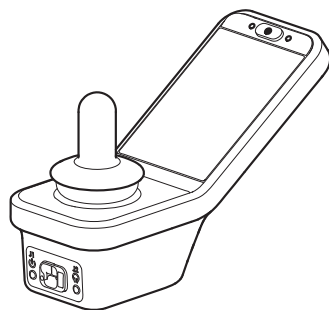


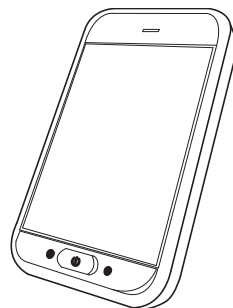
Invacare® LiNX
DLX-REM400/DLX-REM500

ja リモート
取扱説明書



DLX-REM400

DLX-REM500



本マニュアルは、製品の使用者に必ず提供してください。
本製品を使用する前に、本マニュアルを必ず読み、
今後の参照用として保管してください。



Yes, you can.®

目次

1概要	4
1.1本取扱説明書について	4
1.2本マニュアルで使用されている記号	4
1.3保証	5
1.4耐用年数	5
1.5責任制限	5
1.6安全性全般について	6
2部品	8
2.1ユーザーインターフェース DLX-REM400	8
2.2ユーザーインターフェース DLX-REM500	8
2.3画面構成の概要	8
2.3.1バッテリーバー	8
2.3.2ステータスバー	9
2.3.3使用者機能カードの概要	10
2.4ナビゲーションボタン	12
2.5製品のラベル	14
3セットアップ	17
3.1設定に関する一般情報	17
3.1.1条件付き制御入力 / 出力(制御IO)	17
3.2配線	17
3.3リモコンの接続	18

4使用法	19
4.1リモコンの電源オン / オフ	19
4.2メニュー画面	20
4.2.1メニュー画面の操作ボタン	21
4.2.2時刻の設定	22
4.2.3意図しない操作を防ぐための画面ロック	22
4.2.4各種設定	23
4.2.5オドメーターの設定	25
4.3機能の選択	25
4.3.1機能の切り替え制限	26
4.4ダイレクトナビゲーションの使用	26
4.4.1スワイプ&タップモード	26
4.4.2タップ専用モード	27
4.4.3制御入力(CI)	28
4.5間接ナビゲーションの使用	28
4.5.1象限マッピング	30
4.5.2メニュー選択	31
4.5.3メニュー選択でのナビゲーション開始ポイント	33
4.5.4メニュースキップ	34
4.5.5メニュースキップでのナビゲーション開始ポイント	36
4.6多機能キーの使用	38
4.7トグルスイッチの使用(オプション)	38
4.8比例 / 段階式走行モード	39
4.8.1ジョイスティックの使用	39
4.8.2最高速度の調整	39
4.9緊急停止	41

4.10タッチ走行モード	41	4.19.3スイッチ制御の設定 (iOS)	72
4.10.1外部停止スイッチ	42	4.19.4スイッチ制御の操作	73
4.10.2 1段階加速	43	4.20音声キュー	74
4.10.3 3段階加速	44	4.21補助入力装置の使用	77
4.10.4 5段階加速	45	4.21.1スイングアウェイあご操作装置の使用	78
4.10.5 3段階加減速	46	4.21.2小児用コンパクトジョイスティックの使用	80
4.10.6 5段階加減速	47	4.21.3マイクロエクストレミティコントロールジョイスティックの使用	80
4.10.7クルーズコントロール	48	4.21.4コンパクトシングルスイッチジョイスティックの使用	81
4.11照明機能およびホーンの操作	49	4.21.5 Sip-N-Puffの使用	81
4.11.1ポジションライトの操作	49	4.21.6 Sip-N-Puffヘッドアレイの使用	82
4.11.2ハザードライトの操作	50	4.21.7ヘッドアレイの使用	85
4.11.3方向指示器の操作方法	51	4.21.8 4スイッチ近接アレイの使用	87
4.11.4ホーンの操作	52	4.21.9リモート停止スイッチの使用	88
4.12ユーティリティ機能カードでの照明機能およびホーンの操作	52	4.21.10ワイヤレスマウスエミュレーターの使用	88
4.13リモコンのロック / ロック解除	53	4.22Bluetoothの無効化	91
4.14レストモード	53	4.23バッテリーの充電	92
4.15スリープモード	54	4.23.1バッテリーアラーム	92
4.16電動シーティング機能の操作	55	4.24USB充電器の使用	94
4.16.1シーティングカードからの操作	55	5点検整備	95
4.16.2外部スイッチによる操作	57	5.1マウスピースの交換	95
4.16.3速度低減およびシーティング機能の制限	60	5.2唾液トラップの交換	95
4.17接続カードの設定	61	5.3 Sip-N-Puffの清掃	96
4.17.1Linuxシステムとのペアリング	62	6トラブルシューティング	97
4.17.2接続カードの使用者デバイスへのリンク	64	6.1故障診断	97
4.17.3Linuxシステムへのデバイス接続	65	6.1.1障害コードと診断コード	97
4.17.4ペアリング済みデバイスの削除	65	6.2OON(「ニュートラル解除」)	98
4.17.5接続カードの選択	66	7技術データ	100
4.18マウスムーバー	67	7.1技術仕様	100
4.18.1マウスムーバーの設定	67		
4.18.2マウスムーバーの操作	69		
4.19スイッチ制御	70		
4.19.1スイッチ制御の設定	71		
4.19.2スイッチ制御の設定 (Android)	71		

1概要

1.1本取扱説明書について

本書は製品取扱説明書の補足資料です。

本コンポーネント自体にはCEマーキングおよびUKCAマーキングは付されていませんが、医療機器規則2017/745(クラスI)およびパートII UK MDR 2002(改正)(医療機器に関するクラスI)に適合する製品の一部です。したがって、本コンポーネントは製品のCEマーキングおよびUKCAマーキングの対象となります。詳細については、製品の取扱説明書を参照してください。

Invacareはここに、無線機器型式DLX-REM400およびDLX-REM500が指令2014/53/EUに適合していることを宣言します。EU適合宣言の全文は、以下のインターネットアドレスでご覧いただけます: www.invacare.eu.com

本コンポーネントは、本取扱説明書を読み、内容を理解した場合にのみ使用してください。お客様の病状に詳しい医療従事者に追加の助言を求め、正しい使用方法や必要な調整に関する質問は、その医療従事者にご確認ください。

本書は、印刷時点で発売されているすべてのモデルに向けて作成されているため、お客様がご使用中のコンポーネントには該当しないセクションが含まれる場合があることにご留意ください。特に明記されている場合を除き、本書の各セクションはコンポーネントの全モデルを対象としています。

Invacareは、別途通知することなく、コンポーネントの仕様を変更する権利を保有します。

本書をお読みになる前に、最新版であることをご確認ください。最新版のPDFは、Invacareのウェブサイトから入手できます。旧バージョンの製品については、本マニュアルの最新版に記載されていない場合があります。サポートが必要な場合は、Invacareまでご連絡ください。

印刷版のドキュメントの文字が小さくて読みにくい場合は、ウェブサイトからPDF版をダウンロードすることをお勧めします。PDFは、画面上で拡大して文字を読みやすくすることができます。

コンポーネントに関する詳細情報(安全に関する通知やリコールなど)については、Invacareの担当者にお問い合わせください。住所は本書の最後に記載していますのでご確認ください。

コンポーネントに関して重大なインシデントが発生した場合は、製造者およびお住まいの国の所轄官庁に報告してください。

1.2本マニュアルで使用されている記号

本取扱説明書では、怪我や物的損害の原因となる危険な状況や使い方について警告表示ラベル/マークで示しています。以下に示す警告文の定義をご確認ください。



警告

回避されなければ重傷または死亡を引き起こすおそれのある危険な状況を示しています。



注意

回避されなければ軽傷またはかすり傷を引き起こすおそれのある危険な状況を示しています。



警告!

回避されなければ物的損害の原因となる場合がある危険な状態を示しています。



ヒントと推奨事項

役に立つヒントや推奨事項、および効果的で問題のない使用方法に関する情報が記載されています。



道具:

特定の作業を実行するために必要なツール、コンポーネント、およびアイテムを特定します。

その他の記号

(すべてのマニュアルに適用されるわけではありません)



英国責任者

商品が英国で製造されていないかどうかを示します。

1.3保証

保証の条件は、本製品が販売されている各国における一般取引条件の一部を構成します。

1.4耐用年数

本製品の使用寿命は、本文書に記載された意図された用途に厳密に従って使用され、すべてのメンテナンスおよびサービス要件が満たされている場合に約5年と推定します。製品を慎重に使い、適切にメンテナンスし、技術的・科学的進歩が技術的制約を生まなければ、推定使用寿命を超えることが可能です。また、極端な使用や誤った使用によっても寿命が大幅に短くなることがあります。この製品の使用寿命を見積もっていることは、追加の保証とはみなされません。

1.5責任制限

Invacarelは、以下の各項に起因する損傷については責任を負いません。

- 取扱説明書の指示に従わない場合
- 誤った使用方法
- 自然磨耗
- 購入者または第三者による誤った組み立てや設置
- 技術的な変更を行った場合
- 許可なく変更を行った場合/対象外の部品を使用した場合

1.6 安全性全般について



警告

負傷または電動車椅子への損傷の危険性

この機器の設置、メンテナンスまたは操作は、本製品および他の製品および使用・設置するすべての製品の説明書を読んだうえで理解しなければなりません。

- 取扱説明書の指示に従ってください。



警告

重傷または電動車椅子もしくは周囲物品の損傷の危険性

設定を誤ると、電動車椅子が制御不能または不安定になることがあります。制御不能または不安定な電動車椅子は、衝突などの危険な状況を引き起こすおそれがあります。

- 性能調整は、資格を有する技術者、またはプログラミングパラメータ、調整プロセス、電動車椅子の構成、および運転者の能力を完全に理解している者のみが行う必要があります。
- パフォーマンス調整は、乾燥した条件下でのみ行う必要があります。



警告

電氣的短絡による負傷または製品損傷の危険性
電源モジュールに接続されているケーブルの接続ピンは、システムの電源がオフになっていてもまだ有効です。

- ピンが通っているケーブルは、人との接触や電氣的短絡の原因となる物質にさらされないように、接続、抑制、または(非導電性材料で)覆う必要があります。
- 安全上の理由でバスケーブルをリモコンから取り外す場合など、ピンが通っているケーブルを取り外す必要がある場合は、必ずピンを引っ張るか、(非導電性の材料で)覆う必要があります。



警告

負傷または電動車椅子への損傷の危険性

個人の持ち物(例: アクセサリー、スカーフ)がジョイスティックに絡まると、電動車椅子やシーティングシステムが意図せず動く危険性があります。

- 電動車椅子の電源を入れる際には、緩んだ物がジョイスティックから離れているか必ず確認してください。
- すぐに電動車椅子の電源を切って、動きを止めましょう。

**注意****高温の表面による負傷の危険性**

リモートモジュールは、長時間強い日光にさらされると熱くなる場合があります。

- 電動車椅子は、長時間直射日光に当てないでください。

**注意****意図しない動作による負傷の危険性**

ジャイロモジュールを搭載した電動車椅子には、ジャイロ無効のドライブ機能を設定しておくことが推奨されます。電動車椅子を走行中の車両(例:船、バス、列車)内で使用する場合、ジャイロ機能が影響を受ける可能性があり、駆動指令により意図しない動作が生じる場合があります。

- 走行中の車両内で使用する場合は、ジャイロ無効のドライブ機能を選択してください。
- 電動車椅子にジャイロ無効のドライブ機能がない場合は、Invacare販売店までお問い合わせください。

**警告!**

コネクターのピンに触れると汚れたり、静電気放電で損傷したりすることがあります。

- コネクターのピンには触れないでください。

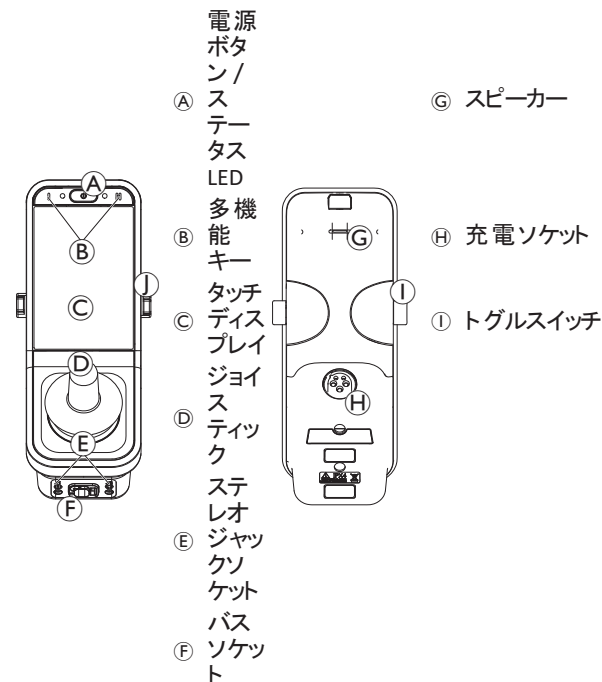
**警告!**

ケースの中には使用者が修理可能な部品は一切ありません。

- ケースを開けたり分解したりしないでください。

2部 品

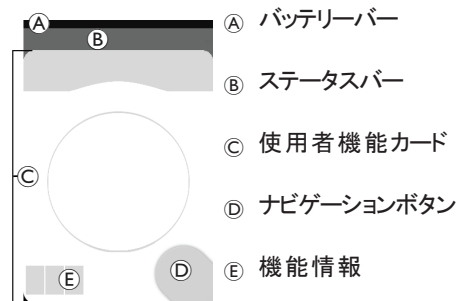
2.1ユーザーインターフェース DLX-REM400



2.2ユーザーインターフェース DLX-REM500



2.3画面構成の概要



2.3.1バッテリーバー

バッテリーバーには、バッテリーの現在の充電状態が表示されます。また、バッテリー充電器が接続されている場合は、充電状態も表示されます。

充電状態が60% ~ 100%の場合、バッテリーバーは緑色で表示されます。

充電状態が20% ~ 59%の場合、バッテリーバーはオレンジ色で表示されます。

充電状態が20%未満の場合、バッテリーバーは赤色で表示されます。

充電中。

2.3.2ステータスバー



① プロファイル名
② ステータス情報

③ 時刻

プロファイル名

プロファイル名は、機器提供者によってのみ設定できます。

時刻

時刻は12時間表示または24時間表示で表示されます。使用者の所在地(国)に基づくオフセットと協定世界時(UTC)を用いて設定されます。システムがプログラミングおよび診断ツールに接続されると、UTCは自動的に取得されます。国別オフセットは、リモコンモジュールのメニュー画面で設定します。詳しくは、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。

ステータス情報

ステータス情報には、ステータスアイコンとともにLinuxシステムの現在の状態が表示されます。



ドライブロックアウトが有効であることを通知します。ドライブロックアウトは、車椅子の走行を禁止する状態です。ロックアウトおよびスローダウンの詳細については、「4.16.3 速度低減およびシーティング機能の制限、60ページ」を参照してください。



ドライブスローダウンが有効であることを通知します。ドライブスローダウンは、安全上の理由により車椅子の最高速度での走行を制限する状態です。代わりに、ドライブスローダウンが有効な間は、車椅子は低速での走行が許可されます。ロックアウトおよびスローダウンの詳細については、「4.16.3 速度低減およびシーティング機能の制限、60ページ」を参照してください。



障害が発生したことを通知します。この番号は障害の種類を示します。障害コードの詳細については、「6.1.1 障害コードと診断コード、97ページ」を参照してください。



シーティングロックアウトが有効であることを通知します。シーティングロックアウトは、車椅子のシーティング操作を禁止する状態です。ロックアウトおよびスローダウンの詳細については、「4.16.3 速度低減およびシーティング機能の制限、60ページ」を参照してください。



Bluetooth接続が無効であることを通知します。Bluetooth無効化の詳細については、「4.22 Bluetoothの無効化、91ページ」を参照してください。

ステータスバーの右側には、3種類のバッテリーアラームが表示されます。詳しくは、「4.23.1 バッテリーアラーム、92ページ」を参照してください。

2.3.3 使用者機能カードの概要

左利き / 右利き

LiNXシステムでは、機能カードを左利きまたは右利き用に調整することができます。詳しくは、「4.2 メニュー画面、20ページ」を参照してください。



以下のマニュアルでは、右利き用の機能カードのみが表示されますのでご注意ください。左右どちらの利き手でもボタンの機能は同じであるため、説明はそのまま左利きの使用者にも適用できます。

機能カードのヘッダー

機能カードの種類は、ヘッダーの色で識別されます。

- 緑色は走行カードを示します。
- オレンジ色はシーティングカードを示します。
- 青色は接続カードを示します。
- 紫色はユーティリティカードを示します。



アイコン④は、主入力の種類を示します。

テキスト⑤は機器提供者によって設定でき、機能名として使用できます。

インジケータ④	主入力の種類
	DLX-REM400またはDLX-REM500
	DLX-REM2xx、DLX-CR400、DLX-CR400LF
	DLX-ACU200
	入力モジュールまたはサードパーティ製インターフェース
	ヘッドアレイ
	Sip-N-Puff
	使用者スイッチ

走行カード



走行カードは、ニーズや使用環境に合わせて、異なる最高速度を事前設定できます。例えば、低い最高速度に事前設定された走行カードは屋内用として使用でき、最大の最高速度に事前設定された走行カードは屋外用として使用できます。さらに、あらかじめ設定された最高速度も調整できます。詳しくは、「4.8.2 最高速度の調整、39ページ」を参照してください。

走行カードでは、ホーンの鳴動および照明機能の操作も行うことができます。詳しくは、「4.11 照明機能およびホーンの操作、49ページ」を参照してください。

スピードメーター / オドメーター機能は、メーカーによって有効化されています。メーカーが有効化していない場合、速度 / 距離表示は利用できません。有効になっている場合、スピードメーター / オドメーターの表示を選択でき、単位をメートル法またはヤード・ポンド法に設定できます。詳しくは、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。

0.0 km/h	スピードメーターは停止状態を表示します。
3.8 km/h	走行中は、スピードメーターに車椅子の現在速度が表示されます。
12 km	オドメーターには、最後にゼロにリセットされた時点、またはゼロにロールオーバーした時点からの車椅子の走行距離が表示されます。オドメーターは最大 9999km またはマイルまで表示でき、それを超えるとゼロにロールオーバーします。オドメーターはいつでもゼロにリセットできます。詳しくは、「4.2.5 オドメーターの設定、25ページ」を参照してください。

機能情報には、ラッチ走行モード(詳しくは「4.10 ラッチ走行モード、41ページ」を参照)、またはジャイロ表示(下表を参照)のいずれかが表示されます。

記号なし	ジャイロがシステムに接続されていないか、または走行機能として有効化されていません。
	ジャイロが無効です。
	ジャイロが有効です。

シーティングカード



シーティングカードは、シーティング機能の操作に使用されます。詳しくは、「4.16.1 シーティングカードからの操作、55ページ」を参照してください。

接続カード

マウスムーバー機能



スイッチ制御機能



接続カードは、外部デバイスとの通信に使用できます。お使いのリモコンでサポートされている接続機能は、マウスムーバーおよびスイッチ制御です。これらの機能は、初期設定では無効になっています。設定を変更するには、プロバイダーに連絡してください。

マウスムーバーを使用すると、リモコンモジュールのジョイスティックや外部ジョイスティックなど、車椅子の使用者入力装置により、PCまたはノートパソコンの画面上のカーソルを操作できます。

スイッチ制御は、リモコンのジョイスティックまたはタッチスクリーンを使用して、iOSまたはAndroidデバイス上の項目を操作および選択できるアクセシビリティ機能です。

接続カードの詳細および使用方法については、「4.17 接続カードの設定、61ページ」、「4.18 マウスムーバー、67ページ」および「4.19 スイッチ制御、70ページ」を参照してください。

ユーティリティカード

ユーティリティカードは、システム制御(照明機能やホーンなど)の操作に加え、外部入力による出力制御も可能です。ユーティリティカード機能は、3象限(3Q)入力および4象限(4Q)入力の両方に対応しています。

3象限(3Q)ナビゲーションユーティリティ 4象限(4Q)ナビゲーションユーティリティカードの例



ユーティリティカードは、使用者入力装置の有効化時間に応じて、各象限ごとに2つの制御/出力を操作できます。

- (A) 短押し / モーメンタリ押し
- (B) 長押し

初期設定では、この機能はホーンやライトの制御ができない外部制御入力を備えた車椅子設定でのみ有効です。設定の変更および希望する操作の設定については、機器提供者にお問い合わせください。

