się, miga lub pulsuje w zależności od stanu systemu:

- Podświetlony wraz ze wszystkimi innymi diodami na wyświetlaczu – trwa uruchamianie systemu lub pulpitu sterowniczego stał się pilotem sterującym, patrz 3.6.1 Wskazanie opiekuna mającego kontrolę (pilot sterowania opiekuna), strona 17 lub 3.6.2 Wskazanie użytkownika mającego kontrolę (kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego), strona 17.
- Miga 3x – pulpitu sterowniczego zablokowany, patrz 3.5 Tryb blokady, strona 16.
- Podświetlony, gdy pozostałe wskaźniki są wyłączone — tryb aktualizacji oprogramowania sprzętowego.

Przycisku trybu można użyć:

- Na pilocie sterującym opiekuna:
 - Do wyboru funkcji jazdy opiekuna / regulacji siedziska w ramach profilu opiekuna
- Na kompaktowym module pulpitu sterowniczego:
 - Do wyboru funkcji jazdy / regulacji siedziska w ramach profilu (krótkie naciśnięcie)
 - Do wyboru profilu (długie naciśnięcie)

Wybór funkcji jazdy/siedzenia

Można użyć przycisku trybu w celu przeglądania listy funkcji jazdy i regulacji siedziska. Odpowiednia funkcja jazdy i regulacji siedziska jest pokazana na wyświetlaczu. Można użyć przycisku trybu w celu przeglądania listy funkcji jazdy i regulacji siedziska. Odpowiednia funkcja jazdy i regulacji siedziska jest pokazana na wyświetlaczu.



1. Krótco naciskać przycisk dopóki na wyświetlaczu nie pojawi się poprawna funkcja regulacji siedziska.
2. Każde kolejne krótkie naciśnięcie powoduje wybór następnej dostępnej funkcji użytkownika.



Po osiągnięciu końca listy funkcji kolejne naciśnięcie powoduje wybór funkcji użytkownika z początku listy.



Wszystkie funkcje jazdy/regulacji siedziska może wybrać opiekun za pomocą pilota sterowania opiekuna.

Wybór profilu

Profil to zestaw ustawień dla danego środowiska, na przykład „w domu”, „w pracy” itp. Po liście profili można poruszać się za pomocą przycisku trybu. Odpowiedni profil jest pokazany na wyświetlaczu.



1. Dłużej naciskać przycisk do momentu aż poprawny profil jazdy pojawi się na wyświetlaczu.
2. Każde kolejne dłuższe naciśnięcie powoduje wybór następnego dostępnego profilu jazdy.



Po osiągnięciu końca listy profili kolejne dłuższe naciśnięcie powoduje wybór profilu z początku listy.

3.5 Tryb blokady

Tryb blokady nie jest ustawiony fabrycznie dla każdego systemu, ale może być włączony przez dostawcę. Jeżeli parametr ten jest WŁĄCZONY, można użyć funkcji blokady, aby ograniczyć liczbę osób korzystających z systemu. Funkcja ta pomaga zapobiec przypadkowemu wykorzystaniu elementów sterujących, gdy system nie jest wykorzystywany przez dłuższy czas. System można zablokować tylko wtedy, gdy jest on włączony, a użytkownik posiada kontrolę. Można użyć funkcji blokady, aby ograniczyć liczbę osób korzystających z systemu. Funkcja ta pomaga zapobiec przypadkowemu wykorzystaniu elementów sterujących, gdy system nie jest wykorzystywany przez dłuższy czas. System można zablokować tylko wtedy, gdy jest on włączony, a użytkownik posiada kontrolę. Poza tym, jeśli elektryczny wózek inwalidzki nie może poruszać się dalej w danym kierunku lub nie działa funkcja elektrycznej regulacji siedziska, to jest 3.6.7 Wskazanie blokady, strona 19.

Blokowanie systemu



1. Nacisnąć i przytrzymać przycisk przez cztery sekundy. Podczas włączania trybu blokady przycisk trybu miga szybko trzy razy. System jest zablokowany.

Odblokowanie systemu



Pomocniczy moduł pulpitu sterowniczego może zablokować system, ale nie można go odblokować, ponieważ nie posiada wyświetlacza dotykowego ani przycisku klaksonu. Aby odblokować system zablokowany przez pomocniczy moduł pulpitu sterowniczego, należy skorzystać z głównego modułu pulpitu sterowniczego.

W przypadku modułów głównych z wyświetlaczem dotykowym:

1. Nacisnąć jeden raz przycisk, aby włączyć.
2. W ciągu 10 s od włączenia, dotknąć i przytrzymać ekran blokady. Na ekranie będzie widoczny biały kwadrat.
3. Zwolnić jedynie po całkowitym zamknięciu kwadratu. System jest odblokowany.



Aby odblokować system, sekwencja odblokowania musi być przeprowadzona przez użytkownika w ciągu określonego czasu. Jeżeli sekwencja nie jest prawidłowo przeprowadzona w określonym czasie, system pozostanie zablokowany i zostanie ponownie wyłączony.

W przypadku modułów głównych z przyciskiem klaksonu (np. REM2xx):

1. Nacisnąć przycisk.



2. Nacisnąć przycisk dwa razy. System jest odblokowany.



Przycisk klaksonu należy nacisnąć dwa razy w ciągu 10 sekund po naciśnięciu przycisku zasilania.

3.6 Odczyt wskaźników**3.6.1 Wskazanie opiekuna mającego kontrolę (pilot sterowania opiekuna)**

Wskazanie opiekuna mającego kontrolę

Wskazanie opiekuna niemającego kontroli

Wskazanie opiekuna mającego kontrolę pokazuje, który moduł pulpitu sterowniczego, pilot sterowania opiekuna lub główny moduł pulpitu sterowniczego ma kontrolę nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim. Jeżeli pilot sterowania opiekuna przejmuje kontrolę nad systemem lub włączane jest zasilanie w sytuacji, gdy opiekun posiada kontrolę, wówczas przycisk zasilania, diody przycisku trybu, wskaźnik funkcji napędu, wskaźnik opiekuna i wybrana funkcja na pilocie sterowania opiekuna włączają się natychmiast w zależności od stanu systemu. Jeżeli główny moduł pulpitu sterowniczego przejmuje kontrolę nad systemem, wówczas wszystkie diody LED na pilocie sterowania opiekuna wyłączają się.

3.6.2 Wskazanie użytkownika mającego kontrolę (kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego)

Wskazanie użytkownika mającego kontrolę

Wskazanie użytkownika niemającego kontroli

Wskazanie użytkownika mającego kontrolę pokazuje, który moduł pulpitu sterowniczego, kompaktowy lub główny, ma kontrolę nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim.

Jeżeli kompaktowy moduł pulpitu sterowniczego przejmuje kontrolę nad systemem lub włączane jest zasilanie w sytuacji, gdy moduł ten pełni funkcję pilota sterującego, wówczas diody przycisku zasilania, wskaźnik funkcji jazdy, wskaźnik łączności i wybranej funkcji na kompaktowym module pulpitu sterowniczego włączają się natychmiast. Jeżeli główny moduł pulpitu sterowniczego przejmuje kontrolę nad systemem, wówczas wszystkie diody LED na kompaktowym module pulpitu sterowniczego wyłączają się.

3.6.3 Wskazanie użytkownika ograniczonego (pilot sterowania opiekuna)



Pomocniczy pulpit sterowniczy nie może stać się pilotem sterującym, jeżeli ograniczenie zostało ustawione. Gdy użytkownik z ograniczeniami zażąda kontroli nad pulpitem sterowania, nastąpi odrzucenie polecenia. Wskaźnik LED stanu zapala się na zielono, następnie przygasa i ostatecznie wyłącza się ponownie.



W celu ograniczenia dostępu do pulpitu sterowniczego należy skontaktować się z dostawcą firmy Invacare.

3.6.4 Wskazanie uśpienia

Przy przejściu w stan uśpienia wszystkie diody LED zaczynają przygasać przez okres dwóch sekund, po czym zostają całkowicie wyłączone. Wszystkie wskaźniki są wyłączone, gdy system jest w trybie uśpienia.



Aby wyłączyć tryb uśpienia w trakcie okresu przejściowego, należy przesunąć joystick lub nacisnąć przycisk zasilania.