ユーティリティカードの日常使用における使用例については、「4.12 ユーティリティ機能カードでの照明機能およびホーンの操作、52ページ」を参照してください。

構成

使用者機能カードは、プロフィールの行として配置されます。各プロフィールには使用者機能カードを格納でき、同一タイプ(例:すべて走行カード)にすることも、走行カード、シーティングカード、接続カードを混在させることもできます。

全プロフィールにおける機能カードの最大数は40です。例えば5つのプロフィール設定では、各プロフィールには最大8つの機能カードを格納できます。

		機能カード					
プロファイル	P1	F1	F2	F3	F4	F5	F6
							
	P2						
	P3						
	P4						

2.4ナビゲーションボタン

リモートモジュールの構成や使用者のニーズに応じて、ナビゲーションボタンは画面の左下または右下に表示されます。

有効になると、ナビゲーションボタンの色が灰色から青色に変わります。

ナビゲーションボタンには、次の2つの重要な機能があります。

1. 設定された操作モードを視覚的に表示します。



スワイプおよびタップ操作用に設定
この設定では、画面をスワイプまたはタップすると、それぞれ異なる機能が実行されます。



タップ操作用に設定
この設定では、画面をタップすることでのみ、さまざまな機能が実行されます。スワイプ入力は無視されます。



操作モードの変更方法については、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。

2. 状況や有効時間に応じたナビゲーション機能例えば、有効な使用者機能カードの表示中にナビゲーションボタンを短く押すと、カードプレビュー画面が表示されます。詳しくは、「4.3 機能の選択、25ページ」を参照してください。長押しすると、ステータス画面が表示されます。詳しくは、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。

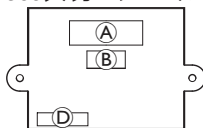
タッチディスプレイに加えて、外部入力装置を使用してシステムを操作できます。詳しくは、「4.21 補助入力装置の使用、77ページ」を参照してください。

2.5 製品のラベル

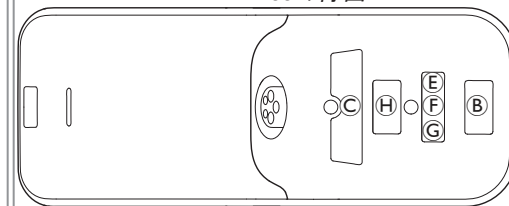
ダイナミック・コントロールズ 部品のラベル

ダイナミック・コントロールズ 部品のラベルは、部品の背面にあります。部品によっては、一部のラベルがない場合があります。

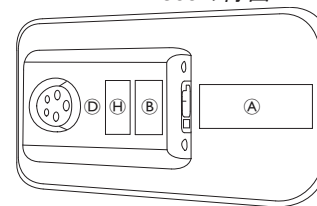
DLX-IN500入力モジュールの背面



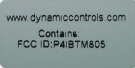
DLX-REM400の背面



DLX-REM500の背面



①		製品ラベルに含まれる内容： 1. 部品番号 2. ダイナミック・コントロールズのロゴ 3. ダイナミック・コントロールズの部品説明 4. ダイナミック・コントロールズのWebサイトアドレス	5. シリアル番号 6. 使用前に取扱説明書を読むよう促す警告 7. 侵入保護等級 8. WEEEマーク¹
②		ハードウェアおよびアプリケーションファームウェアのバージョンラベル： 1. ハードウェアバージョン 2. ハードウェアのメジャーバージョン	3. ハードウェアのマイナーバージョン 4. アプリケーションバージョン 5. アプリケーションのメジャーバージョン 6. アプリケーションのマイナーバージョン
③		製品ラベルに含まれる内容： • ダイナミック・コントロールズのロゴ • 製品のバーコード	• 製品のシリアル番号 • 製品の部品番号

①		改ざん防止シール。
②		WEEEマーク ¹
③	IPX4	これは筐体の防塵・防水等級です。
④		モジュールを使用する前に取扱説明書をお読みになることをお勧めします。
⑤		製品ラベルに含まれる内容: ・ ダイナミック・コントロールズのWebサイトアドレス ・ ダイナミック・コントロールズのBluetooth登録情報

- ¹ これはWEEEマーク(廃電気電子機器指令)です。
 この製品は環境意識の高いメーカーから供給されています。本製品に含まれる物質は、法律に従わない不適切な場所への廃棄(埋め立て)時に環境を損なう可能性があります。
- ・ この製品には「取り消し線の付いたごみ箱」マークが表示されており、可能な限りリサイクルするよう促すものです。
 - ・ 製品の寿命を迎えた際は、環境保護のため、お住まいの地域のリサイクル施設で本製品をリサイクルしてください。

シリアル番号および製造日

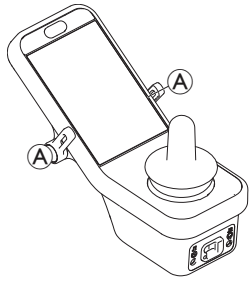
ダイナミック・コントロールズ製品のシリアル番号には、製造日および各モジュールの固有番号の両方が含まれています。

形式は「MYNnnnnnn」です。各文字の意味は次のとおりです。

- ・ Mは製造月を表し、A～Lのアルファベットで示されます(A = 1月、B = 2月、C = 3月など)。
- ・ YYは製造年を表します。
- ・ nnnnnnnは、6桁の連番による固有番号です。

例えば、上記のとおり、リモコンのシリアル番号はA14で始まり、2014年1月の製造を示し、固有の連番は132800です。

トグルスイッチのラベル

		電源		機能 / プロファイル
		左速度調整ボリューム		シート調整
		右速度調整ボリューム		空白

アダプティブ・スイッチ・ラボズ部品のラベル

アダプティブ・スイッチ・ラボズ部品のラベルは、部品（ヘッドアレイ）の左側背面またはインターフェースボックスにあります。使用する部品によっては、一部のラベルがない場合があります。

	製品ラベル（ヘッドアレイ）の記載内容： ● A：アダプティブ・スイッチ・ラボズのロゴ ● B：シリアル番号	Contains FCC ID: A18TBM71S2 This device complies with Part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following 2 conditions: (1) This device must accept any interferences received. (2) This device must accept any interferences that may cause undesired operation.	製品ラベルに含まれる内容： ● アダプティブ・スイッチ・ラボズの Bluetooth登録情報 ● 使用条件に関する情報
	製品ラベル（インターフェースボックス）の記載内容： ● A：モデル番号 ● B：シリアル番号 ● C：アダプティブ・スイッチ・ラボズのロゴ ● D：アダプティブ・スイッチ・ラボズの連絡先情報		

3セットアップ

3.1 設定に関する一般情報

この章で説明されている作業は、初期設定のために訓練を受けた認可されたサービス技術者が行うことを目的としています。使用者による実施は目的にされていません。

3.1.1 条件付き制御入力 / 出力 (制御IO)

Linuxアクセスツールを用いた車椅子の個別プログラミングは、有資格の技術者が行う必要があります。

Linuxシステムは現在、条件付き制御IOをサポートしており、現行の常時ルールベースモデルを拡張しています(単一の入力操作に対して単一の出力動作が常に行われる)。条件付き制御IOの導入により、有資格の技術者は以下のものを作成できるようになりました:

- 複数の常時ルールー 単一の入力から1つ以上の出力が常に有効化されます。
- 条件付きルールー 指定された条件がtrueの場合、単一の入力から1つ以上の出力が有効化されます。
- 条件付き / それ以外ルールー 指定された条件がtrueの場合は単一の入力から出力が有効化され、そうでない場合(それ以外の場合)は同じ条件がfalseであるときに代替の出力が有効化されます。

条件付きIOには2つの利点があります。第一に、単一の入力が複数の出力を作動させることが可能になりました。第二に、制御入力はオーバーロードできるようになりました。オーバーロードとは、単一の入力が複数の用途を持ち、それぞれが指定された条件に依存することを指します。

これは、システムがある状態または機能にある場合には入力が1つの出力を有効化し、システムが別の状態または機能にある場合には同じ入力が別の出力を有効化できることを意味します。例えば、走行中に車椅子を停止させるために使用されるパディボタンは、シーティング機能時にはシーティング動作を延長させるためにも使用できます。

3.2 配線

安全かつ確実な運転のため、ルームとケーブルの設置は電力配線の基本原則に従わなければなりません。

ケーブルは、コネクタと屈曲点の間で確実に固定されなければならず、屈曲力がコネクタに伝達されないようにしなければなりません。



注意 負傷またはリモコンへの損傷の危険性

ケーブルの損傷により、配線のインピーダンスが増大します。損傷したケーブルは局所的な発熱、火花、またはアーク放電を引き起こす可能性があり、周囲の可燃性物質への着火源となる恐れがあります。

- 設置時には、バスケーブルを含む全ての電源ケーブルが損傷や可燃性物質との接触から保護されていることを確認しなければなりません。



警告!

ケーブルやリモートモジュールは、正しく配置されていないと損傷する可能性があります。

- ケーブルおよびリモートモジュールは、引っ掛け、押し潰し、外部物体による衝撃、挟み込み、摩耗などの物理的負荷、乱暴な扱い、損傷を受けないよう配線・配置してください。

すべてのケーブルに対して適切な張力緩和措置を講じなければならず、ケーブルおよびルームの機械的限界を超えてはなりません。

コネクタおよびコネクタソケットが水しぶきや水の浸入から保護されていることを確認してください。メスコネクタ付きのケーブルは、水平方向または下向きに配置してください。すべてのコネクタが完全に嵌合していることを確認してください。

**注意
負傷またはリモコンへの損傷の危険性**

電源モジュールに接続されているケーブルの接続ピンは、システムの電源がオフになっていてもまだ有効です。

- 通電中のピンを持つケーブルは、人体接触や電氣的短絡を引き起こす可能性のある物質に晒されないよう、接続、拘束、または覆い隠してください。

ケーブルが車椅子からはみ出さないようにし、外部物体による引っ掛かりや損傷を防いでください。シートリフターなどの可動構造を備えた車椅子では特に注意してください。

**警告
電氣的短絡による負傷または製品損傷の危険性**

使用者とケーブルの継続的な接触は、ケーブルジャケットのほつれを引き起こす可能性があります。これにより、電氣的短絡の危険性が高まります。

- ケーブルがエンドユーザーと継続的に接触する経路を避けて配線してください。

バスケーブルを取り付ける際は、ケーブルおよび接続点に過度な張力をかけないようにしてください。ケーブルの屈曲は可能な限り最小限に抑えるべきであり、これにより耐用年数を延ばし、偶発的な損傷の危険性を最小限に抑えることができる。

**警告！**

定期的に曲げると、バスケーブルを損傷する可能性があります。

- 定期的な繰り返し曲げが加わるバスケーブルの支持には、ケーブルチェーンの使用が推奨されます。チェーンの最大伸長は、バスケーブルの長さより短くする必要があります。ケーブルを曲げるために加える力は、10 Nを超えてはなりません。



適切な寿命試験を実施し、予想される耐用年数および点検・保守スケジュールを決定または確認してください。

3.3 リモコンの接続

**注意
意図しない停止の危険性**

リモートケーブルのプラグが損傷していると、運転中にリモートケーブルが緩むことがあります。リモコンの電源が切れたり、突然電源が切れたり、意図せず停止したりすることがあります。

- リモコンのプラグに損傷がないか常に確認してください。損傷した場合は、すぐにプロバイダーに連絡してください。

**警告！**

リモートプラグとコネクタースOCKETは、一方向にしかフィットしません。

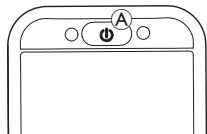
- それらを無理に一緒にしないでください。

1. カチッという音がして、リモートケーブルのプラグと接続ソケットを軽く押して接続します。

4 使用法

4.1 リモコンの電源 オン / オフ

リモコンの電源 オン



1. 電源ボタン①を押してください。



2. スタート画面が表示されます。

電源投入時に障害がない場合は、電源ボタン内のステータスLEDが緑色に点灯します。数秒後、ディスプレイを使用できるようになります。

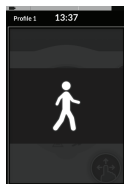
電源投入時にシステムに障害がある場合は、ステータスLEDが赤色の点滅で障害を示し、ステータスバーには障害アイコンが表示されません。障害表示の詳細については、「6.1.1 障害コードと診断コード、97 ページ」を参照してください。

リモコンの電源オフ



1. 電源ボタン①を押してください。
シャットダウン画面が表示されます。
数秒後、リモコンの電源が切れます。

介助者による操作



車椅子に介助者用コントローラー(DLX-ACU200)が装備されており、介助者用コントローラーが操作権を持っている場合は、「介助者による操作」オーバーレイが表示されます。
また、メインリモコンの電源ボタン内のステータスLEDは消灯します。

1. 操作権を引き継ぐには、メインリモコンの電源ボタン①を押します。

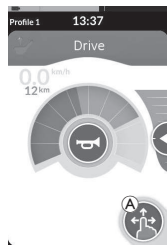
介助者用コントローラーの電源は自動的に切れます。



介助者用コントローラーの使用方法については、介助者用コントローラーの取扱説明書を参照してください。

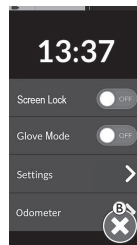
4.2メニュー画面

メニュー画面を開く



1. メニュー画面が表示されるまで、ナビゲーションボタン①を長押しします。

メニュー画面を閉じる



1. メニュー画面を閉じるには、ボタン②をタップします。

メニュー画面の設定

リモコンはメニュー画面から設定できます。メニュー画面では、各種設定を行うことができます。

	項目	機能
	①	時刻 時刻の表示や設定を行います。詳細については、「4.2.2 時刻の設定、22ページ」を参照してください。
	②	画面ロック 画面ロックを有効にします。詳細については、「4.2.3 意図しない操作を防ぐための画面ロック、22ページ」を参照してください。
	③	手袋モード 手袋モードを有効にします。タッチスクリーンの感度が高くなり、手袋を着用したまま画面を操作できるようになります。
	④	設定 設定メニューを開きます。各種設定については、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。
	⑤	オドメーター 総走行距離の確認、オドメーターのリセット、および単位の選択を行います。詳細については、「4.2.5 オドメーターの設定、25ページ」を参照してください。

4.2.1 メニュー画面の操作ボタン

ボタン

ボタンは、画面を閉じるための✕ボタンなど、各種操作を実行するために使用します。

ボタンの例



1. 操作を実行するには、ボタンAをタップします。

現在、リモコンのディスプレイでは、次のボタンが使用されています。

記号	措置	記号	措置
	画面を閉じます。		次の画面 / 階層を開きます。このボタンは、メニュー項目でさらに設定できる場合にのみ表示されます。
	前の画面に戻ります。		時刻の「時」または「分」の値を増減します。

スイッチ

スイッチは、オン / オフなど、2つの状態を切り替えるために使用します。現在の状態は画面に表示されます。

スイッチの例

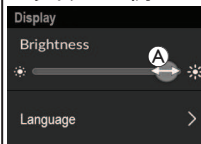


1. スイッチAをタップして状態を切り替えます。

スライダー

スライダーは、設定値を連続的に変更するために使用します。

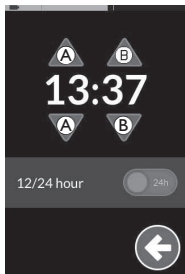
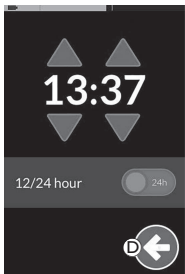
スライダーの例



1. スライダー内の丸印Aをタップしたままにします。
2. 丸印を右へスワイプすると、値が大きくなります。丸印を左へスワイプすると、値が小さくなります。

4.2.2時刻の設定

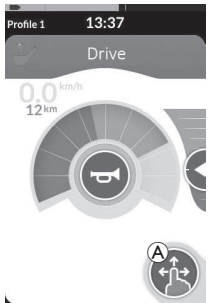
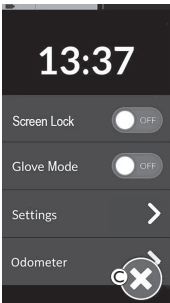
1. 時刻をタップすると、時刻を編集できます。時刻編集モードでは、時刻選択画面が表示され、時と分を個別に変更できます。

2. 時を調整するには矢印①を、分を調整するには矢印②をタップします。
- 
3. 必要に応じて、タブ切替③をタップし、12時間表示と24時間表示を切り替えます。
- 
4. メニュー画面に戻るには、ボタン④をタップします。
- 

4.2.3意図しない操作を防ぐための画面ロック

画面ロックは、使用者が有効にできるセキュリティ機能で、他の人が誤ってまたは意図的にタッチスクリーンを操作することを防止します。また、雨やその他の液体がタッチスクリーン上に付着したことによる意図しない反応も防止します。

画面ロックが有効になると、画面は通常どおり表示されますが、スワイプ操作やタップ操作には反応しません。

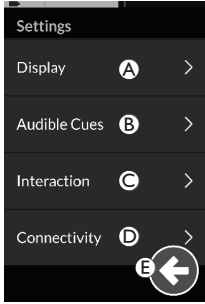
1. ナビゲーションボタン①を長押しして、メニュー画面を開きます。
- 
2. 画面ロックスイッチ②をタップして、画面をロックします。
- 
3. ボタン③をタップして、メニュー画面を閉じます。画面ロックが有効化されます。
- 



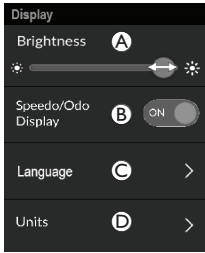
画面ロックを解除するには、リモコンの電源を一度オフにしてからオンにする(電源の入れ直し)必要があります。使用中に適切に反応するよう、タッチスクリーンを乾いた状態に保ってください。

4.2.4各種設定

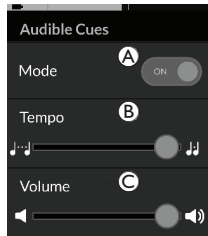
設定メニューでは、次のカテゴリの設定を変更できます。

		項目	機能
	(A)	表示	表示設定を開きます。
	(B)	音声キュー	音声キュー設定を開きます。
	(C)	操作	操作設定を開きます。
	(D)	接続	接続設定を開きます。
	(E)	戻る	前の階層に戻ります。

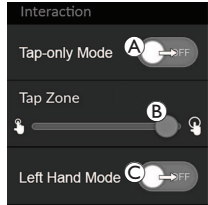
表示

		項目	機能
	(A)	明るさ	画面の明るさを調整します。
	(B)	スピードメーター / オドメーター表示	走行カードにスピードメーター / オドメーター情報を表示します。
	(C)	言語	メニュー画面の表示言語を選択した言語に変更します。
	(D)	単位	単位を選択します。

音声キュー(音声キューの詳細については、「4.20 音声キュー、74ページ」を参照してください。)

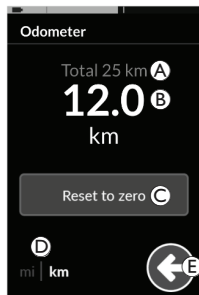
		項目	機能
	①	モード	音声キューを有効にするにはオンを、無効にするにはオフを選択します。
	②	テンポ(オプション)	音声キューの再生速度を調整します。左にするほど遅くなり、右にするほど速くなります。
	③	音量	音声キューの音量を設定します。DLX-REM500では、前面スピーカー用と背面スピーカー用の2つの音量設定が表示されます。

操作

		項目	機能
	①	タップ専用モード	タップ専用モードとスワイプ&タップモードを切り替えます。
	②	タップ領域	タッチスクリーンでタップ操作を検出する領域を設定します。タップは、最初に画面に触れた位置を中心とする一定範囲内で認識されます。この範囲を超えて指が動いたまま接触を続けると、ドラッグまたはスワイプ操作として認識されます。 推奨設定： - 指先の操作性が高い場合：低い値(小さいタップ領域) - 指先の操作性が低い場合：高い値(大きいタップ領域)  この設定は、固定入力(ボタンやリンクなど) の操作領域には影響しません。タップまたはスワイプ時に、最初に画面に触れた位置を中心とする領域にのみ適用されます。
	③	左手モード	リモコンの右手用と左手用の操作を切り替えます。スイッチを オン にすると、すべての使用者操作部(ナビゲーションボタン、速度スライダー、照明操作など) が画面左側に表示され、左手で操作できるようになります。