W celu skonfigurowania trybu uśpienia należy skontaktować się z dostawcą firmy Invacare.

3.6.5 Wskazanie diody OON

Funkcja OON („Poza położeniem neutralnym”) zabezpiecza przed przypadkowymi ruchami napędu lub siedziska w następujących sytuacjach:

- gdy system jest włączany,
- po zmianie funkcji lub
- gdy system wychodzi z trybu zatrzymania lub zablokowania napędu.

Ostrzeżenie OON napędu

Joystick musi znajdować się w pozycji środkowej:

- gdy system jest włączany,
- podczas zmiany funkcji lub
- w czasie przechodzenia z trybu zablokowania napędu lub stanu zatrzymania.

W innym przypadku wyświetlane jest ostrzeżenie OON napędu.



Gdy ostrzeżenie OON jazdy jest aktywne, wszystkie diody LED będą migać równocześnie w celu zwrócenia uwagi użytkownika. Pojazd akumulatorowy w tym czasie nie będzie się poruszać. Jeśli joystick powróci do położenia środkowego, ostrzeżenie znika, a elektryczny wózek inwalidzki jeździ w zwykły sposób.

Ostrzeżenie OON regulacji siedziska

Gdy system jest włączany lub po zmianie funkcji, nie mogą być aktywne żadne przełączniki bezpośredniego dostępu, w innym przypadku zostanie wyświetlone ostrzeżenie OON regulacji siedziska.



Gdy ostrzeżenie OON regulacji siedziska jest aktywne, wskaźnik regulacji siedziska miga cały czas w celu zwrócenia uwagi użytkownika. Nie można wykonać ruchów mających na celu regulację siedziska. Jeżeli przełączniki bezpośredniego dostępu (np. 10-pozycyjny przełącznik) zostaną wyłączone, ostrzeżenie zniknie i będzie można wykonać ruchy mające na celu regulację siedziska w normalny sposób.

3.6.6 Wskazanie spowolnienia jazdy

Spowolnienie jazdy to stan, w którym elektryczny wózek inwalidzki nie może jechać ze zwykłą prędkością, ale może poruszać się wolniej.



Wskaźnik LED funkcji jazdy i odpowiednie diody funkcji regulacji siedziska pulsują powoli. Diody LED pulsują przez czas korzystania z funkcji jazdy lub regulacji siedziska.

3.6.7 Wskazanie blokady

Blokady zapewniają, że elektryczny wózek inwalidzki pracuje tylko w takich pozycjach, które są bezpieczne dla użytkownika. Zanim elektryczny wózek inwalidzki osiągnie określoną wysokość i pochylenie, włącza się blokada.

Blokada jazdy

Blokada jazdy uniemożliwia jazdę elektrycznego wózka inwalidzkiego.



Gdy elektryczny wózek inwalidzki jest zatrzymany, dioda LED kierownicy oraz diody LED odpowiednich funkcji regulacji siedziska migają. Ta sekwencja trwa przez okres blokady napędu.



Aby zakończyć działanie blokady, należy ustawić elektryczny wózek inwalidzki z powrotem w bezpiecznej pozycji.

Blokada pozycjonera

Blokada pozycjonera uniemożliwia regulację siedziska.



Gdy w elektrycznym wózku inwalidzkim jest aktywna blokada pozycjonera, diody LED funkcji regulacji siedziska migają minimum trzy razy, o ile nie dojdzie do zakłócenia. Ta sekwencja trwa przez okres blokady pozycjonera.



Aby zakończyć działanie blokady, należy ustawić elektryczny wózek inwalidzki z powrotem w bezpiecznej pozycji.

3.6.8 Wskazanie zablokowania funkcji

Wskazanie zablokowania funkcji pojawia się wówczas, gdy użytkownik próbuje zmienić funkcję podczas wykonywania działań w ramach innej funkcji. Zmiana funkcji jest domyślnie zabroniona.

Wskazanie zablokowania funkcji różni się w zależności od przyczyny blokady.



Aby uniknąć wyświetlenia blokady funkcji, należy poczekać na zakończenie jednej funkcji przed wybraniem kolejnej.

Zablokowana funkcja jazdy



Jeżeli funkcja jazdy powoduje blokadę:

- wskaźnik kierownicy miga szybko trzy razy;
- wskaźnik regulacji siedziska zostaje wyłączony, gdy wskaźnik kierownicy miga.
- Należy poczekać na zakończenie jednej funkcji przed wybraniem kolejnej.

Zablokowana funkcja regulacji siedziska



Jeżeli funkcja regulacji siedziska powoduje blokadę:

- wskaźnik regulacji siedziska miga szybko trzy razy;
- wskaźnik regulacji siedziska zostaje wyłączony, gdy wskaźnik kierownicy miga.

3.6.9 Podłączanie pilota



PRZESTROGA!

Ryzyko niezamierzonych zatrzymań

Jeżeli wtyczka przewodu pilota pęknie, przewód pilota może poluzować się podczas jazdy. Pilot może zostać nagle wyłączony po utracie zasilania. Wymusza to niezamierzone zatrzymanie.

- Należy zawsze sprawdzać wtyczkę pilota pod kątem uszkodzeń. W razie uszkodzenia wtyczki należy niezwłocznie skontaktować się z dostawcą.



NOTYFIKACJA!

Wtyczka pilota i gniazdo pasują do siebie tylko w jeden sposób.

- Nie należy ich łączyć z użyciem siły.

1. Delikatnie popchnąć, aby podłączyć wtyczkę przewodu pilota i gniazdo. Wtyczka musi zablokować się na miejscu ze słyszalnym kliknięciem.

3.7 Korzystanie z urządzenia Scoot Control



OSTRZEŻENIE!

Ryzyko obrażeń lub uszkodzenia spowodowane niezamierzonym ruchem elektrycznego wózka inwalidzkiego

Wieszanie przedmiotów na urządzeniu Scoot Control może spowodować uszkodzenie uchwytów do kierowania i manetek. Ponadto nagłe zdjęcie przedmiotów z manetek może spowodować niezamierzony ruch wózka inwalidzkiego, jeśli nie wyłączono jego zasilania.

- Nie wieszać żadnych przedmiotów (torb, plecaków itp.) na uchwytach do kierowania ani manetkach.

Poziome ruchy uchwytów do kierowania powodują sterowanie elektrycznym wózkiem inwalidzkim (skręcanie). W połączeniu z manetką obsługiwaną kciukiem umożliwiają one poruszanie elektrycznym wózkiem inwalidzkim w dowolnym kierunku.

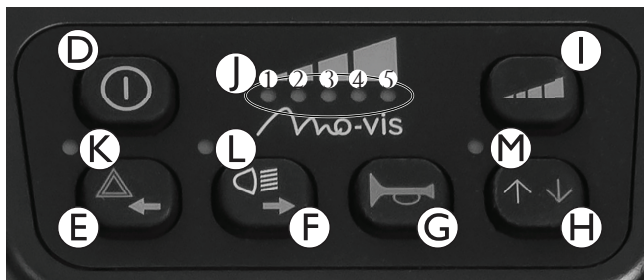
Konfiguracja standardowa:

- prawa manetka = do przodu
- lewa manetka = do tyłu



Jednoczesna obsługa obu manetek spowoduje wydanie sprzecznych poleceń dotyczących kierunku jazdy, w wyniku czego elektryczny wózek inwalidzki się zatrzyma.

 Mocniejsze naciśnięcie manetek nie zwiększa prędkości elektrycznego wózka inwalidzkiego. Aby zwiększyć prędkość, należy nacisnąć przycisk ① (patrz wyjaśnienie w poniższej tabeli).



Przycisk	Funkcja	Działanie
ⓓ	Włączenie/wyłączenie	Jeśli w momencie naciśnięcia przycisku elektryczny wózek inwalidzki jest wyłączony, system włączy się, a urządzenie Scoot Control będzie pełniło funkcję pilota sterującego. Więcej informacji zawiera 3.1 <i>Żądanie kontroli nad elektrycznym wózkiem inwalidzkim, strona 13.</i>
ⓔ	Lampy ostrzegawcze	Krótkie naciśnięcie: włączenie/wyłączenie świateł awaryjnych. Długie naciśnięcie (2 sekundy): włączenie/wyłączenie lewego kierunkowskazu.