接続(接続設定の詳細については、「4.17 接続カードの設定、61ページ」を参照してください。)

4.2.5 オドメーターの設定



- ① 総走行距離計
- ② 区間走行距離計
- ③ リセットボタン
- ④ 単位選択
- ⑤ 戻る

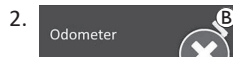
総走行距離計には、累積走行距離が表示されます。
この画面から総走行距離計をリセットすることはできません。
この値をリセットするには、販売店にお問い合わせください。

区間走行距離計には、現在の区間走行距離が表示されます。この値は、走行カードに表示される値です。

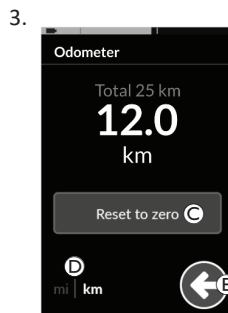
オドメーターのリセット



ナビゲーションボタン①を長押しして、メニュー画面を開きます。



オドメーターボタンをタップします。



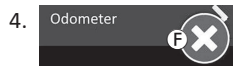
区間走行距離をリセットするには、**ゼロにリセット**③をタップします。

単位の変更

表示単位を変更するには、単位選択④をタップします。miはマイル、kmはキロメートルを表します。
メニュー画面に戻るには、ボタン⑤をタップします。



表示設定から単位を設定することもできます。詳細については、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。



メニュー画面を閉じるには、ボタン⑥をタップします。

4.3 機能の選択

プログラムされたプロファイルおよび機能を切り替えて目的の機能カードを探し、選択できます。使用者のニーズや能力に応じて、さまざまなナビゲーション方法を使用できます。ナビゲーション方法は、次の2つのグループに分類されます。

- ・ 直接ナビゲーション
- ・ 間接ナビゲーション

Linuxシステム内でのナビゲーション方法は、ナビゲーションボタンの設定によって異なります。可能な設定については、「2.4 ナビゲーションボタン、12ページ」を参照してください。

4.3.1 機能の切り替え制限



機能の切り替え制限は、次のような場合に走行やシート調整が誤って動作するのを防ぐための安全機能です：

- 現在有効な機能の操作中に機能を切り替えようとした場合。

機能を切り替えるには、現在実行中の操作を完了する必要があります。操作を完了しないと、「機能の切り替え制限」画面が表示されます。

4.4 ダイレクトナビゲーションの使用

ダイレクトナビゲーションでは、タッチスクリーンまたは制御入力装置に接続された設定済みのスイッチを使用して、システムのプロファイルおよび機能を順に切り替え、目的の機能を選択できます。ダイレクトナビゲーションには、次の操作方法があります。

- スワイプ＆タップモード
- タップ専用モード
- 制御入力 (CI)

いずれの方法でも、有効な機能カードから隣接する機能カードへ順に切り替えながら、プロファイルおよび機能間を移動します。



ダイレクトナビゲーションは、使用中の使用者入力装置(例：リモコン)では実行できません。使用中の使用者入力装置では、有効な機能カードしか操作できないためです(例：リモコンを操作して走行する)。その代わりに、使用者はタッチスクリーンまたはその他の制御入力装置を使用して、プロファイルおよび機能を操作します。

4.4.1 スワイプ＆タップモード

機能カードの切り替え



画面をスワイプするか、ナビゲーションボタンをタップすると、カードプレビュー画面が表示されます。

左右にスワイプして機能カードを切り替えます。

1. 選択した機能カードをタップする、またはナビゲーションボタンをタップする、あるいは数秒間待つと、選択した機能カードが有効になります。

プロフィールの変更

1. プロ
ファ
イル



1



2. プロ
ファ
イル



2



3. プロ
ファ
イル



3



4. プロ
ファ
イル



4

画面を上下にスワイプすると、別のプロフィールが有効になります。
画面には、プログラム設定に応じて、プロフィール内の最初の機能カード、または前回使用した機能カードが表示されます。

2. 左右にスワイプして機能カードを切り替えます。
3. 選択した機能カードをタップする、またはナビゲーションボタンをタップする、あるいは数秒間待つと、選択した機能カードが有効になります。

4.4.2 タップ専用モード

機能カードの切り替え

- 1.



ナビゲーションボタンをタップ(短押し)すると、カードプレビュー画面が開きます。

- 2.



表示中央のカードの左右をタップすると、機能カードを切り替えることができます。

3. 選択した機能カードをタップする、またはナビゲーションボタンをタップする、あるいは数秒間待つと、選択した機能カードが有効になります。

プロファイルの変更

1. プロファイル

 1
 2. プロファイル

 2
 3. プロファイル

 3
 4. プロファイル

 4
- 表示中央の機能カードの上下をタップすると、別のプロファイルを有効にすることができます。画面には、プログラム設定に応じて、プロファイル内の最初の機能カード、または前回使用した機能カードが表示されます。

2. ナビゲーションボタンをタップするか、数秒間待つと、選択した機能カードが有効になります。

4.4.3 制御入力 (CI)

制御入力には、任意の外部スイッチを使用できます。例えば、Sip-N-Puffアレイのエッグスイッチやリップスイッチなどです。

1. 短押しすると、機能カードが切り替わります。
2. 長く押すと、プロファイルが切り替わります。

カードのプレビューは表示されません。機能カードが切り替わり、すぐに有効になります。

4.5 間接ナビゲーションの使用

間接ナビゲーションとは、使用中の使用者入力装置 (例: ヘッドアレイ) を使用して、タッチディスプレイを使用せずにプロファイルや機能カード間を移動できる機能です。

初期設定では、間接ナビゲーションは無効になっています。間接ナビゲーションを有効にする場合は、販売店にお問い合わせください。

間接ナビゲーションには、次の方法があります。

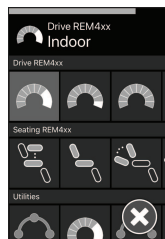
- メニュー選択 (リスト表示またはグリッド表示)
- メニュースキップ (リスト表示またはグリッド表示)

リスト表示



リスト表示では、メニュー項目が縦方向に選択可能な1つまたは2つのリストで表示されます。1つ目のリストにはプロファイルが表示され、2つ目のリストには選択したプロファイルの機能が表示されます。メニュー項目が選択可能になると、背景が青色で強調表示されます。

グリッド表示



グリッド表示では、メニュー項目が1つのグリッドで表示され、プロフィール(行)と機能(列)が同時に表示されます。リスト表示では垂直移動に限定されますが、グリッド表示では垂直移動と水平移動の両方が可能なため、プロフィールと機能の切り替えが容易になります。メニュー項目が選択可能になると、背景が青色で強調表示されます。



グリッド表示では、一度に表示できるプロフィールと機能の数に制限があります。利用可能な追加の機能やプロフィールは、プロフィールの場合は下方向へ、機能の場合は右方向へ移動することで表示できます。

ナビゲーションの開始

初期設定では、間接ナビゲーションは制御入力 (CI) (例: エッグスイッチ) を使用して開始します。



販売店によってナビゲーションタイムアウトが有効に設定されている場合、使用者による操作が一定時間行われないと、間接ナビゲーションが自動的に開始されます。この時間は販売店によって設定でき、タイムアウトインジケータ^Aで確認できます。



最後 / 最初の機能



折り返しなし



機能カード間を移動する際、プロフィールの最後に到達した場合は、機能カードを折り返す代わりにナビゲーションメニューに入るよう設定できます。この動作を有効にするには、販売店による設定が必要です。



つまり、プロフィール内の最後の機能カードで次の機能カードを選択する場合、またはプロフィール内の最初の機能カードで前の機能カードを選択する場合、次 / 前の機能へ折り返す代わりに、ナビゲーションメニューに入ります。

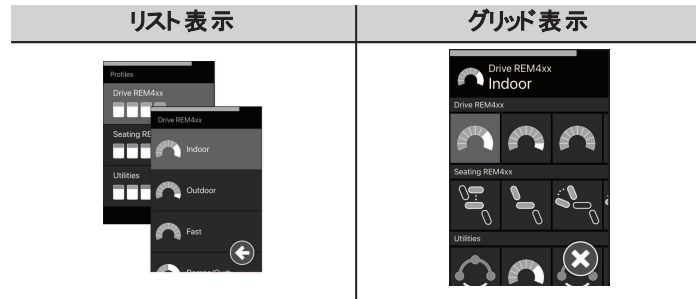
4.5.1象限マッピング

走行機能と同様に、3象限 (3Q) 操作と4象限 (4Q) 操作には違いがあります。

	4Q: ジョイスティック、Sip-N-Puff、Sip-N-Puffヘッドアレイ	3Q: ヘッドアレイ(前方入力なし)、4スイッチ近接アレイ
メニュー選択: リスト表示	- 左: 前のメニューに戻る - 右: 選択 - 後方: 下のメニュー項目 - 前方: 上のメニュー項目	- 左: 選択 - 右: 下のメニュー項目 - 後方: 無効 - 前方: 無効
メニュー選択: グリッド表示	- 左短押し: 左機能 - 左長押し: メニュー終了 - 右短押し: 右機能 - 右長押し: 選択 - 後方: 下のプロフィール - 前方: 上のプロフィール	- 左短押し: 選択 - 左長押し: メニュー終了 - 右短押し: 右機能 - 右長押し: 下のプロフィール - 後方: 無効 - 前方: 無効
メニュースキャン: リスト表示	- 左: 選択 - 右: 選択 - 後方: 選択 - 前方: 選択	- 左: 選択 - 右: 選択 - 後方: 無効 - 前方: 無効
メニュースキャン: グリッド表示	- 左: 選択 - 右: 選択 - 後方: 選択 - 前方: 選択	- 左: 選択 - 右: 選択 - 後方: 無効 - 前方: 無効

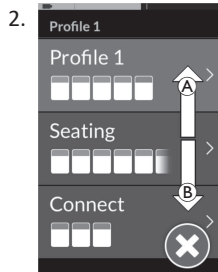
4.5.2 メニュー選択

メニュー選択では、ナビゲーションと機能カードの選択の両方を行います。



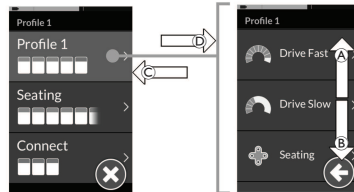
リスト表示での4Q操作

1. ナビゲーションを開始します。



前進指令 A または後退指令 B を入力して、プロフィール間を切り替えます。

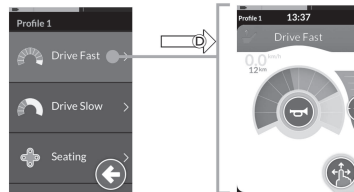
3.



右指令 D を入力して、プロフィールを選択します。機能カードメニューが表示されます。

前進指令 A または後退指令 B を入力して、機能カード間で切り替えます。
左指令 C を入力して、前のメニューに戻ります。

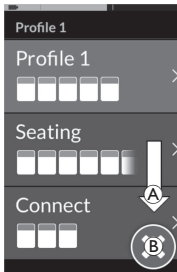
4.



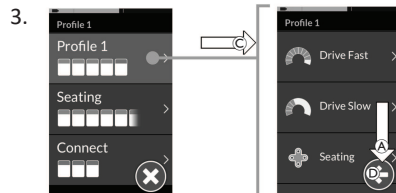
右指令 D を入力して、機能カードを選択します。

リスト表示での3Q操作

1. ナビゲーションを開始します。
- 2.

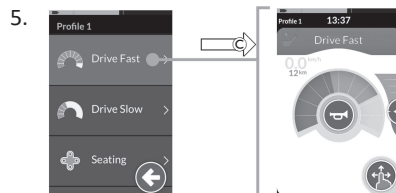


右指令 A を入力して、プロフィールを変更します。
プロフィールメニューを閉じるには、閉じるボタン B が選択されるまで右指令を入力します。
プロフィールメニューを閉じるには、左指令を入力します。



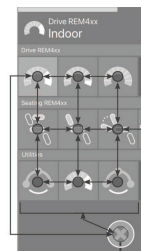
左指令Ⓒを入力して、プロフィールを選択します。
右指令Ⓐを入力して、機能カードを切り替えます。

4. プロファイルメニューに戻るには、戻るボタンⒹが選択されるまで右指令を入力します。
プロファイルメニューに戻るには、左指令を入力します。



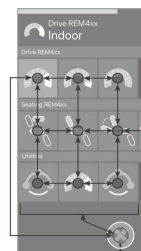
左指令Ⓒを入力して、機能カードを選択します。

グリッド表示での4Q操作



- ナビゲーションを開始します。
- 指令を入力して、プロフィールおよび機能間を移動します。
 - 左または右の短い指令を入力して、水平方向に移動します。
 - 前進または後退指令を入力して、垂直方向に移動します。
- 右指令を長く入力して、機能を選択します。
- 左指令を長く入力して、ナビゲーションを終了します。

グリッド表示での3Q操作



- ナビゲーションを開始します。
- 指令を入力して、プロフィールおよび機能間を移動します。
3Q操作では、水平方向および垂直方向にそれぞれ一方向へ移動できます。
 - 右指令を短く入力して、次の機能へ水平移動します。
 - 右指令を長く入力して、下のプロフィールへ垂直移動します。
- 左指令を短く入力して、機能を選択します。
- 左指令を長く入力して、ナビゲーションを終了します。

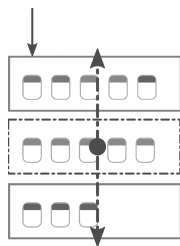
4.5.3 メニュー選択でのナビゲーション開始ポイント

リスト表示

NEP = ナビゲーション開始ポイント

FC = 機能カード

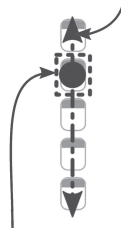
NEP: 最初のプロフィール



プロフィールを選択

戻る

NEP: アクティブプロフィールの最初の機能



NEP: 現在使用中の機能

選択したFC

FCを選択

タイムアウト / CI



ナビゲーション開始ポイントには、次の種類があります。

- ナビゲーション開始ポイントが「**最初のプロフィール**」に設定されている場合、メニュー選択はプロフィールメニューの最初のプロフィールから開始されます。選択したプロフィールの機能カードメニューに移動する前に、プロフィールを選択します。その後、機能カードメニューから機能カードを選択するか、プロフィールメニューに戻って別のプロフィールを選択できます。
- ナビゲーション開始ポイントが「**現在使用中の機能**」に設定されている場合、メニュー選択は機能カードメニュー内で現在選択されている機能カードから開始されます。ここから、機能カードメニューのナビゲーション、機能カードの選択、またはプロフィールメニューに移動して別のプロフィールを選択できます。
- ナビゲーション開始ポイントが「**アクティブプロフィールの最初の機能**」に設定されている場合、メニュー選択は現在選択されているプロフィールの最初の機能から開始されます。ここから、機能カードメニューのナビゲーション、機能カードの選択、またはプロフィールメニューに移動して別のプロフィールを選択できます。

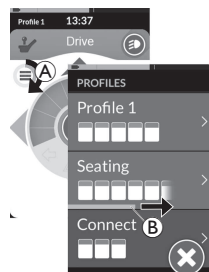
グリッド表示

最初のプロファイル	現在使用中の機能	アクティブプロファイルの最初の機能
		

ナビゲーション開始ポイントには、次の種類があります。

- ナビゲーション開始ポイントが「**最初のプロファイル**」に設定されている場合、メニュー選択は最初のプロファイルの最初の機能から開始されます。ここから、機能とプロファイル間を移動し、機能を選択できます。
- ナビゲーション開始ポイントが「**現在使用中の機能**」に設定されている場合、メニュー選択は現在選択されている機能から開始されます。ここから、機能とプロファイル間を移動し、機能を選択できます。
- ナビゲーション開始ポイントが「**アクティブプロファイルの最初の機能**」に設定されている場合、メニュー選択は現在選択されているプロファイルの最初の機能から開始されます。ここから、機能とプロファイル間を移動し、機能を選択できます。

4.5.4 メニュースキャン



メニュースキャンでは、システムがナビゲーションを実行し、使用者が機能カードを選択します。メニュースキャンでは、プロファイルおよび機能カードメニュー内を半自動でナビゲーションでき、メニュー項目（またはナビゲーションコントロール）が1つずつ表示されます。表示された各メニュー項目は、選択するか、選択せずに次へ進むかを選択できます。選択しなかった場合は、一定時間後に次のメニュー項目がタッチスクリーンに表示されます。この時間は、販売店が設定します。

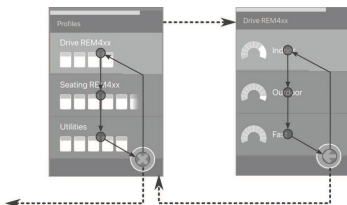
次の項目が表示されるまでの時間は、インジケータリング[Ⓐ]またはインジケータバー[Ⓑ]で示されます。



各メニューは、設定された回数だけ繰り返し表示されます。この回数は、販売店が設定します。設定された繰り返し回数に達しても項目が選択されなかった場合は、システムは待機状態になり、上図のオーバーレイが表示されます。

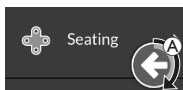
システムは、プロフィールメニューまたは機能カードメニューのいずれからでも待機状態に移行できます。待機状態を終了するには、選択指令を入力します。待機状態を終了すると、ナビゲーション開始ポイントの設定に応じて、プロフィールメニューまたは機能メニューに戻ります。ナビゲーション開始ポイントの詳細については、「4.5.5 メニュースキャンでのナビゲーション開始ポイント、36 ページ」を参照してください。

リスト表示での操作



リスト表示でメニュースキャンを行う場合、メニュー項目は「プロフィール」または「機能」のいずれかのリストに表示されます。いずれかのリストが表示されている間は、システムがメニュー項目を上から下へ自動的に移動しながら、各メニュー項目を短時間ずつ順番に強調表示します。メニュー項目の強調表示間隔は、販売店によって設定されます。

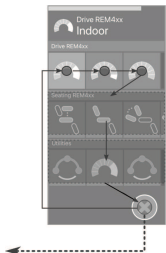
メニュー項目が強調表示されるたびに、その項目を選択するか、選択せずに次へ進むかを選択できます。選択しなかった場合は、短時間後に次のメニュー項目が強調表示されます。プロフィールリストから機能リストへ移動するには、強調表示されたプロフィールを選択します。



プロフィールリストでは、リスト内の最後のプロフィールが強調表示された後に、終了ボタンが強調表示されます。機能リストでは、リスト内の最後の機能が強調表示された後に、戻るボタンが強調表示されます。

1. ナビゲーションコントロール項目 ④ が表示されたら、選択指令を入力します。

グリッド表示での操作



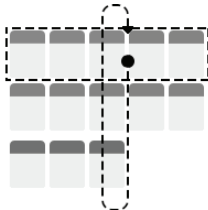
グリッド表示でメニュースキャンを行う場合、メニュー項目は1つのグリッドに表示され、プロフィールと機能が同時に表示されます。システムはメニュー項目間を自動的にナビゲーションし、プロフィールが選択されている場合は左から右へ、プロフィールが選択されていない場合はプロフィール間を上から下へ移動します。

メニュー項目（プロフィールまたは機能）が強調表示されるたびに、その項目を選択するか、選択せずに次へ進むかを選択できます。強調表示されたプロフィールを選択しなかった場合は、その下のプロフィールが強調表示されます。強調表示された機能を選択しなかった場合は、一定時間後に右隣の機能が強調表示されます。メニュー項目の強調表示間隔は、販売店によって設定されます。

プロフィール内のすべての機能を選択しなかった場合は、システムはプロフィールの強調表示に戻ります。最後のプロフィールが強調表示された後に、終了ボタンが強調表示されます。

4.5メニュースキャンでのナビゲーション開始ポイント

ナビゲーション開始ポイント (NEP)

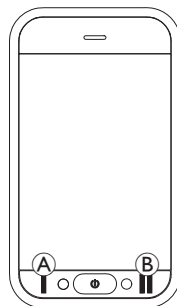
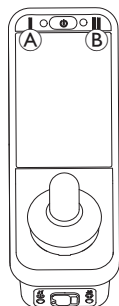
プロフィール		機能カード(FC)		選択したFC	
NEP: 最初のプロファイル		選択なし ←	NEP: 現在使用中の機能	FCを 選択 →	
			NEP: アクティブプロフィールの 最初の機能	FCを 選択 →	
		プロフィールを選択 →	FCを 選択 →		
選択なし: 待機状態 ↓	選択: NEP ↑		選択なし: 待機状態 ↓	選択: NEP ↑	タイムアウト / CI: NEP ←
タイ マー →					

ナビゲーション開始ポイント

ナビゲーション開始ポイントには、次の種類があります。

- ナビゲーション開始ポイントが「**最初のプロフィール**」に設定されている場合、プロフィールメニューの最初の項目がタッチスクリーンに表示されます。この項目が選択されない場合、システムはプロフィールが選択されるまで、または巡回回数に達するまでプロフィールメニュー内を順次切り替えます。巡回回数に達した時点で、システムは待機状態を表示します。システムが待機状態になる前にプロフィールが選択された場合、システムは機能カードメニューの最初の項目を表示します。この項目が選択されない場合、システムは機能カードが選択されるか、巡回回数に達するまで機能カードメニューを順に移動します。巡回回数に達すると、待機状態を表示します。
- ナビゲーション開始ポイントが「**現在使用中の機能**」に設定されている場合、現在選択されている機能カード項目がタッチスクリーンに表示されます。この機能カードが選択されない場合、システムはプロフィール内の残りの機能カード項目を1回順次切り替えます。必要に応じて、最後のメニュー項目から最初のメニュー項目へ折り返します。この1回の切り替え中に機能カードを選択する必要があります。選択されない場合、システムはプロフィールメニューに戻ります。システムがプロフィールメニューに戻ると、プロフィールメニューの最初の項目がタッチスクリーンに表示されます。この項目が選択されない場合、システムはプロフィールが選択されるか、巡回回数に達するまでプロフィールメニューを順に移動します。巡回回数に達すると、待機状態を表示します。待機状態に入る前にプロフィールが選択されると、システムは機能カードメニューの最初の項目を表示します。この項目が選択されない場合、システムは機能カードが選択されるか、巡回回数に達するまで機能カードメニューを順に移動します。巡回回数に達すると、待機状態を表示します。
- ナビゲーション開始ポイントが「**アクティブプロフィールの最初の機能**」に設定されている場合、現在選択されているプロフィールの最初の機能カード項目がタッチスクリーンに表示されます。この機能カードが選択されない場合、システムはプロフィール内の残りの機能カード項目を1回順次切り替えます。この1回の切り替え中に機能カードを選択する必要があります。選択されない場合、システムはプロフィールメニューに戻ります。システムがプロフィールメニューに戻ると、プロフィールメニューの最初の項目がタッチスクリーンに表示されます。この項目が選択されない場合、システムはプロフィールが選択されるか、巡回回数に達するまでプロフィールメニューを順に移動します。巡回回数に達すると、待機状態を表示します。待機状態に入る前にプロフィールが選択されると、システムは機能カードメニューの最初の項目を表示します。この項目が選択されない場合、システムは機能カードが選択されるか、巡回回数に達するまで機能カードメニューを順に移動します。巡回回数に達すると、待機状態を表示します。

4.6 多機能キーの使用

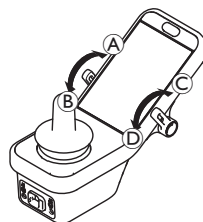


初期設定では、多機能キーでプロフィールや機能カードを切り替えることができます。

1. 左キー①を押すと、次のプロフィールに切り替わります。
2. 右キー②を押すと、次の機能カードに切り替わります。

4.7 トグルスイッチの使用 (オプション)

トグルスイッチは、よく使用する操作を切り替えるための代替手段です。例えば、電源ボタンや多機能キーに手が届きにくい場合や、リモコンのタッチスクリーンの特定の領域を操作しにくい使用者に適しています。



トグルスイッチをニュートラル位置から前方または後方に倒すと、設定された操作が実行されます。トグルスイッチから手を離すと、ニュートラル位置に戻ります。

初期設定では、次の操作が割り当てられています。

左 トグル スイッチ	①	前進コマンド	電源ボタン(オン / オフ)
	②	後退コマンド(短押し) 後退コマンド(長押し)	次の機能カードに切り替える 次のプロフィールに切り替える
右 トグル スイッチ	③	前進コマンド	速度を10% 上げる
	④	後退コマンド	速度を10% 下げる

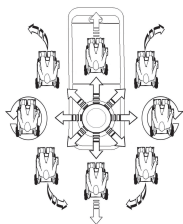
4.8比例 / 段階式走行モード

4.8.1ジョイスティックの使用

DLX-REM500自体はタッチディスプレイ専用で、ジョイスティックは搭載されていません。走行操作は外部入力装置で行います。

 以下の説明は、ジョイスティックを備えた外部入力装置を対象としています。ヘッドアレイなど、ジョイスティックを備えていない外部入力装置の使用法については、「4.21 補助入力装置の使用、77ページ」を参照してください。

ジョイスティックは車椅子の方向と速度を制御します。

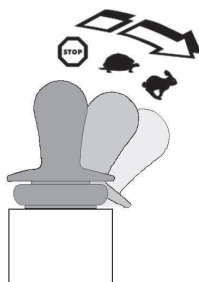


ジョイスティックをニュートラル位置(中央位置)から倒すと、車椅子はジョイスティックを倒した方向に走行します。

ジョイスティックをニュートラル位置以外の位置から離すと、ジョイスティックはニュートラル位置に戻り、車椅子は減速して停止します。

また、販売店がこの機能を有効に設定している場合は、ジョイスティックを操作してスリープモードからシステムを復帰させることもできます。詳細については、「4.15 スリープモード、54ページ」を参照してください。

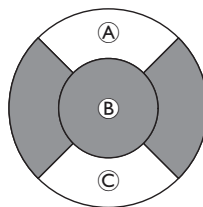
比例走行モード



車椅子の速度はジョイスティックの偏向に比例するため、ジョイスティックがニュートラル位置から遠くに動くほど、車椅子は速く移動します。ジョイスティックをニュートラル位置に戻すと、車椅子は減速して停止します。ジョイスティックをすべての方向に最大まで倒すことが難しい場合は、販売店がジョイスティック特性を調整できます。ジョイスティック特性調整は、1つ以上の象限で最大入力に達するために必要なジョイスティックの倒し量を少なくするために使用します。ジョイスティック特性調整では、各象限を個別に設定できます。

段階式走行モード

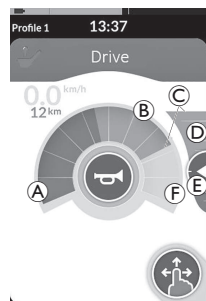
車椅子の速度は、最高速度の制御によってあらかじめ設定されます。詳細については、「4.8.2 最高速度の調整、39ページ」を参照してください。



ジョイスティックを設定可能なしきい値Bを超えるまで倒して、前方Aまたは後方Cの象限に入ると、速度が有効になります。その後、ジョイスティックをさらに倒さなくても、電動車椅子は設定された最高速度に達します。ジョイスティックスイッチしきい値は、販売店が設定できます。ジョイスティックをニュートラル位置に戻すと、車椅子は減速して停止します。

4.8.2最高速度の調整

速度ダイヤルは10個のセグメントに分かれており、各セグメントが車椅子の速度範囲を表しています。各セグメントは、3色のいずれかで表示されます。



- 緑色のセクション(A)は、速度スライダー(D)の設定位置(E)によって決まる速度範囲を示します。
- 黄色のセクション(B)は、走行カードの設定に応じて、あらかじめ設定された最高速度範囲(C)を示します。
- 灰色のセクション(F)は、現在の走行機能では車椅子の最高速度範囲に達しないことを示します。

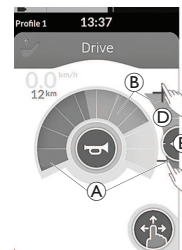
各走行カードでは、必要に応じて、あらかじめ設定された最高速度を調整できます。



スピードメーター / オドメーター表示は、LiNX MR6.0で導入された新機能で、従来速度ダイヤルの周囲に表示されていたスリーブ式速度ゲージに代わるものです。

- ファームウェアおよび設定ファイルのバージョンがいずれも5.1.10より新しい場合は、この機能を有効にすると新しいスピードメーター / オドメーターが表示されます。
- ファームウェアおよび設定ファイルのバージョンがいずれも5.1.10以下の場合は、従来の速度インジケータが表示されます。
- ファームウェアのバージョンが5.1.10より新しく、設定ファイルのバージョンが5.1.10以下の場合は、速度インジケータは表示されません。

1.



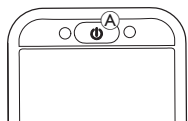
スワイプ&タップモード	タップ専用モード
スワイプ&タップモードでは、設定位置(E)を上下にスライドします。	タップ専用モードでは、速度スライダー(D)の上部または下部をタップします。プラス記号とマイナス記号は、タップする位置を示します。

速度ダイヤルおよび速度スライダーの緑色のセクション(A)と黄色のセクション(B)の割合は、設定ポイント(E)の位置に対応しています。



走行を開始すると、速度スライダーとナビゲーションボタンは画面から自動的に消えます。スピードメーターが有効になっている場合は、現在の速度がスピードメーターに表示されます。

4.9 緊急停止



1. 運転中に電源ボタン(A)を押すと、緊急停止が行われます。この後、リモコンは電源が切れます。

4.10 ラッチ走行モード

ラッチ走行モードでは、前進または後退速度をラッチ(または維持)できるため、継続的に走行指令を入力することなく走行できます。

- ！ 警告！**
 前進または後退の走行指令を入力すると、車椅子は一定速度で前進または後退し、以下のいずれかが発生するまで、その一定速度で走行を継続します。
- 外部停止スイッチが押された場合(「4.10.1 外部停止スイッチ、42ページ」を参照)
 - 緊急停止が実行された場合(「4.9 緊急停止、41ページ」を参照)
 - 反対方向の走行指令が入力された場合(前進中に後退指令、または後退中に前進指令)
 - または、ラッチドライブタイムアウトが経過した場合

 潜在的に危険な状況を回避するため、Invacareはラッチ走行モード、特に車椅子を停止させるための指令について十分に理解することを推奨します。

 本取扱説明書で使用される「指令」という用語は、制御方式に応じた入力を意味します。例えば、ジョイスティックの操作やSip-N-Puffによる指令などです。Sip-N-Puffヘッドアレイの詳細については、「4.21.6 Sip-N-Puffヘッドアレイの使用、82ページ」を参照してください。

 初期設定では、ラッチ走行モードはSip-N-Puffのみ、およびSip-N-Puffヘッドアレイとの組み合わせで事前設定されています。その他すべての制御方式では、ラッチ走行モードは初期設定されていませんが、販売店によって有効にできます。



各走行機能には、販売店によってラッチ走行モードを割り当てることができます。ラッチ走行モードには6種類あり、以下の表に示す記号で走行カードの左下に表示されます。

	
1段階加速	3段階加速減速
	
3段階加速	5段階加速減速
	
5段階加速	クルーズコントロール

 ラッチドライブタイムアウトの時間は、次の走行指令が入力されるたびに再開されます。

 ラッチドライブタイムアウトは、販売店によって設定されます。パラメータを変更するには、販売店にお問い合わせください。

旋回指令

ラッチ走行モード中でも、車椅子の方向を操作できます。旋回指令が入力されると、車椅子はラッチ走行モードを維持し、旋回指令が入力されている間、その指令に応じて動作します。ラッチドライブタイムアウトの時間は、旋回指令が入力されるたびに再開されます。ラッチドライブタイムアウトが経過すると、車椅子は停止します。

4.10.1 外部停止スイッチ

車椅子をラッチ走行用に設定するには、外部停止スイッチを取り付ける必要があります。外部停止スイッチは、使用者の安全性をさらに高めるため、できるだけ見やすく、手が届きやすい位置に取り付けてください。

外部停止スイッチの動作確認

外部停止スイッチの動作確認では、外部停止スイッチが正常に機能していることを確認します。動作確認は、次の場合に電源投入ごとに1回実施されます。

- ラッチ走行モード機能で車椅子の電源を入れた場合
- ラッチ走行モード機能以外からラッチ走行モード機能に切り替えた場合



外部停止スイッチの動作確認中は、画面にオーバーレイが表示されます。

1. 動作確認を完了するには、外部停止スイッチを押してください。



外部停止スイッチの動作確認が正常に完了するまで、車椅子は走行できません。

4.10.2 1段階加速



このモードでは、一度走行指令(前進または後退)を入力すると、車椅子は選択中の走行カードの最高走行速度[Ⓐ]まで加速し、その後、追加の走行指令が入力されない限り、プログラムされたラッチドライブタイムアウト時間の間、その速度を維持します。



加速

1. 希望する方向(前進または後進)に走行指令を入力します。
2. 走行指令を解除します。車椅子は、選択中の走行カードの最高走行速度まで加速します。

減速

停止するときは、走行指令の入力時間(長い/短い)と、販売店がより緩やかな減速率を設定しているかどうかに応じて、通常または緩やかな減速率で速度がゼロになるまで減速します。

通常の減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒以上走行指令を入力するか、外部停止スイッチを押します。

緩やかな減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒未満走行指令を入力するか、ラッチドライブタイムアウトになるまで待ちます。

減速の中断

停止時(緊急停止または停止用に設定された制御入力を除く)は、減速を中断して走行を再開できます。

1. 速度がゼロになる前に走行指令を入力すると、電動車椅子は選択中の走行カードの最高走行速度まで加速します。

4.10.3 3段階加速



このモードでは、3段階の固定速度を順番に切り替えることができます。使用できる速度は、選択した走行カードにあらかじめ設定された前進または後進の最高速度Aの33%、67%、100%です。さらに走行指令が入力されない限り、その速度は設定されたラッチドライブタイムアウト時間の間維持されます。



加速

1. 希望する方向(前進または後進)に走行指令を入力します。
2. 走行指令を解除します。車椅子は、最高走行速度の33%まで加速します。
3. 前進中は前進方向、後進中は後進方向に走行指令を入力すると、次の固定速度まで加速します。
4. 走行指令を解除します。新しい速度が維持されます。

減速

停止するときは、走行指令の入力時間(長い/短い)と、販売店がより緩やかな減速率を設定しているかどうかに応じて、通常または緩やかな減速率で速度がゼロになるまで減速します。

通常の減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒以上走行指令を入力するか、外部停止スイッチを押します。

緩やかな減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒未満走行指令を入力するか、ラッチドライブタイムアウトになるまで待ちます。

減速の中断

停止時(緊急停止または停止用に設定された制御入力を除く)は、減速を中断して走行を再開できます。

1. 速度がゼロになる前に加速の走行指令を入力すると、最も近い上位の固定速度まで加速します。

4.10.4 5段階加速



このモードでは、5段階の固定速度を順番に切り替えることができます。使用できる速度は、選択した走行カードにあらかじめ設定された前進または後進の最高速度(A)の20%、40%、60%、80%、100%です。さらに走行指令が入力されない限り、その速度は設定されたラッチドライブタイムアウト時間の間維持されます。



加速

1. 希望する方向(前進または後進)に走行指令を入力します。
2. 走行指令を解除します。車椅子は、最高走行速度の20%まで加速します。
3. 前進中は前進方向、後進中は後進方向に走行指令を入力すると、次の固定速度まで加速します。
4. 走行指令を解除します。新しい速度が維持されます。

減速

停止するときは、走行指令の入力時間(長い/短い)と、販売店がより緩やかな減速率を設定しているかどうかに応じて、通常または緩やかな減速率で速度がゼロになるまで減速します。

通常の減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒以上走行指令を入力するか、外部停止スイッチを押します。

緩やかな減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒未満走行指令を入力するか、ラッチドライブタイムアウトになるまで待ちます。

減速の中断

停止時(緊急停止または停止用に設定された制御入力を除く)は、減速を中断して走行を再開できます。

1. 速度がゼロになる前に加速の走行指令を入力すると、最も近い上位の固定速度まで加速します。

4.10.5 3段階加減速



このモードでは、3段階の固定速度を1段階ずつ上げたり下げたりできます。使用できる速度は、選択した走行カードにあらかじめ設定された前進または後進の最高速度^④の33%、67%、100%です。さらに走行指令が入力されない限り、その速度は設定されたラッチドライブタイムアウト時間の間維持されます。



加速

1. 希望する方向(前進または後進)に走行指令を入力します。
2. 走行指令を解除します。車椅子は、最高走行速度の33%まで加速します。
3. 前進中は前進方向、後進中は後進方向に走行指令を入力すると、次に高い固定速度まで加速します。
前進中は後進方向、後進中は前進方向に走行指令を入力すると、次に低い固定速度まで減速します。
4. 走行指令を解除します。新しい速度が維持されます。



反対方向への走行指令は、1秒未満で素早く入力してください。1秒以上入力すると、車椅子は停止します。

減速

停止するときは、走行指令の入力時間(長い/短い)と、販売店がより緩やかな減速率を設定しているかどうかに応じて、通常または緩やかな減速率で速度がゼロになるまで減速します。

通常の減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒以上走行指令を入力するか、外部停止スイッチを押します。

緩やかな減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒未満走行指令を入力するか、ラッチドライブタイムアウトになるまで待ちます。

減速の中断

停止時(緊急停止または停止用に設定された制御入力を除く)は、減速を中断して走行を再開できます。

1. 速度がゼロになる前に加速の走行指令を入力すると、最も近い上位の固定速度まで加速します。

4.10.6 5段階加減速



このモードでは、5段階の固定速度を1段階ずつ上げたり下げたりできます。使用できる速度は、選択した走行カードにあらかじめ設定された前進または後進の最高速度[Ⓐ]の20%、40%、60%、80%、100%です。さらに走行指令が入力されない限り、その速度は設定されたラッチドライブタイムアウト時間の間維持されます。



加速

1. 希望する方向(前進または後進)に走行指令を入力します。
2. 走行指令を解除します。車椅子は、最高走行速度の20%まで加速します。
3. 前進中は前進方向、後進中は後進方向に走行指令を入力すると、次に高い固定速度まで加速します。
前進中は後進方向、後進中は前進方向に走行指令を入力すると、次に低い固定速度まで減速します。
4. 走行指令を解除します。新しい速度が維持されます。



反対方向への走行指令は、1秒未満で素早く入力してください。1秒以上入力すると、車椅子は停止します。

減速

停止するときは、走行指令の入力時間(長い/短い)と、販売店がより緩やかな減速率を設定しているかどうかに応じて、通常または緩やかな減速率で速度がゼロになるまで減速します。

通常の減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒以上走行指令を入力するか、外部停止スイッチを押します。

緩やかな減速率

1. 反対方向(前進中は後進、後進中は前進)に1秒未満走行指令を入力するか、ラッチドライブタイムアウトになるまで待ちます。

減速の中断

停止時(緊急停止または停止用に設定された制御入力を除く)は、減速を中断して走行を再開できます。

1. 速度がゼロになる前に加速の走行指令を入力すると、最も近い上位の固定速度まで加速します。

4.10.7クルーズコントロール



このモードでは、固定の速度段階はなく、ラッチ速度を任意に設定できます。その後、追加の走行指令が入力されない限り、プログラムされたラッチドライブタイムアウト時間の間、その速度を維持します。

加速 / 減速

1. 車椅子が希望する速度まで加速するまで、走行指令(前進または後退)を入力したまま保持します。
2. 走行指令を解除します。車椅子の速度は一定に保たれます。
3. 最高走行速度(A)に達していない場合は、同じ方向の走行指令を再度入力したまま保持します。
4. 走行指令を解除します。新しい速度が維持されます。
5. 速度を減速するには、反対方向の走行指令(前進走行中は後退、後退走行中は前進)を入力します。
6. 走行指令を解除します。新しい速度が維持されます。

停止

緊急停止または停止用に設定された制御入力を使用する以外にも、電動車椅子を停止する方法があります。

1. 通常の減速度で停止するには、同じ方向の走行指令を短く2回(1秒未満)入力します。
2. 電動車椅子が停止するまで、反対方向の走行指令(前進走行中は後退、後退走行中は前進)を入力したまま保持します。このモードで減速する場合、販売店が設定した減速度で減速します。