Przycisk	Funkcja	Działanie
ⓕ	Światła	Krótkie naciśnięcie: włączenie/wyłączenie świateł. Długie naciśnięcie (2 sekundy): włączenie/wyłączenie prawego kierunkowskazu.
ⓖ	Sygnal dźwiękowy	Sygnal dźwiękowy rozbrzmiewa wyłącznie w czasie naciskania przycisku.
ⓗ	Kierunek	Zmiana kierunku przepustnic.
①	Ustawienie prędkości	Zmiana prędkości.

LED	Funkcja	Działanie
① 1 do 5	Stan: Ładowanie	Ustawienie prędkości: im większa liczba świecących diod, tym większa prędkość.
	Stan: Brak ładowania	Dioda 3 miga na zielono w rytm uderzeń serca.
	Status: Konfiguracja	Dioda 3 miga szybko na zielono.
① 3	Poza położeniem neutralnym	Gdy elektryczny wózek inwalidzki nie jest w położeniu neutralnym, dioda 3 świeci światłem ciągłym.
① 1, 3 i 5	Błąd	Diody 1 i 5 świecą światłem ciągłym w kolorze czerwonym, dioda 3 miga na czerwono. Aby uzyskać więcej informacji i poznać sposób usuwania błędów, należy skontaktować się z dostawcą.  Wyświetlają się tylko błędy mo-vis. Błędy LiNX wyświetlają się na urządzeniu zdalnego sterowania użytkownika.

LED	Funkcja	Działanie
Ⓚ	Lewy kierunkowskaz	Po włączeniu lewego kierunkowskazu dioda miga na zielono.
Ⓛ	Prawy kierunkowskaz / Światła	Po włączeniu prawego kierunkowskazu dioda miga na zielono. Po włączeniu świateł dioda świeci światłem ciągłym w kolorze zielonym.
Ⓚ i Ⓛ	Światła awaryjne	Po włączeniu świateł awaryjnych obie diody migają na zielono.
Ⓜ	Do przodu / do tyłu	W konfiguracji standardowej: • Do przodu = dioda świeci światłem ciągłym w kolorze zielonym • Do tyłu = dioda świeci światłem ciągłym w kolorze pomarańczowym
	Brak ładowania	Dioda jest wyłączona.
	Gotowość	Dioda miga na zielono lub pomarańczowo zależnie od kierunku ustawienia manetki.

4 Rozwiązywanie problemów

4.1 Ogólne informacje dotyczące rozwiązywania problemów



Poniższy rozdział dotyczy wyłącznie modeli LiNX DLX-ACU200, LiNX DLX-CR400 i LiNX DLX-CR400LF. W przypadku wystąpienia błędów Scoot Control należy skontaktować się z dostawcą.

Poniższe informacje pomagają rozpoznawać i usuwać usterki pulpitu sterowniczego.

W celu uzyskania pomocy należy skontaktować się z autoryzowanym dostawcą produktów firmy Invacare.

4.2 Wskazanie usterki

W przypadku usterki zostanie wyświetlony kod świetlny zarówno w głównym, jak i pomocniczym module pulpitu sterowniczego. Kod świetlny jest wyświetlany na wskaźniku stanu w postaci serii mignięć następujących co 1,6 sekundy. Liczba mignięć określa rodzaj usterki. Na przykład jedno mignięcie oznacza kod świetlny numer jeden, dwa mignięcia oznaczają kod świetlny numer dwa itd.



Usterki mające wpływ na bezpieczeństwo użytkowania elektrycznego wózka inwalidzkiego powodują zatrzymanie wózka, natomiast mniej istotne usterki są widoczne na wskaźniku, jednak umożliwiają dalszą jazdę. Niektóre usterki są automatycznie kasowane po usunięciu przyczyny usterki (brak blokady), podczas gdy inne są blokowane i muszą zostać usunięte na drodze wyłączenia kontrolera, odczekania pięciu sekund i ponownego włączenia systemu.