減速の中断

停止時(緊急停止または停止用に設定された制御入力を除く)は、減速を中断して走行を再開できます。

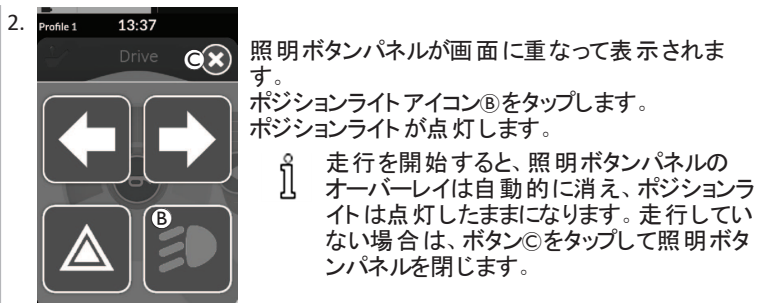
1. 速度がゼロになる前に加速の走行指令を入力すると、走行指令を解除した時点の速度まで加速します。

4.11 照明機能およびホーンの操作

4.11.1 ポジションライトの操作

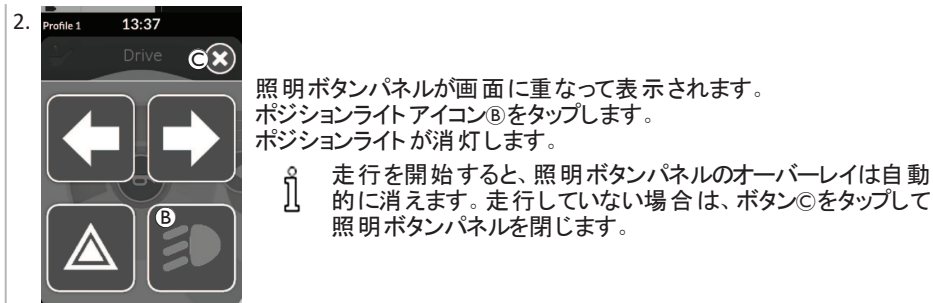
-  屋外で走行する場合は、視界が悪い場合や暗い場所ではポジションライトを点灯してください。
ポジションライトを操作するには、電動車椅子を停止させる必要があります。

ポジションライトの点灯



照明ダッシュボードのポジションライト表示灯が点灯します。

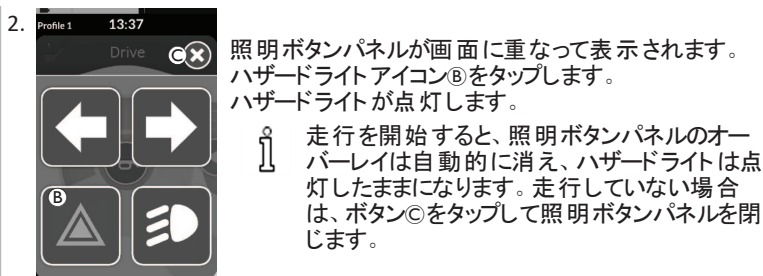
ポジションライトの消灯



4.11.2 ハザードライトの操作

 ハザードライトを操作するには、電動車椅子を停止させる必要があります。

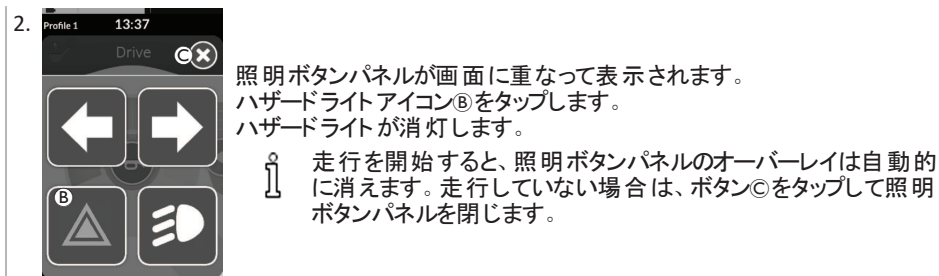
ハザードライトの点灯



照明ダッシュボードのハザードライト表示灯が点灯します。

 走行を開始すると、照明ボタンパネルのオーバーレイは自動的に消え、ハザードライトは点灯したままになります。走行していない場合は、ボタンCをタップして照明ボタンパネルを閉じます。

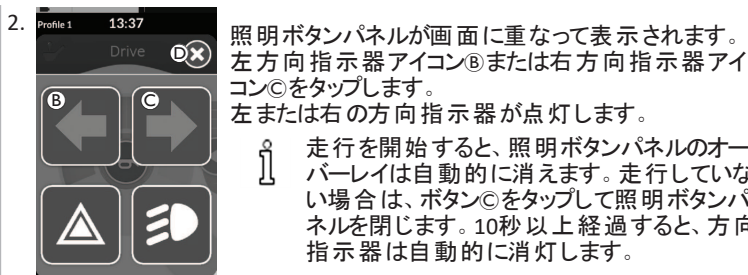
ハザードライトの消灯



4.11.3 方向指示器の操作方法

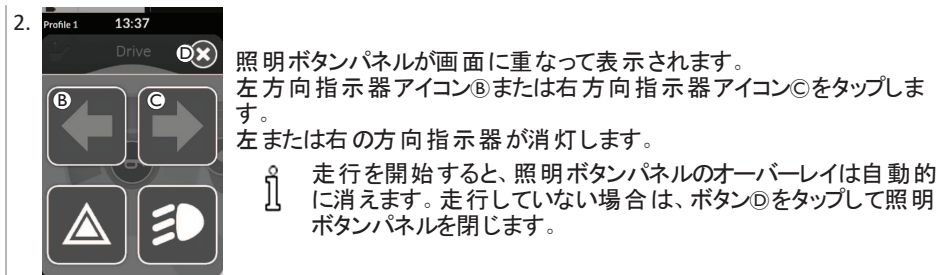
 方向指示器を操作するには、電動車椅子を停止させる必要があります。

方向指示器の点灯



照明ダッシュボードの左または右の方向指示器表示灯が点灯します。

方向指示器の消灯



 走行を開始すると、照明ボタンパネルのオーバーレイは自動的に消えます。走行していない場合は、ボタン(D)をタップして照明ボタンパネルを閉じます。

4.11.4ホーンの操作



1. ホーンを鳴らすには、ホーンボタン(A)をタップします。ボタンをタップしている間、ホーンが鳴ります。

4.12ユーティリティ機能カードでの照明機能およびホーンの操作

ユーティリティ機能カードを使用すると、外部入力によって照明機能およびホーンを操作できます。ユーティリティ機能カードは、1つ以上のプロフィールの一部であり、走行機能カードやシーティング機能カードと同様に有効にできます。



1. ユーティリティ機能カードを有効にします。
2. 以下のリストに従って指令を入力します。
 - ホーンを鳴らすには、前方指令(A)を入力します。
 - 右への短い指令(B)を入力すると、ポジションライトのオン / オフを切り替えます。
 - 左への短い指令(C)を入力すると、ハザードライトのオン / オフを切り替えます。
 - 左または右への長い指令(D)を入力すると、左または右の方向指示器を点灯します。短い指令を入力すると、方向指示器を消灯できます。

 方向指示器は、10秒後に自動消灯します。走行機能カードを有効にすると、ポジションライトおよびハザードライトを点灯したまま通常走行できます。

4.13 リモコンのロック / ロック解除

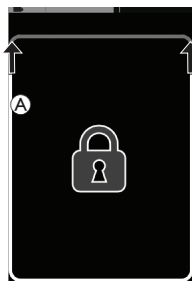
デフォルトでは、ロック機能は無効になっています。設定を変更するには、プロバイダーに連絡してください。機能が有効になっている場合、システムは以下に説明するシーケンスを使用してロック / ロック解除できます。

リモコンのロック



1. ロックオーバーレイが表示されるまで、電源ボタンを3秒以上押し続けます。
2. リモコンの電源が切れます。
リモコンの電源を入ると、ロックオーバーレイが表示されます。

リモコンのロック解除



1. 電源ボタンを押します。
2. ロックされた画面をタップし、ロック画面①の白い枠がすべて塗りつぶされるまで続けます。
3. タッチディスプレイのロックが解除され、再び使用できるようになります。



ロック解除シーケンスを実行しなかった場合、またはロック解除操作が完了する前に再度電源ボタンを押した場合、システムはロック状態に戻り、電源が切れます。

4.14 レストモード

レストモードでは、主入力は無効になりますが、制御入力は引き続き使用できます。このモードでは、主入力からその後に意図的または意図せず入力された指令によって走行やシーティング機能が作動することはないため、安心して他の作業を行うことができます。



レストモードでは、レスト画面が表示されます。

レストモードへの移行は、一定時間操作が行われなかった場合(タイムアウト)に自動的に行われるほか、制御入力(CI)によって手動で行うこともできます。

通常の操作に戻るには、制御入力でレストモードを終了します。この制御入力には、レストモードに入る前の機能またはメニューに戻るよう設定されたもの、あるいは使用者機能、メニューナビゲーション、または設定メニューを切り替えるよう設定されたものを使用できます。

使用者機能	タイムアウトにより、走行機能またはシーティング機能から レストモード に移行します。 →	レスト		スリープ
	CIIにより、任意の 使用者機能 から レストモード に移行します。 →			
	使用者機能 に移行するよう設定されたCIIにより、 レストモード を終了します。 ←			
	レストモード を終了し、 レストモード に入る前の場所に戻るよう特別に設定されたCIIにより、 レストモード を終了します。 →		タイムアウトにより、 レストモード から スリープモード に移行します。 →	
間接ナビゲーション	タイムアウトにより、 間接ナビゲーション から レストモード に移行します。 →			
	CIIにより、 間接ナビゲーション から レストモード に移行します。 →			
	間接ナビゲーション に移行するよう設定されたCIIにより、 レストモード を終了します。 ←		システムの電源を入れ直すと、 レストモード は終了します。 ↓	
設定	設定 に移行するよう設定されたCIIにより、 レストモード を終了します。 ←			

4.15スリープモード

スリープモードは工場出荷時の設定ではありませんが、プロバイダーで有効にできます。このパラメーターをONに設定すると、使用者が操作しない状態が一定時間続くと、システムはスリープモードに入ります。この時間は、販売店が設定できます。

システムは、スリープモードに入る前に移行期間に入ります。移行期間中は、タッチディスプレイおよびすべてのインジケーターが徐々に暗くなり、最終的に消灯します。

この移行期間中は、ジョイスティックを動かす、電源ボタンを押す、またはタッチディスプレイをタップするなど、いずれかの入力操作を行うことで、スリープモードへの移行を中断できます。

スリープモードを解除するには、ジョイスティックを動かすか、販売店によってこの機能が有効に設定されている場合は、電源ボタンを押します。

4.16 電動シーティング機能の操作

電動シーティング機能(電動昇降式レッグレストや電動リクライニングなど)は、以下の手順で操作します。

4.16.1 シーティングカードからの操作



初期設定では、各シーティングカードには1つの電動シーティング機能が表示されます。設定の種類を以下に示します。設定を変更するには、プロバイダーに連絡してください。操作するシーティング機能が表示されているシーティングカードを選択します。詳細については、「4.3 機能の選択、25ページ」を参照してください。



1. 前方または後方指令を入力して、シーティング機能进行操作します。動作が開始されると、ナビゲーションボタンAが消え、動作中の方向Bが表示されます。反対方向Cは無効になり、ステータスバーには走行抑制 / ロックアウトアイコンDが表示されます。入力指令が解除されるか、動作が終端位置に達すると、動作は直ちに停止します。

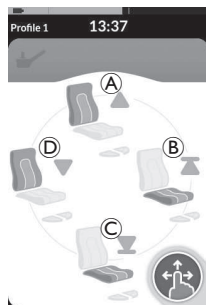
表示される記号とその意味



その他の設定

 表示されている機能カードは、設定例として示しています。

4象限設定



- ① リクライニング(起こす)
- ② シートリフター上昇
- ③ シートリフター下降
- ④ リクライニング(倒す)

電動シーティング機能の操作には、4つの象限すべてを使用します。

- 前方①、後方③、左④または右②の指令を入力したまま保持して、シーティング機能进行操作します。入力指令が解除されるか、動作が終端位置に達すると、動作は直ちに停止します。

ラッチ設定

ラッチ設定では、指令を継続して入力することなく動作を行うことができます。

ラッチ設定には、単一の電動シーティング機能構成または4象限設定があります。



- 前方または後方指令を入力して、シーティング機能进行操作します。
- 指令を解除します。
ジョイスティックを再び倒すか、動作が可動範囲の終端に達すると、動作は停止します。



4象限設定では、図の例のように複数の動作を組み合わせることで操作できます。

4.16.2 外部スイッチによる操作

 外部スイッチによる電動シーティング機能のすべての設定および組み合わせが、すべての製品で利用できるわけではありません。

外部スイッチを使用すると、走行中でも、シーティングカードを使用せずにシーティング機能进行操作できます。シーティングカードを使用せずにシーティング機能进行操作すると、シーティング機能が外部から操作されていることを示す小さなオーバーレイがタッチディスプレイに表示されます。シーティング機能の操作中、オーバーレイはタッチディスプレイに表示されたままになります。

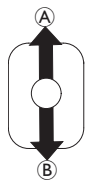


ステレオスイッチ

ステレオトグルスイッチ / ステレオボタンスイッチでは、次の単一の電動シーティング機能を切り替えて操作できます。

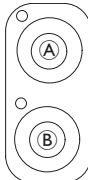
- リクライニングのみ
- シートチルトのみ
- 中央レッグレスト (LNX) のみ

ステレオトグルスイッチ



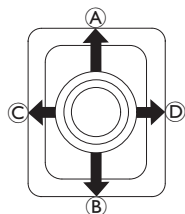
1. 電動車椅子が水平な場所にあり、電源が入っていることを確認します。
2. トグルスイッチを上方向①または下方向②に倒したまま保持すると、該当するシーティング機能が動作します。シーティング機能は、トグルスイッチを倒している間動作します。

ステレオボタンスイッチ



1. 電動車椅子が水平な場所にあり、電源が入っていることを確認します。
2. 対応するシーティング機能を動作させるには、ステレオボタン①または②を押したまま保持します。シーティング機能は、ボタンを押している間動作します。

4方向トグルスイッチ



1. 電動車椅子が水平な場所にあり、電源が入っていることを確認します。
2. 対応するシーティング機能を動作させるには、トグルスイッチをその機能を動作させる方向に倒したまま保持します。シーティング機能は、トグルスイッチを倒している間動作します。

方向と電動シーティング機能の組み合わせについては、以下の表を参照してください。

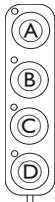


以下の表は工場出荷時の設定を示しています。再設定については、販売店にお問い合わせください。

シートチルトおよびリクライニング		シートチルトおよびLNXレッグレスト		リクライニングおよびLNXレッグレスト	
①(前進)	シートチルト上昇	①(前進)	シートチルト上昇	①(前進)	リクライニングおよびLNXレッグレスト上昇
②(後進)	シートチルト下降	②(後進)	シートチルト下降	②(後進)	リクライニングおよびLNXレッグレスト下降
③(左)	リクライニング(起こす)	③(左)	LNXレッグレスト上昇	③(左)	LNXレッグレスト上昇
④(右)	リクライニング(倒す)	④(右)	LNXレッグレスト下降	④(右)	LNXレッグレスト下降

シートチルトおよびシートリフター		左右のレッグレスト		立ち上がり機能およびシートリフター	
①(前進)	シートチルト上昇	①(前進)	左レッグレスト上昇	①(前進)	立ち上がり機能上昇
②(後進)	シートチルト下降	②(後進)	左レッグレスト下降	②(後進)	立ち上がり機能下降
③(左)	シートリフター上昇	③(左)	右レッグレスト上昇	③(左)	シートリフター上昇
④(右)	シートリフター下降	④(右)	右レッグレスト下降	④(右)	シートリフター下降

4 方向ボタンスイッチ



1. 電動車椅子が水平な場所にあり、電源が入っていることを確認します。

2. 対応するボタンを長押しすると、そのシーティング機能が動作します。

シーティング機能は、ボタンを押している間動作します。

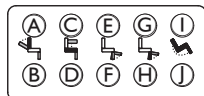
ボタンと電動シーティング機能の組み合わせについては、以下の表を参照してください。

 以下の表は工場出荷時の設定を示しています。再設定については、販売店にお問い合わせください。

シートチルトおよびリクライニング		シートチルトおよびLNXレッグレスト		リクライニングおよびLNXレッグレスト	
Ⓐ	シートチルト 上昇	Ⓐ	シートチルト 上昇	Ⓐ	リクライニングおよびLNXレッグレスト 上昇
Ⓑ	シートチルト 下降	Ⓑ	シートチルト 下降	Ⓑ	リクライニングおよびLNXレッグレスト 下降
Ⓒ	リクライニング(起こす)	Ⓒ	LNXレッグレスト 上昇	Ⓒ	LNXレッグレスト 上昇
Ⓓ	リクライニング(倒す)	Ⓓ	LNXレッグレスト 下降	Ⓓ	LNXレッグレスト 下降

シートチルトおよびシートリフター		左右のレッグレスト		立ち上がり機能およびシートリフター	
Ⓐ	シートチルト 上昇	Ⓐ	左レッグレスト 上昇	Ⓐ	立ち上がり機能 上昇
Ⓑ	シートチルト 下降	Ⓑ	左レッグレスト 下降	Ⓑ	立ち上がり機能 下降
Ⓒ	シートリフター 上昇	Ⓒ	右レッグレスト 上昇	Ⓒ	シートリフター 上昇
Ⓓ	シートリフター 下降	Ⓓ	右レッグレスト 下降	Ⓓ	シートリフター 下降

10 方向スイッチ



1. 電動車椅子が水平な場所にあり、電源が入っていることを確認します。
2. 対応するボタンを長押しすると、そのシーティング機能が動作します。
シーティング機能は、ボタンを押している間動作します。

  お使いの電動車椅子に立ち上がり機能が搭載されている場合は、ボタン⑥および⑨を使用して立ち上がり機能进行操作します。

- | | | | | |
|----------------|-------------|-------------------|-----------------------|------------|
| ④ リクライニング(倒す) | ③ シートリフター上昇 | ⑤ 左または中央のレッグレスト上昇 | ⑥ 右レッグレスト上昇/立ち上がり機能上昇 | ① シートチルト上昇 |
| ② リクライニング(起こす) | ⑦ シートリフター下降 | ⑧ 左または中央のレッグレスト下降 | ⑨ 右レッグレスト下降/立ち上がり機能下降 | ② シートチルト下降 |

4.16.3 速度低減およびシーティング機能の制限

 前述の速度低減およびシーティング機能の制限は、すべてのInvacare製車椅子モデルに適用されるわけではありません。

走行機能の制限

・ 走行ロックアウト

走行ロックアウト (DLO) は、シートチルトまたはリクライニングの合計角度が、あらかじめ設定された安全な角度を超えた場合に、車椅子が走行できないようにする機能です。合計角度は、シート角度、リクライニング角度、および / または座面角度の任意の組み合わせです。Invacare製車椅子のほとんどのモデルでは、走行ロックアウトは停止中に角度を調整した場合にのみ作動します。ただし、AVIVA RXは例外で、走行中にも走行ロックアウトが作動します。



走行ロックアウトが作動すると、それに対応するアイコンがステータスバーに表示されます。このインジケータは、シート角度およびバックレスト角度を調整して走行ロックアウトが解除されるまで表示されます。

・ 速度低減

シートリフターまたはシート角度が一定以上に調整されている場合、駆動電子制御により車椅子の速度が大幅に低減されます。速度低減が作動している場合、ドライブモードは低速での走行のみに使用でき、通常走行には使用できません。通常の速度で走行するには、速度低減が解除されるまで、リフターまたはシート角度を調整します。



速度低減はディスプレイに表示されます。シートリフターまたはシート角度が一定以上まで上げられると、上記のアイコンがステータスバーに表示されます。このインジケータは、リフターを下げて速度低減が解除されるまで表示されます。

シーティング機能の制限

・ チルト制限



最大チルト制限スイッチは、シートリフターが一定以上まで上昇している場合に、シートチルトまたはリクライニングがあらかじめ設定された最大角度を超えないようにする機能です。駆動電子制御は自動的に停止し、シーティングカードに灰色の感嘆符が表示され、後方へのチルトまたはリクライニングは制限されます(A)。



これにより、ステータスバーにシートと感嘆符のアイコンが表示されます。このインジケータは、リフターを下げてチルト制限が解除されるまで表示されます。

・ リフターシートロックアウト



駆動電子制御には、シートチルトまたはリクライニングが一定以上に調整されている場合に、シートリフターが一定以上まで上昇するのを防止するセンサーが搭載されています。駆動電子制御は自動的に停止し、シーティングカードに灰色の感嘆符が表示され、シートリフターの上昇は制限されます(A)。



これにより、ステータスバーにシートと感嘆符のアイコンが表示されます。このインジケータは、シートチルトまたはリクライニングを上げてリフターシートロックアウトが解除されるまで表示されます。

4.17 接続カードの設定

接続カードは、外部デバイスとの通信に使用できます。リモコンがサポートする接続機能は、マウスムーバーとスイッチ制御です。これらの機能は、初期設定では無効になっています。接続カードを有効にするには、販売店にお問い合わせください。

マウスムーバー機能を使用すると、リモコンモジュールのジョイスティックや外部ジョイスティックなど、車椅子の使用者入力装置により、PCまたはノートパソコンの画面上のカーソルを操作できます。現在、マウスムーバーを使用するには、4象限操作が必要です。

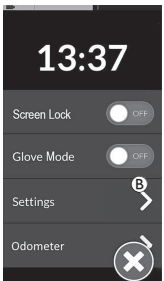
スイッチ制御機能は、リモコンのジョイスティックまたはタッチスクリーンを使用して、モバイルデバイス(AndroidおよびiOS) の項目間を移動し、選択できるアクセシビリティ機能です。

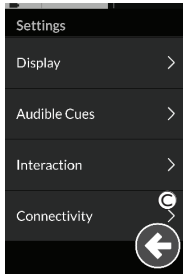
4.17.1 LiNXシステムとのペアリング

使用者のデバイスとのペアリング

LiNXシステムを使用者のデバイス(PC、ノートパソコン、またはモバイルデバイス) とペアリングするには、接続設定メニューを開きます。

- 

ナビゲーションボタン(A)を長押しします。
- 

ステータス表示が開きます。設定メニュー(B)を開きます。
- 

設定メニューが開きます。接続設定(C)を開きます。
- 

接続設定メニューが開きます。このメニューは、次の2つのセクションで構成されています。

① 機能 ② ペアリング済みデバイス

メニュー下部の新しいデバイスをペアリングボタン(F)をタップします。
- 

タッチスクリーンに、ペアリング用パスキーと、ペアリングするLiNXデバイスの名前(この例ではREM-J16130951)が表示されます。

モバイルデバイスとLiNXシステムとのペアリング

 リモコンでペアリング処理を開始したら、速やかにこの操作を行ってください。操作が遅れると、タイムアウトします。

リモコンとのBluetooth接続を確立する方法については、お使いのモバイルデバイスの取扱説明書を参照してください。

PCまたはノートパソコンとLinuxシステムのペアリング

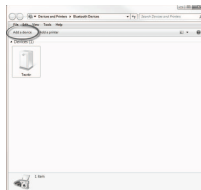
 リモコンでペアリング処理を開始したら、速やかにこの操作を行ってください。操作が遅れると、タイムアウトします。

1. Windows PCまたはノートパソコンで、**デバイスとプリンター**ダイアログボックスを開きます。

開く方法はいくつかあります。

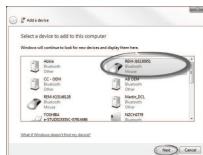
- スタート → デバイスとプリンター
- スタート → 操作パネル → デバイスとプリンター
- 通知領域 → Bluetoothデバイスアイコンをクリック

2.



デバイスとプリンターダイアログボックスで、**デバイスの追加ボタン**をクリックします。

3.



利用可能なデバイスの一覧が表示されます。タッチスクリーンに表示されているLinuxデバイス名 (REM-J16130951) を見つけて選択します。**次へ**ボタンをクリックします。

4.



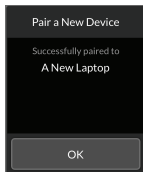
デバイスが接続されるまで待ちます。デバイスが接続されたら、すぐに**次へ**をクリックします。

5.

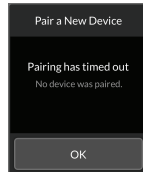


閉じるボタンをクリックして、**デバイスの追加**の操作を完了します。

6.



デバイスのペアリングが正常に完了すると、リモコンモジュールに確認画面が表示されます。続行するには、**OK**ボタンをタップします。



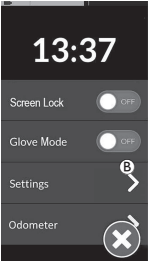
設定されたタイムアウト時間内にデバイスがペアリングされなかった場合は、「デバイスがペアリングされませんでした」というメッセージが表示されます。続行するには、**OK**ボタンをタップします。

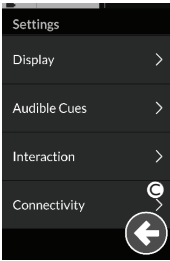
 Linuxシステムには、常時最大10台のデバイスをペアリングできます。この上限に達し、新たにデバイスを追加する必要がある場合は、すでにペアリングされている不要なデバイスを削除してください。詳細については、「4.18.2 マウスムーバーの操作、69ページ」を参照してください。

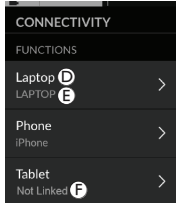
4.17.2 接続カードの使用者デバイスへのリンク

接続カードは、ペアリング済みデバイスにリンクする必要があります。接続カードをデバイスにリンクするには、接続設定メニューを開きます。

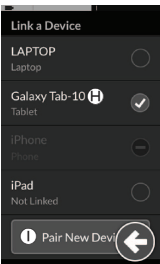
- 

ナビゲーションボタン[Ⓐ]を長押しします。
- 

ステータス表示が開きます。設定メニュー[Ⓑ]を開きます。
- 

設定メニューが開きます。接続設定[Ⓒ]を開きます。
- 

接続カードの名称は、機能セクションに表示されます。

 - Ⓓ 機能名
 - Ⓔ リンク済みデバイス
 - Ⓕ リンク済みデバイスなし
- 

適切なメニュー項目をタップして、接続カードをペアリング済みデバイスにリンクします。

リスト[Ⓗ]からペアリング済みデバイスのいずれかを選択するか、新しいデバイスをペアリングボタン[Ⓘ]をタップして新しいデバイスとペアリングします。現在アクティブなデバイスは、デバイス名の後ろに表示される緑色のチェックマークで識別できます。
- 

リンクなしボタン[Ⓖ]をタップします。
- 

マウスムーバー機能カードを使用すると、カーソル速度設定が上部に表示されます。機能が使用するデバイスセクションまでスクロールします。

4.17.3 LiNXシステムへのデバイス接続

デバイスに接続するには、プロフィールから適切な接続カードを選択します。接続機能がデバイスとペアリングされ、かつデバイスがその機能にリンクされている場合、Bluetooth経由でデバイスへの接続を試みます。

Bluetoothステータスインジケータには、LiNXシステムと使用者のデバイス間のBluetooth接続が次のいずれの状態であるかが表示されます。

- 未接続 
- 接続中 
- 接続済み 

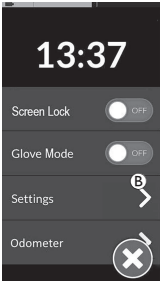
Bluetooth接続に失敗した場合、ステータスは未接続に戻ります。

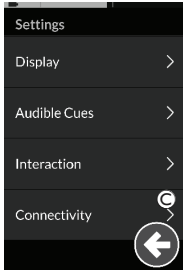
4.17.4 ペアリング済みデバイスの削除

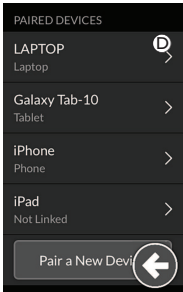
1. 

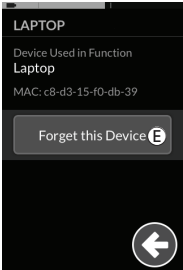


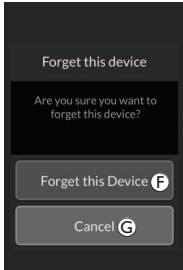


ナビゲーションボタン^Aを長押しします。
2. 

ステータス表示が開きます。設定メニュー^Bを開きます。
3. 

設定メニューが開きます。接続設定^Cを開きます。
4. 

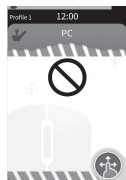
ペアリング済みデバイスセクションで、ペアリング済みデバイス(例: ノートパソコン^D)を選択します。
5. 

次の画面の内容を確認し、このデバイスを削除ボタン^Eをタップします。
6. 

このデバイスを削除ボタン^Fをもう一度タップして削除を実行するか、キャンセルボタン^Gをタップして削除を中止します。

4.17.5 接続カードの選択

使用者機能カードの選択方法については、「4.4 ダイレクトナビゲーションの使用、26ページ」または「4.5 間接ナビゲーションの使用、28ページ」を参照してください。



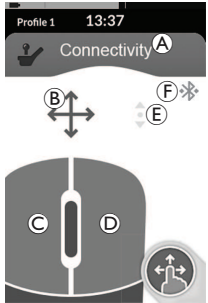
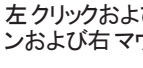
プロフィール内の接続カードの設定が完了していない場合、またはエラーが発生している場合は、そのカードは操作できません。

接続カードが操作できない原因はいくつかあります。原因は次のとおりです。

- 機能の主入力がない。
- Bluetoothモジュールでハードウェアエラーが発生している。
- デバイスがリンクされていない。
- Bluetoothが有効になっていない。

後者の2つについては、後で問題を解消できるため、カードの選択は可能です。

4.18マウスムーバー

	(A)	接続カード名	この名前を使用すると、このカードの用途を一意に識別できます。	
	(B)	マウス移動インジケータ		マウス移動インジケータは、有効になると灰色から青色に変わります。つまり、使用者入力装置によって、接続されたデバイスのカーソルを操作している状態です。
	(C)	左マウスボタン		左クリックおよび右クリックを実行するには、タッチスクリーン上の左マウスボタンおよび右マウスボタンをタップします。
	(D)	右マウスボタン		
	(E)	スクロールインジケータ		スクロールインジケータは、有効になると灰色から青色に変わります。つまり、使用者入力装置によって、接続されたデバイスのスクロールを操作している状態です。
	(F)	Bluetooth接続状態		Bluetoothステータスインジケータは、LiNXシステムとデバイス間のBluetooth接続状態を示します。 • 未接続 • 接続中 • 接続済み

4.18.1マウスムーバーの設定

以下の設定手順は、接続カードが利用可能で、1つ以上のプロファイルで選択でき、マウスムーバー機能を備えていることを前提としています。また、LiNXシステムの接続先となるPCまたはノートパソコンで、Bluetooth接続が有効になっていることも前提としています。

マウスムーバー機能を使用するには：

1. LiNXシステムがBluetooth経由で使用者のデバイスとペアリングされていること。
2. 接続カードがペアリング済みのデバイスにリンクされていること。

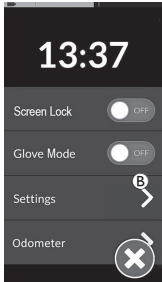
設定手順はどの順序で行っても構いませんが、次の操作が必要です。

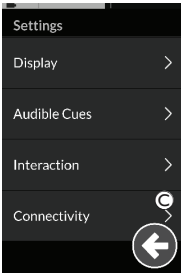
- 接続カードを選択する。
- LiNXシステムを使用者のデバイスとペアリングする。
- 接続カードを使用者のデバイスにリンクする。
- マウスムーバー機能(カーソル速度)を設定する。

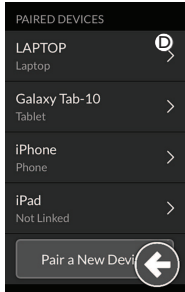
マウスムーバー機能(カーソル速度)の設定

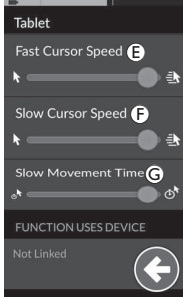
カーソル速度の設定は、接続機能メニューで行えます。

- 

ナビゲーションボタン[Ⓐ]を長押しします。
- 

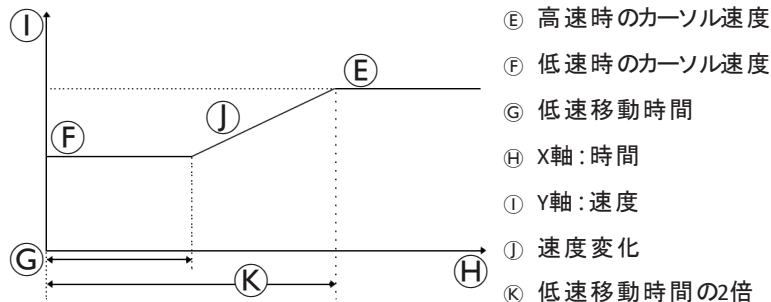
ステータス表示が開きます。設定メニュー[Ⓑ]を開きます。
- 

設定メニューが開きます。接続設定[Ⓒ]を開きます。
- 

カーソル設定を行うには、接続機能(例: [Ⓓ])を開きます。
- 

各マウスムーバー機能では、次のカーソル設定を行います。

 - 高速時のカーソル速度[Ⓔ]
 - 低速時のカーソル速度[Ⓕ]
 - 低速移動時間[Ⓖ]



高速時のカーソル速度⑤：低速移動時間⑦が経過した後、マウスカーソルが速度変化部⑩を経て到達する速度を設定します。ただし、低速移動時間の間は、マウスカーソルは低速時のカーソル速度⑥で移動します。高速時のカーソル速度を設定すると、カーソルを長距離にわたってすばやく移動できます。高速時のカーソル速度は、低速時のカーソル速度以上に設定してください。

低速時のカーソル速度⑥：マウスカーソルが動き始める際の移動速度を設定します。この速度は、低速移動時間⑦で設定した時間の間維持されます。低速時のカーソル速度を設定すると、マウスカーソルを短い距離だけゆっくり移動できます。これは、特に画面上で近接したアイコン間を移動する際など、細かな位置調整を行う場合に役立ちます。低速時のカーソル速度は、高速時のカーソル速度⑤以下に設定してください。

低速移動時間⑦：マウスカーソルが低速時のカーソル速度⑥で移動してから、高速時のカーソル速度⑤に移行するまでの時間を設定します。低速時のカーソル速度から高速時のカーソル速度へ移行するまでの加速時間は、この設定⑪で設定した時間と同じです。

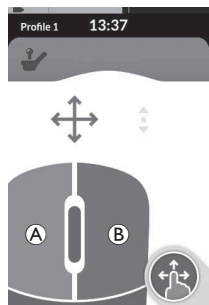
4.18.2 マウスムーバーの操作

以下の操作説明では、「4.18.1 マウスムーバーの設定、67ページ」に記載されている手順に従って、マウスムーバー機能を備えた接続カードが設定されていることを前提としています。

カーソルの移動

カーソルは、使用者のデバイス上で、入力にマッピングされた方向へ移動します。カーソルの速度は、最初は低速で、近距離または細かな移動に適しています。その後、短時間（「低速移動時間」で定義）経過すると速度が上がり、より短い時間でカーソルをより遠くまで移動できます。カーソル設定の詳細については、「4.18.1 マウスムーバーの設定、67ページ」を参照してください。

右クリックまたは左クリック



1. 右クリックまたは左クリックを実行するには、タッチスクリーン上の対応するボタン (AまたはB) をタップします。ボタンをタップすると、色が灰色から青色に変わります。

スクロール

スクロールモードボタンは、エッグスイッチやパディボタンなどの外部ボタンです。

1. スクロールモードボタンを長押しします。
2. 割り当てられた使用者入力装置またはプログラムされた制御入力装置を使用して、上下方向のスクロール操作を実行します。
3. スクロールを停止するには、スクロールモードボタンを離します。

切断

マウスオーバー機能の使用を停止するには、プロフィールから別の機能カードを選択します。接続カードの選択を解除すると、Bluetooth接続が切断されます。

4.19スイッチ制御

	(A)	接続カード名	この名前を使用すると、このカードの用途を一意に識別できます。	
	(B)	Bluetooth接続状態		Bluetoothステータスインジケータは、LiNXシステムとデバイス間のBluetooth接続状態を示します。 • 未接続 • 接続中 • 接続済み
	(C)	スイッチ制御表示		スイッチ制御表示は、デバイスがBluetoothで接続されているかどうか、およびスイッチ制御入力があるかどうかによって異なります。 • 未接続 • 接続済み • 有効

4.19.1 スイッチ制御の設定

スイッチ制御機能の設定手順は、1つ以上のプロファイルでスイッチ制御接続カードが使用可能で、選択できることを前提としています。また、Linuxシステムの接続先となる使用者のデバイス(iOSまたはAndroid)で、Bluetooth接続が有効になっていることも前提としています。

スイッチ制御機能を使用するには、次の条件を満たす必要があります。

1. LinuxシステムがBluetooth経由で使用者のデバイスとペアリングされていること。
2. スイッチ制御接続カードがペアリング済みのデバイスにリンクされていること。

設定は順不同で行えますが、次の手順が必要です。

- スイッチ制御接続カードを選択する。
- Linuxシステムを使用者のデバイスとペアリングする。
- スイッチ制御接続カードを使用者のデバイスにリンクする。
- スイッチ制御を設定する。

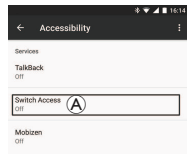
スイッチ制御の設定

スイッチ制御を使用する前に、使用するスイッチを特定し、各スイッチに操作を割り当てる必要があります。例えば、リモコンのタッチスクリーンをタップしたときに携帯電話をホーム画面に戻したい場合は、まずタッチスクリーンをスイッチ入力として指定し、そのスイッチにホームボタンの操作を割り当てる必要があります。

4.19.2 スイッチ制御の設定 (Android)

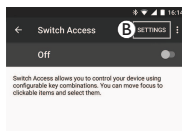
Androidのバージョンによっては、モバイルデバイス上の表示内容が異なる場合があります。詳細については、お使いの取扱説明書またはAndroidのユーザー補助機能のページを参照してください。

1.



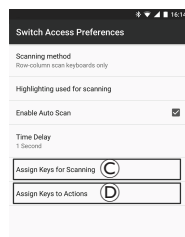
設定 > ユーザー補助機能 > スイッチアクセス
モバイルデバイスでスイッチ制御メニュー①を開きます。

2.

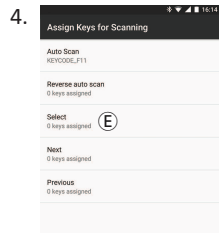


設定 (Settings) ②メニューを開きます。

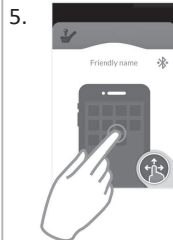
3.



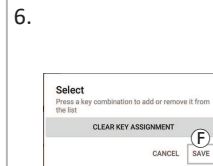
スキャン用キーの割り当て (Assign Keys for Scanning) メニュー③または操作へのキー割り当て (Assign Keys to Actions) メニュー④を開きます。Androidでは、機能が2つの異なるメニューに分かれています。



一覧から、制御する機能(選択 (Select) など)を選択します。外部スイッチを操作するよう求めるメッセージが表示されます。



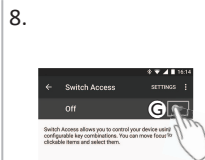
外部スイッチを操作します。例えば、タッチスクリーンをタップするか、ジョイスティックを左に倒します。



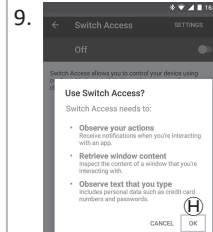
保存 (Save) ボタンをクリックします。

7.

必要に応じて、手順を繰り返してスイッチを追加します。

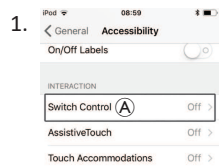


スイッチ制御 G を有効にします。

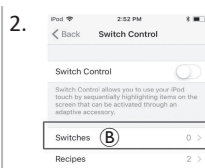


スイッチ制御を有効にするには、OK ボタン H をクリックします。

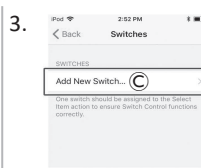
4.19.3 スイッチ制御の設定 (iOS)



設定 > 一般 > アクセシビリティ
モバイルデバイスでスイッチ制御メニュー A を開きます。

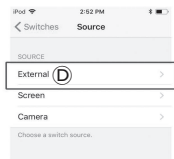


スイッチ (Switches) メニュー B を開きます。



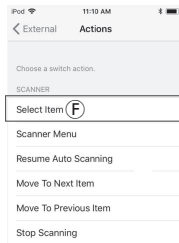
新しいスイッチを追加 (Add New Switch) メニュー項目 C をタップします。

4.