4.3 Kody usterek i kody diagnostyczne



Gdy pilot jest aktywny, wskaźnik stanu jest żółty. Jeżeli system LiNX wykryje usterkę, wskaźnik stanu  miga na żółto. Liczba mignięć wskazuje typ usterki.

Poniższa tabela opisuje wskazanie usterki i kilka możliwych działań, które można wykonać w celu usunięcia problemu. Działania nie są wymienione w żadnej określonej kolejności i są jedynie sugestiami. Zamierzeniem jest, że jedna z sugestii może pomóc usunąć problem. W razie wątpliwości należy skontaktować się z dostawcą.

Kod migania	Opis usterki	Możliwe działanie
1	Usterka pulpitu sterowniczego	• Sprawdzić przewody i złącza. • Sprawdzić inne piloty, jeśli są zainstalowane. • Skontaktować się z dostawcą.
2	Usterka dotycząca sieci lub konfiguracji	• Uruchomić ponownie elektryczny wózek inwalidzki. • Sprawdzić przewody i złącza. • Ponownie naładować akumulatory. • Sprawdzić ładowarkę. • Skontaktować się z dostawcą.
3	Usterka silnika 1 ¹	• Sprawdzić przewody i złącza. • Skontaktować się z dostawcą.
4	Usterka silnika 2 ¹	• Sprawdzić przewody i złącza. • Skontaktować się z dostawcą.
5	Usterka magnetycznego hamulca silnika 1 ¹	• Sprawdzić przewody i złącza. • Sprawdzić, czy aktywowany jest lewy hamulec magnetyczny. • Patrz rozdział „Pchanie elektrycznego wózka inwalidzkiego w trybie toczenia” w instrukcji obsługi wózka inwalidzkiego. • Skontaktować się z dostawcą.
6	Usterka magnetycznego hamulca silnika 2 ¹	• Sprawdzić przewody i złącza. • Sprawdzić, czy aktywowany jest prawy hamulec magnetyczny. • Patrz rozdział „Pchanie elektrycznego wózka inwalidzkiego w trybie toczenia” w instrukcji obsługi wózka inwalidzkiego. • Skontaktować się z dostawcą.
1	Konfiguracja silników zależnie od modelu elektrycznego wózka inwalidzkiego	
7	Usterka modułu (innego niż moduł pulpitu sterowniczego)	• Sprawdzić przewody i złącza. • Sprawdzić moduły. • Ponownie naładować akumulatory. • Skontaktować się z dostawcą. • Jeżeli elektryczny wózek inwalidzki się nie przemieszcza, należy cofnąć się lub usunąć przeszkodę.

5 Dane techniczne

Dopuszczalne warunki pracy, przechowywania i wilgotności	
Zakres temperatury otoczenia podczas pracy urządzenia zgodnie z normą ISO 7176-9:	• od -25°C do +50°C
Zalecana temperatura przechowywania:	• 15°C
Zakres temperatury otoczenia podczas przechowywania urządzenia zgodnie z normą ISO 7176-9:	• od -40°C do +65°C
Zakres wilgotności podczas pracy urządzenia zgodnie z normą ISO 7176-9:	• 0–90% wilgotności względnej
Stopień ochrony:	• IPX41
1 Klasyfikacja IPX4 oznacza, że układ elektryczny jest odporny na rozpryskiwaną wodę.	

Siły robocze					
	DLX-CR400	DLX-CR400LF	DLX-ACU200		Scoot Control
Joystick	• 1,6 N	• 1,1 N	• 1,6 N	manetki kciukowe	• 2,9 N
Przycisk zasilania	• <2,5 N	• <2,5 N	• <2,5 N	Przyciski panelu sterowania	• 0,9 N
Przycisk trybu	• <2,5 N	• <2,5 N	• <2,5 N	Uchwyt do kierowania	• 24,5 N

**EU Export:**

Invacare Poirier SAS

Route de St Roch

F-37230 Fondettes

Phone: (33) (0) 2 47 62 69 80

serviceclient_export@invacare.com

www.invacare.eu.com

UKRP Invacare UK Operations Limited
Unit 4, Pencoed Technology Park, Pencoed
Bridgend CF35 5AQ
UK

1638981-F

2026-08-12



Yes, you can.®