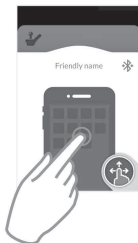
外部 (External) ボタン ① をタップします。外部スイッチを操作するよう求めるメッセージが表示されます。

7.



スイッチに操作を割り当てます。操作 (Actions) メニューから、項目を選択 (Select Item) ② などのスイッチ操作を選択します。

5.

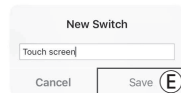


外部スイッチを操作します。例えば、タッチスクリーンをタップするか、ジョイスティックを左に倒します。

8.

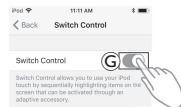
必要に応じて、手順を繰り返してスイッチを追加します。

6.



外部入力に、「タッチスクリーン」や「右」など、一意の名前を付けます。その後、保存 (Save) ボタン ③ をクリックします。

9.



スイッチ制御 ④ を有効にします。

4.19.4 スイッチ制御の操作

以下の操作説明では、スイッチ制御機能を備えた接続カードが「4.19.1 スイッチ制御の設定、71ページ」に記載されている手順に従って設定されていることを前提としています。

モバイルデバイスの制御

- リモコンの事前割り当て済みスイッチを押します。モバイルデバイスは、登録された操作を実行します。

切断

スイッチ制御機能の使用を停止するには、プロフィールから別の機能カードを選択します。スイッチ制御接続カードの選択を解除すると、Bluetooth接続が切断されます。

4.20音 声 キュー

音 声 キューは、特定のシステムイベントやナビゲーション操作に応じて、リモコンのスピーカーから再生される音です。音 声 キューは、LiNXシステム内の現在の状態を把握するのに役立つよう設計されており、特に次のような使用者に有効です。

- ・ 視覚に障害のある使用者
- ・ ディスプレイを見ることができない使用者
- ・ 操作に対する追加のフィードバックを希望する使用者(ディスプレイを常時確認する必要がなくなります)

リモコンで音 声 キューを設定する方法については、「4.2.4 各種設定、23ページ」を参照してください。

音 声 キューには2種類あります。

- ・ イベントキュー: システムイベントに応じて再生されるキューです。
- ・ ナビゲーションキュー: メニューのナビゲーション操作に応じて再生されるキューです。

イベントキュー



すべてのシステムイベントに音 声 キューがあるわけではありません。例えば、システムがスリープモードに移行する際には音 声 キューは再生されません。

イベントキューは2つまたは3つの音符で構成され、特定の状態に入ると再生されます。

イベントの種類	音	イベントキュー条件
メニュー		ナビゲーションメニューを開いたときに再生されます。
レスト		レストモードに入るときに再生されます。
電源オフ/ スリープ移行		電源をオフにする前、またはスリープモードに移行する前に再生されます。

ナビゲーションキュー

ナビゲーションキューは、メニュー操作中に機能メニュー項目を強調表示したとき、および機能カードを開いたときに再生されます。

ナビゲーションの種類	音	ナビゲーションキュー条件
ドライブ機能		ドライブメニュー項目を強調表示したとき、および機能カードを開いたときに再生されます。
座席機能		シート調整メニュー項目を強調表示したとき、および機能カードを開いたときに再生されます。
ユーティリティ機能		ユーティリティメニュー項目を強調表示したとき、および機能カードを開いたときに再生されます。
マウスムーバー / スイッチ機能		マウスムーバーまたはスイッチメニュー項目を強調表示したとき、および機能カードを開いたときに再生されます。

機能識別子

機能識別子は、ナビゲーションキューの直後に再生されるオプションの音声キューです。同じ音を繰り返すことでカウントを提供し、同じプロフィール内の同じタイプの機能を識別するのに便利です。

機能識別子は、プロバイダーによって設定できます。この音が繰り返される回数は、1から6まで設定できます。このパラメーターは、**なし**または**逆**に設定することもできます。**なし**に設定されている場合、ナビゲーションキューの後に機能識別子キューは再生されません。**逆**に設定されている場合、繰り返し機能識別子に使用される音よりも長い時間と高い周波数で単一の音が再生されます。

機能 =
ドライブ1

識別子 = なし



機能 =
ドライブ2

識別子 = 1



機能 =
ドライブ3

識別子 = 2



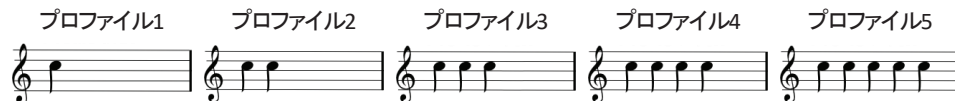
機能 =
ドライブ4

識別子 = 後進



この例では、同じプロフィールに属する4つのドライブ機能を示しています。各ドライブ機能向けに、次の値が設定された関数識別子があります：**なし**、**1**、**2** および **逆**。

プロフィールインデックス



プロフィール間を移動すると、プロフィールインデックスが再生されます。第1プロフィールでは1音、第2プロフィールでは2音、第3プロフィールでは3音というように再生されます。

リスト表示のメニュー選択、リスト表示のメニュースキャン、またはグリッド表示のメニュースキャンでは、プロフィールインデックスのみが再生されません。つまり、プロフィールインデックスが再生され、その後に他の音声キューは再生されません。

ダイレクトナビゲーションまたはグリッド表示のメニュー選択で操作している場合は、あるプロフィールの機能から隣接するプロフィールの機能へ移動できます。そのため、プロフィールインデックスに続いて、新たにハイライトされた機能を識別するための音声キューが再生されます。



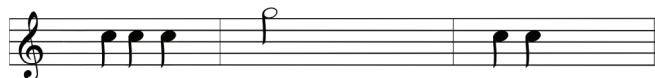
例えば、第2プロフィールの機能から下方向へ移動して第3プロフィールの2番目の機能を選択すると、プロフィールインデックスに続いて、その機能を識別するための音声キューが再生されます。

例

プロフィールインデックス

機能

識別子



機能識別子を使用している場合は、3つの音要素が再生されます。

1. プロフィールインデックス(例: 第3プロフィールを示す3音)
2. ナビゲーションキュー(例: ドライブ機能)
3. 機能識別子(例: 機能識別子を2に設定した場合)

4.21 補助入力装置の使用



注意 怪我の危険性

外部入力装置を使用している場合、意図しない機能や速度設定が選択されると、予期しない操作を引き起こすおそれがあります。

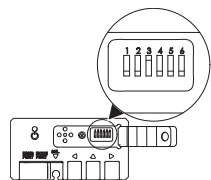
— 予期しない操作を防ぐため、現在操作している機能と、その機能に設定されている速度を確認してください。

標準ジョイスティックを使用できない場合は、外部入力装置を使用してシステムを操作できます。以下の入力装置は、いずれも走行機能を操作できます。以下の入力装置の一部では、利用可能な場合、機能カードを切り替えることで、シート調整機能や照明機能も操作できます。

比例ジョイスティックまたはSip-N-Puffヘッドアレイを使用する場合は、追加のスイッチを使用しなくても、4象限(4Q)操作により車椅子を前進、後退、右折、左折させることができます。これは、ヘッドアレイや4スイッチ近接アレイのような3象限(3Q)による操作とは異なります。この場合、近接センサーを用いて前進、右折、左折を行うことができます。車椅子を後退させたり、機能カードを切り替えたりするには、追加のスイッチまたはセンサーが必要です。

ヘッドアレイおよび4スイッチ近接アレイにはAtom Boxが付属しており、販売店はディップスイッチを使用して、使用者個人のニーズに合わせて各アレイを設定できます。

ディップスイッチの初期設定：



1 リセット / 後退スイッチ: オフ。

4 現時点では未使用。

2 現時点では未使用。

5 現時点では未使用。

3 車椅子の電源投入時に起動: オン。

6 入力音インジケータ: オフ



以下で説明する各コンポーネントの操作方法は、初期設定を前提としています。個別の設定をご希望の場合は、販売店にお問い合わせください。

4.21.1 スイングアウェイあご操作装置の使用



警告 **負傷または死亡の危険性**

小さな部品は窒息のおそれがあり、負傷または死亡につながる可能性があります。

- 小さな部品を取り外さないでください。
- 子ども、ペット、または身体・精神に障害のある人から目を離さないようにしてください。



注意 **負傷および損傷の危険性**

ロッドを短くするなどの加工後に、バリを除去しなかったり、エンドキャップを取り付けなかったりすると、負傷または損傷のおそれがあります。

- 余分な部分を切断した後は、切断面のバリを除去してください。
- バリを除去した後は、エンドキャップを取り付け直してください。
- エンドキャップが確実に取り付けられていることを確認してください。



注意 **負傷または製品損傷の危険性**

衣服や身に着けているアクセサリにより、あご操作装置が正常に機能しなくなるおそれがあります。

- 初めて使用する前に、ケーブルが正しく配線されていることを確認してください。
- 衣服やアクセサリが操作範囲内に入らないよう、常に注意してください。



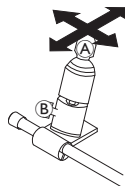
注記

あご操作装置以外のものを取り付けると、あご操作装置が損傷するおそれがあります。

- 衣服やアクセサリなどを、あご操作装置のいずれの部分にも掛けないでください。

走行

この比例ジョイスティックは、標準ジョイスティックよりも少ない力で倒すことができます。



1. ジョイスティック④をニュートラル位置から目的の方向へ倒します。



ウィングボルト⑥を使用して、ジョイスティックを使用者に合わせて調整できます。



走行の詳細については、「4.8 比例 / 段階式走行モード、39ページ」を参照してください。

手動あご操作装置

機能カードの切り替え

初期設定では、機能またはプロファイルの切り替え用のエッグスイッチがヘッドレストに取り付けられています。

1. エッグスイッチを短く押すと、機能カードが切り替わります。
2. エッグスイッチを長押しすると、プロファイルが切り替わります。



機能カードとプロファイルの違いについては、「2.3.3 使用者機能カードの概要、10ページ」を参照してください。

電動シート調整機能の操作については、「4.16.1 シーティングカードからの操作、55ページ」を参照してください。

電動あご操作装置

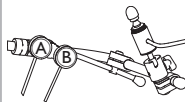
機能カードの切り替え

初期設定では、Pikoボタンはチンビームに取り付けられています。

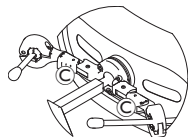
1. 黒色のPikoボタン⑥を短く押すと、機能カードが切り替わります。
2. 黒色のPikoボタン⑥を長押しすると、プロファイルが切り替わります。

電動車椅子の電源オン / オフ切り替え

1. 赤色のPikoボタン④を押すと、電動車椅子の電源がオン / オフに切り替わります。

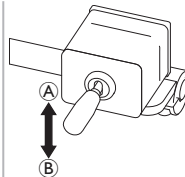


操作装置の内側 / 外側への移動



1. ロッキングデバイス③(ヘッドレストの後方)を押しながら、ジョイスティックまたはエッグスイッチを内側または外側に回転させ、所定の位置でカチッと音がするまで固定してください。

操作装置の内側 / 外側への移動



あご操作装置の移動は、リンケージジョイスティックで操作します。

1. あご操作装置が希望する位置になるまで、リンケージジョイスティックを目的の方向へ動かします。

上(④) → 上方かつ外側へ移動

下(⑤) → 下方かつ内側へ移動

4.21.2 小児用コンパクトジョイスティックの使用

4.21.3 マイクロエクストレミティコントロールジョイスティックの使用



警告 負傷または死亡の危険性

小さな部品が外れると、窒息のおそれがあり、負傷または死亡につながる可能性があります。

- ジョイスティックのノブを交換する場合を除き、小さな部品は取り外さないでください。
- 取り外したジョイスティックのノブを放置しないでください。
- 子ども、ペット、または身体・精神に障害のある人から目を離さないようにしてください。

走行



1. ジョイスティックをニュートラル位置から目的の方向へ倒します。

機能カードの切り替え



機能カードの切り替えについては、「4.3 機能の選択、25ページ」を参照してください。

走行



この比例ジョイスティックは、わずかな力で操作できます。

1. ジョイスティックをニュートラル位置から目的の方向へ倒します。



走行の詳細については、「4.8 比例 / 段階式走行モード、39ページ」を参照してください。

機能カードの切り替え



1. ジョイスティックⒶを短く押すと、機能カードが切り替わります。
2. ジョイスティックⒶを長く押すと、プロフィールが切り替わります。



機能カードとプロフィールの違いについては、「2.3.3 使用者機能カードの概要、10ページ」を参照してください。
電動シート調整機能の操作については、「4.16.1 シーティングカードからの操作、55ページ」を参照してください。

4.21.4 コンパクトシングルスイッチジョイスティックの使用

走行

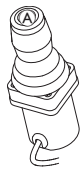


1. ジョイスティックをニュートラル位置から目的の方向へ倒します。



走行の詳細については、「4.8 比例 / 段階式走行モード、39 ページ」を参照してください。

機能カードの切り替え



1. 機能カードを切り替えるには、ジョイスティックボタン(A)を短く押します。
2. プロファイルを切り替えるには、ジョイスティックボタン(A)を長押しします。



機能カードとプロファイルの違いについては、「2.3.3 使用者機能カードの概要、10ページ」を参照してください。
電動シート調整機能の操作については、「4.16.1 シーティングカードからの操作、55ページ」を参照してください。

4.21.5 Sip-N-Puffの使用



注意 負傷または製品損傷の危険性

マウスピースおよび呼吸チューブを含むSip-N-Puffコントロールの取り付けまたは保守が不適切な場合、負傷または損傷の原因となる可能性があります。

Sip-N-Puffインターフェースモジュール内部に水が入ると、ユニットが損傷するおそれがあります。

マウスピース内に唾液が過度に残留すると、性能が低下するおそれがあります。

システム内の詰まり、唾液トラップの目詰まり、または空気漏れにより、Sip-N-Puffが正常に機能しなくなるおそれがあります。

- 電動シート調整の操作を含む車椅子の可動部によって、Sip-N-Puffチューブが挟まれたり損傷したりしないようにしてください。
- Sip-N-Puffインターフェースモジュールに水や唾液が侵入するリスクを低減するため、唾液トラップを必ず取り付けてください。
- マウスピースおよび呼吸チューブは、少なくとも週に2回、温かい流水で洗い流してください。洗浄後は、口腔洗浄液で消毒してください。
- マウスピースは、取り付ける前に完全に乾燥させてください。
- Sip-N-Puffが正常に機能しない場合は、システムに詰まり、唾液トラップの目詰まり、または空気漏れがないか点検してください。必要に応じて、マウスピース、呼吸チューブ、および唾液トラップを交換してください。



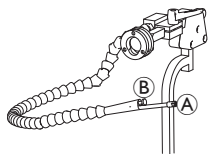
保守および清掃の詳細については、「5 点検整備、95ページ」を参照してください。



Sip-N-Puffは、最も操作しやすい、または直感的な操作方法ではないため、十分な訓練が必要です。初期のチューニング段階では、制限のない安全な屋外で行うことをお勧めします。また、付き添いの方の同伴をお勧めします。

走行

Sip-N-Puffの走行用機能カードは、あらかじめラッチ走行モードに設定されています。詳細については4.10 ラッチ走行モード、41ページを参照してください。



1. マウスピース(A)に強く息を吹き込むと、前進します。
2. マウスピースを通して強く息を吸うと、後退します。
3. ラッチ走行モードでは、マウスピースに軽く息を吹き込むと、右に進路を変えます。
4. ラッチ走行モードでは、マウスピースを通して軽く息を吸うと、左に進路を変えます。



息の強弱を調整するキャリブレーションについては、LiNXシステムのサービスマニュアルを参照してください。

停止

リップスイッチ(B)は、マウスピースに取り付けられています。ラッチ走行モードでは、このスイッチを外部停止スイッチとして使用できます。ラッチ走行中は、常に走行入力を続ける必要はありませんが、マウスピースは口にくわえたままにしてください。走行中にリップスイッチを押すと、すぐに車椅子が停止します。

機能カードの切り替え

リップスイッチは、モード機能スイッチとして使用することもできます。



機能カードとプロファイルの違いについては、「2.3.3 使用者機能カードの概要、10ページ」を参照してください。

1. 車椅子を停止させます。
2. リップスイッチを短く押すと、機能カードが切り替わります。
3. リップスイッチを長く押すと、プロファイルが切り替わります。

4.21.6 Sip-N-Puffヘッドアレイの使用



警告 重傷の危険性

近接センサーは水に敏感です。センサーの近くに十分な量の水があると、センサーが作動し、電動車椅子が意図せず動き出すおそれがあります。

— 髪が濡れた状態でヘッドアレイを操作しないでください。



- 雨天時はヘッドアレイを操作しないでください。
- センサーの近くに水がかかるおそれがある状況では、ヘッドアレイを使用しないでください。



警告 重傷の危険性

- センサーパッドは耐水性ビニール製で、水によってセンサーが作動する前に、水がパッドから素早く流れ落ちるようになっています。センサーパッドが損傷すると、水が内部に浸入し、電動車椅子が意図せず走行するおそれがあります。センサーパッドが吸水性のある素材で覆われると、電動車椅子が意図せず走行するおそれがあります。
- センサーパッドが損傷している場合は、ヘッドアレイを操作しないでください。センサーパッドを直ちに交換してください。
 - センサーパッドをいかなる素材でも覆わないでください。



注意 負傷または製品損傷の危険性

- マウスピースおよび呼吸チューブを含むSip-N-Puffコントロールの取り付けまたは保守が不適切な場合、負傷または損傷の原因となる可能性があります。
- Sip-N-Puffインターフェースモジュール内部に水が入ると、ユニットが損傷するおそれがあります。マウスピース内に唾液が過度に残留すると、性能が低下するおそれがあります。システム内の詰まり、唾液トラップの目詰まり、または空気漏れにより、Sip-N-Puffが正常に機能しなくなるおそれがあります。
- 電動シート調整の操作を含む車椅子の可動部によって、Sip-N-Puffチューブが挟まれたり損傷したりしないようにしてください。
 - Sip-N-Puffインターフェースモジュールに水や唾液が侵入するリスクを低減するため、唾液トラップを必ず取り付けてください。
 - マウスピースおよび呼吸チューブは、少なくとも週に2回、温かい流水で洗い流してください。洗浄後は、口腔洗浄液で消毒してください。
 - マウスピースは、取り付ける前に完全に乾燥させてください。
 - Sip-N-Puffが正常に機能しない場合は、システムに詰まり、唾液トラップの目詰まり、または空気漏れがないか点検してください。必要に応じて、マウスピース、呼吸チューブ、および唾液トラップを交換してください。



保守および清掃の詳細については、「5 点検整備、95ページ」を参照してください。



Sip-N-Puffは、最も操作しやすい、または直感的な操作方法ではないため、十分な訓練が必要です。初期のチューニング段階では、制限のない安全な屋外で行うことをお勧めします。また、付き添いの方の同伴をお勧めします。

ヘッドアレイのパッド内部には近接センサーが内蔵されており、頭の動きによって車椅子を希望する方向へ操作できます。つまり、走行を開始するために、頭でパッドに触れたりスイッチを押したりする必要はありません。頭がセンサーから6mm以内に近づくと、センサーが作動し、車椅子が走行を開始します。

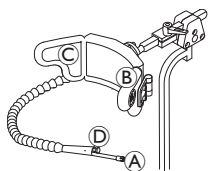
初期設定では、車椅子の電源が入るとヘッドアレイも起動し、電源が切れるとヘッドアレイも停止します。

- I** 車椅子の電源投入時にヘッドアレイが自動的に起動する際は、頭を近接センサーから6mmより離してください。6mm以内にあると、走行 OON 警告が表示され、車椅子は走行できません。OONの詳細については、「6.2 OON(「ニュートラル解除」)、98ページ」を参照してください。

走行

このコンポーネントは、シンプルなSip-N-Puff操作と頭部の動きを組み合わせています。左右への方向転換は、ヘッドアレイのパッドに配置されたセンサーによって制御されます。

Sip-N-Puffの走行用機能カードは、あらかじめラッチ走行モードに設定されています。詳細については4.10 ラッチ走行モード、41ページを参照してください。



1. マウスピース(A)に息を吹き込むと、前進します。
2. マウスピース(A)を通して息を吸うと、後退します。
3. ラッチ走行モードでは、左パッド(B)を押すと左に進路を変えます。
4. ラッチ走行モードでは、右パッド(C)を押すと右に進路を変えます。

- I** 旋回するには、左パッドまたは右パッドを作動させるだけです。

停止

リップスイッチ(D)は、マウスピースに取り付けられています。ラッチ走行モードでは、このスイッチを外部停止スイッチとして使用できます。ラッチ走行中は、常に走行入力続ける必要はありませんが、マウスピースは口にくわえたままにしてください。走行中にリップスイッチを押すと、すぐに車椅子が停止します。

機能カードの切り替え

リップスイッチは、モード機能スイッチとして使用することもできます。

- I** 機能カードとプロファイルの違いについては、「2.3.3 使用者機能カードの概要、10ページ」を参照してください。

1. 車椅子を停止させます。
2. リップスイッチを短く押すと、機能カードが切り替わります。
3. リップスイッチを長く押すと、プロファイルが切り替わります。



シート調整機能は、ヘッドアレイの右パッドまたは左パッドでのみ操作できます。

4.21.7 ヘッドアレイの使用

警告 重傷の危険性
 近接センサーは水に敏感です。センサーの近くに十分な量の水があると、センサーが作動し、電動車椅子が意図せず動き出すおそれがあります。

- 髪が濡れた状態でヘッドアレイを操作しないでください。
- 雨天時はヘッドアレイを操作しないでください。
- センサーの近くに水がかかるおそれがある状況では、ヘッドアレイを使用しないでください。

警告 重傷の危険性
 センサーパッドは耐水性ビニール製で、水によってセンサーが作動する前に、水がパッドから素早く流れ落ちるようになっています。センサーパッドが損傷すると、水が内部に浸入し、電動車椅子が意図せず走行するおそれがあります。センサーパッドが吸水性のある素材で覆われると、電動車椅子が意図せず走行するおそれがあります。

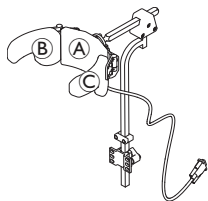
- センサーパッドが損傷している場合は、ヘッドアレイを操作しないでください。センサーパッドを直ちに交換してください。
- センサーパッドをいかなる素材でも覆わないでください。

ヘッドアレイは3象限操作です。ヘッドアレイのパッド内部には近接センサーが内蔵されており、頭の動きによって車椅子を希望する方向へ操作できます。つまり、走行を開始するために、頭でパッドに触れたりスイッチを押したりする必要はありません。頭がセンサーから6mm以内に近づくと、センサーが作動し、車椅子が走行を開始します。

初期設定では、車椅子の電源が入るとヘッドアレイも起動し、電源が切れるとヘッドアレイも停止します。

 車椅子の電源投入時にヘッドアレイが自動的に起動する際は、頭を近接センサーから6mmより離してください。6mm以内にあると、走行OON警告が表示され、車椅子は走行できません。OONの詳細については、「6.2 OON(「ニュートラル解除」)、98ページ」を参照してください。

走行

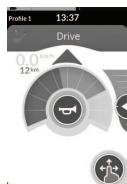


1. 前進走行機能カードを有効にします。
前進するには、中央パッド①を作動させます。
2. 後退走行機能カードに切り替えます。
後退するには、中央パッド①を作動させます。
3. 前進走行機能カードに戻します。
右へ方向転換するには、中央パッド①と右パッド②を同時に作動させます。

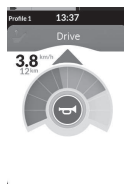
4. 左へ方向転換するには、中央パッド[Ⓐ]と左パッド[Ⓒ]を同時に作動させます。

ディスプレイには、前進 / 後退インジケータが表示されます。

前進走行機能カード



前進有効



後退走行機能カード



後退有効

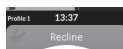


- i** 旋回するには、左パッドまたは右パッドを作動させるだけです。

機能カードの切り替え

 機能カードとプロフィールの違いについては、「2.3.3 使用者機能カードの概要、10ページ」を参照してください。

1. モードスイッチを短く押すと、機能カードが切り替わります。
2. モードスイッチを長押しすると、プロフィールが切り替わります。



シート調整機能は、ヘッドアレイの右パッドまたは左パッドでのみ操作できます。

4.21.8 4スイッチ近接アレイの使用

警告
重傷の危険性

近接センサーは水に敏感です。センサーの近くに十分な量の水があると、センサーが作動し、電動車椅子が意図せず動き出すおそれがあります。

- 雨天時には、4スイッチ近接アレイを使用しないでください。
- センサーの近くに水がかかるとおそれがある状況では、4スイッチ近接アレイを使用しないでください。

4スイッチ近接アレイは、3象限操作に対応しています。4スイッチ近接アレイには4つの近接センサーが搭載されており、電動車椅子の操作や機能カードの切り替えを行うことができます。入力がセンサーから6mm以内に近づくと、センサーが作動します。

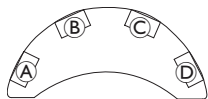
初期設定では、車椅子の電源が入るとセンサーも起動し、電源が切れるとセンサーも停止します。



車椅子の電源投入時にセンサーが自動的に起動する設定の場合は、近接センサーを覆わないでください。覆っていると、走行 OON 警告が表示され、車椅子は走行できません。OONの詳細については、「6.2 OON(「ニュートラル解除」)、98ページ」を参照してください。



以下の図は、Eclipseトレイと組み合わせた設定例を示しています。個別の調整をご希望の場合は、販売店にお問い合わせください。

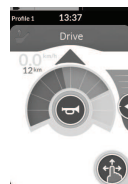


1. 前進するには、センサーBを覆います。
2. 後退するには、センサーDを覆って進行方向を切り替えます。
後退するには、センサーBを覆います。
3. 左に進路を変えるには、センサーAとBを覆います。
4. 右に進路を変えるには、センサーCとBを覆います。

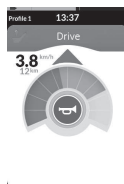
5. 機能カードを切り替えるには、センサー⑩を覆います。

ディスプレイには、前進 / 後退インジケータが表示されます。

前進走行機能カード



前進有効



後退走行機能カード



後退有効



 旋回するには、センサー⑨または⑧を覆うだけです。

4.21.9 リモート停止スイッチの使用

リモート停止スイッチを使用すると、約6m(20フィート)以内の距離から車椅子を停止できます。



1. 停止ボタン⑨を押すと、車椅子が停止します。
2. スタートボタン⑩を押すと、車椅子が再び走行できるようになります。

 リモコンを紛失して車椅子を操作できなくなった場合は、リモート停止スイッチボックスのジャックプラグをパワーモジュールから取り外してください。

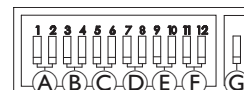
4.21.10 ワイヤレスマウスエミュレーターの使用

1. 外部スイッチを長いビープ音が鳴るまで押して、PROTON BoxのBluetoothをオンにします。
2. ワイヤレスマウスエミュレーターをUSBポート経由でコンピューターに接続します。
3. マウスエミュレーターとヘッドアレイは自動的に接続されます。
4. 初期設定：

- 後方パッド：
マウスが上下に移動します。

- 右パッド：
マウスを左右に移動します。

- 左パッド：
選択



マウスの移動および動作は、ワイヤレスマウスエミュレーター背面のスイッチで変更できます。

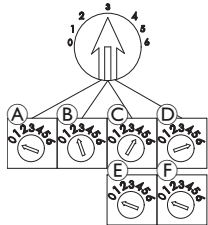
①	ディップスイッチ1・2: マウスの初期移動			
	 低速	 中低速	 中高速	 高速
精密な位置合わせを行うため、初期の移動速度を低速にしています。カーソル遅延と組み合わせて使用するよう設定されており、最初はマウスをゆっくり移動させ、設定した時間が経過すると速度が上がるため、画面上を効率よく移動できます。				
②	ディップスイッチ3・4: カーソルまたはマウスの最大速度			
	 無効	 基準値の2倍	 基準値の4倍	 基準値の8倍
この設定ではカーソルの最高速度を制御します。マウスは初期速度で移動を開始し、その後、この設定で指定した最高速度まで加速します。注: 基準速度は、コンピューターのマウス設定にある操作パネルで設定します。				
③	ディップスイッチ5・6: カーソル遅延			
	 無効	 1.0秒	 2.0秒	 4.0秒
これは、マウスの速度が上がる前にスイッチを押し続ける必要がある初期時間です。この設定は、マウスの初期移動設定およびカーソルの最大速度設定と組み合わせて使用します。				
④	ディップスイッチ7・8: スイッチ遅延			
	 無効	 0.5秒	 1.0秒	 2.0秒
この設定では、カーソルが移動を開始するまでに、方向スイッチを作動させておく時間を制御します。これは、意図しないスイッチ入力を防ぐためです。注: この設定は方向スイッチにのみ適用されます。				
⑤	ディップスイッチ9・10: ラッチ遅延			
	 無効	 1.0秒	 2.0秒	 4.0秒

この設定では、左右クリックスイッチをラッチさせるまでに押し続ける時間を制御します。ラッチが不要になったら、右クリックまたは左クリックスイッチをラッチさせたときと同じ時間だけ押し続けて、ラッチを解除します。

Ⓕ	ディップスイッチ11・12:カーソル移動オプション			
	 3スイッチ	 4スイッチ	 4スイッチ	 5スイッチ
ヘッドアレイを3スイッチマウスエミュレーションで使用する場合、スイッチ11・12はDOWN(下)位置にする必要があります。				
Ⓖ	 オフ	 オン		
	オフ:元のマウス速度を使用します。PCでの使用に適しています。 オン:マウス速度を1/3増加させます。Macでの使用に適しています。			

0～6の数字は、マウスが実行する動作を示します。

Ⓐ～Ⓕの文字は、マウス動作につながる入力方向を示します。

	番号	マウス動作		入力方向	マウス動作
	0	変更なし	Ⓐ	反転	変更なし
	1	下	Ⓑ	左	マウスの左右方向
	2	左	Ⓒ	右	マウスの上下方向
	3	右	Ⓓ	前方	左クリック
	4	上	Ⓔ	左クリック	変更なし
	5	右クリック	Ⓕ	右クリック	変更なし
	6	左クリック			

以下の調整例はあくまで一例です。必要に応じて、販売店が調整できます。

 0を除き、入力方向 / マウス動作(0～6)は、2つのスイッチに重複して設定できません。

4.22 Bluetoothの無効化

内蔵のBluetooth機能は、システムの起動時に無効にできます。



1. 電源ボタンを3秒以上長押しします。

Bluetooth機能が無効になっていることは、ステータスバーのアイコンと、電源ボタン内のステータスLEDが6秒間点滅することで示されます。Bluetooth機能は、次回システムを起動すると再び有効になります。

4.23 バッテリーの充電



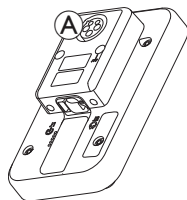
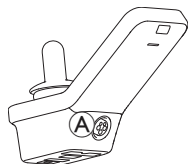
警告 負傷、損傷または死亡の危険性

充電器のコードの配線が不適切な場合は、転倒、巻き込み、絞殺の危険があり、負傷、損傷、死亡の原因となります。

- すべての充電器コードが正しく配線され、固定されていることを確認してください。
- 子供、ペット、身体・精神に障害のある方の近くで充電する場合は、厳重な監督と注意が必要です。



24時間以内に車椅子を使用しない場合は、充電前に電源を再投入してください。これにより、強化されたバッテリーゲージは、車椅子の使用中に正確な読み取りができるよう、電荷を登録します。



1. バッテリー充電器をリモコンの充電ソケット①に接続します。

リモコンの電源がオンになっている場合、システムが充電器に接続されていることを示すため、バッテリー残量ゲージには充電シーケンスが表示され、その終了後におおよそのバッテリー残量が表示されます。



充電率が20%未満になると、バッテリーバーが赤色で **バッテリー同期** 表示されます。



充電率が20% ~ 60%の場合、バッテリーバーはオレンジ色で表示されます。



充電率が60% ~ 100%の場合、バッテリーバーは緑色で表示されます。



新品のバッテリーのみ：リモコンに正確なバッテリー残量を表示するため、充電中は車椅子の電源をオンにしておいてください。新しいバッテリーはフル充電する必要があります。バッテリー同期の手順は、車椅子の電源をオンにしてから24時間以内に実施する必要があります。バッテリー同期の手順については、LiNXサービスマニュアルを参照してください。この手順は、販売店または資格を有する技術者が実施する必要があります。

4.23.1 バッテリーアラーム

ステータスバーの右側には、3種類のバッテリーアラームが表示されます。



バッテリーが過充電状態になると表示されます。直ちにバッテリー充電器を取り外してください。



バッテリー残量がなくなると表示されます。直ちに車椅子の電源を切り、バッテリーを充電してください。



バッテリー電圧がカットオフ電圧として設定された値を下回ると表示されます。これは、バッテリー残量がなくなっており、さらに放電するとバッテリーが損傷することを示しています。深放電状態が続いている間は、10秒ごとにホーンが1回鳴ります。直ちに車椅子の電源を切り、バッテリーを充電してください。

4.24 USB充電器の使用



注意 怪我の危険性

電動車椅子の操作中に携帯電話を使用すると、事故により負傷または物的損害が発生するおそれがあります。
— 走行中に携帯電話を使用する場合は、必ずハンズフリー機器と併用してください。

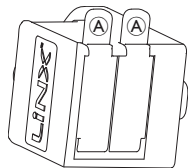


警告！

USB充電器は慎重に取り扱ってください。取り扱いを誤ると、損傷するおそれがあります。

- USB充電器は、常に乾燥した状態に保ってください。USB充電器が濡れた場合は、乾燥させてから使用してください。
- USB充電器を、ほこりや汚れの多い場所で使用または保管しないでください。
- USBポートに先の尖った物を差し込まないでください。

USB充電器を使用すると、通常の電源に接続できない場所でも、携帯電話や対応機器のバッテリーを充電できます。2つのUSBポートは同時に使用でき、それぞれのUSBポートの充電電流は最大1Aです。



1. 栓Ⓐを開きます。
2. デバイスをUSBポートに接続します。



USBポートを使用していない場合は、栓を閉じます。

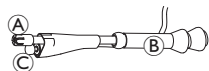


USB充電器の使用は、電動車椅子の走行距離に影響します。走行距離の詳細については、お使いの電動車椅子のユーザーマニュアルの「技術データ」の章を参照してください。

5点検整備

- ！ 警告！**
Sip-N-Puffコントロールの取り付けまたは保守が不適切な場合、水や唾液によって入力モジュールが損傷する原因となる可能性があります。
- マウスピースおよび呼吸チューブは、取り付け前に完全に乾燥させてください。

5.1 マウスピースの交換

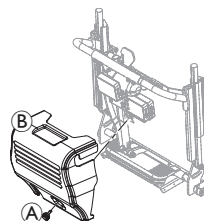


- マウスピース①をグースネック②から取り外します。
リップスイッチ③は、リップスイッチとマウスピースを固定している熱収縮チューブから取り外さないでください。
- 新しいマウスピースを取り付けます。

5.2 唾液トラップの交換

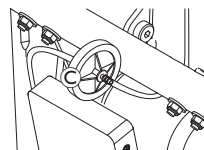
- ！ 警告！**
唾液トラップを逆向きに取り付けると、水や唾液によって入力モジュールが損傷するおそれがあります。
- 唾液トラップは必ず正しい向きで取り付けてください。
 - 入力モジュールへの水や唾液の侵入リスクを低減するため、唾液トラップは必ず取り付けてください。

1.



ネジ / 手回しネジ①を取り外し、バックレストカバー②を取り外します。

2.



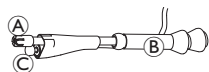
唾液トラップ③をチューブから取り外します。

3.

「INLET」の刻印が入力モジュール側を向くように、新しい唾液トラップを取り付けます。

5.3 Sip-N-Puffの清掃

少なくとも週2回の清掃を推奨します。



1. マウスピース①およびリップスイッチ③をグースネック②から取り外します。
2. 呼吸チューブを唾液トラップから取り外します。詳細については、「5.2 唾液トラップの交換、95ページ」を参照してください。
3. 水やすすぎ液を受けるため、呼吸チューブの下に受け容器を置きます。
4. マウスピースおよび呼吸チューブを温水で十分に洗い流します。
5. 口腔洗浄液ですすいで消毒します。
6. 取り付け前に完全に乾燥させます。
7. マウスピース、リップスイッチ、および呼吸チューブを取り付けます。

6トラブルシューティング

6.1故障診断

電子システムに故障が表示された場合は、以下の故障発見ガイドを使用して故障を特定してください。

 診断を開始する前に、ドライブ電子システムの電源が入っていることを確認してください。

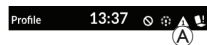
ステータス表示がオフの場合：

- ドライブ電子システムの電源が入っているか確認してください。
- すべてのケーブルが正しく接続されているか確認してください。
- バッテリーが放電していないことを確認してください。

ステータス表示に故障番号が表示された場合：

- 次のセクションに進んでください。

6.1.1障害コードと診断コード



システムの電源投入時に障害がある場合は、ステータスバーに障害アイコン④が表示されます。三角形内の数字は、障害の種類を示します。



これに伴い、電源ボタン内のステータスLEDが赤色に点滅します。点滅回数は、ステータスバーに表示される数字と同じです。

以下の表に、障害表示の内容と、問題を解決するために実施できる対処方法の例を示します。記載されているアクションは特定の順序ではなく、あくまでも提案です。

その意図は、提案の1つが問題をクリアするのに役立つかもしれないということです。疑わしい場合は、プロバイダーにお問い合わせください。

障害アイコン	障害内容	対処方法
	遠隔障害	• ケーブルとコネクタを確認してください。 • プロバイダーにお問い合わせください。
	ネットワークまたは構成の障害	• ケーブルとコネクタを確認してください。 • バッテリーを充電します。 • 充電器を確認してください。 • プロバイダーにお問い合わせください。
	モーター ¹¹ の障害	• ケーブルとコネクタを確認してください。
	モーター ²¹ の障害	• プロバイダーにお問い合わせください。

障害アイコン	障害内容	対処方法
	左側電磁ブレーキの障害	- ケーブルとコネクタを確認してください。 - 電磁ブレーキが作動していることを確認してください。 - お使いの車椅子の取扱説明書内の「フリーホイールモードで電動車椅子を押す」の章を参照してください。 - プロバイダーにお問い合わせください。
	右側電磁ブレーキの障害	- ケーブルとコネクタを確認してください。 - モジュールを確認します。 - バッテリーを充電します。 - 車椅子が動けなくなった場合は、後退するか、障害物を取り除いてください。 - プロバイダーにお問い合わせください。
	モジュール障害 (リモートモジュール以外)	- ケーブルとコネクタを確認してください。 - モジュールを確認します。 - バッテリーを充電します。 - 車椅子が動けなくなった場合は、後退するか、障害物を取り除いてください。 - プロバイダーにお問い合わせください。

1 車椅子モデルに応じたモーターの構成

6.200N(「ニュートラル解除」)

00N(「ニュートラル解除」)は、システムの主入力装置がニュートラル解除状態にある場合に、電動車椅子の機能が意図せず操作されるのを防ぐための安全機能です。

比例制御ジョイスティックでは、ジョイスティックがニュートラル範囲外にある場合、ニュートラル解除状態となります。ディスクリフト(スイッチ)ジョイスティックでは、ジョイスティックがスイッチしきい値を超えた場合、ニュートラル解除状態となります。スイッチでは、1つ以上のスイッチが作動している場合、ニュートラル解除状態となります。

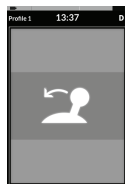
主入力装置がニュートラル解除状態にあり、次のいずれかに該当する場合は、00N(ニュートラル解除)表示が表示されます。

- システムが起動中の場合
- 機能変更後
- システムが抑制状態または駆動ロックアウト状態から解除された場合
- 設定メニューを終了したとき
- 間接ナビゲーションを終了したとき
- レストを終了したとき
- Live Handover時

 出力が設定されていない象限では、走行機能と非走行機能でOON(ニュートラル解除)の作動条件が若干異なります。

- シーティングなどの非走行機能では、出力が設定されていない象限で主入力装置がニュートラル解除状態にある場合、OON(ニュートラル解除)は作動しません。これは、例えばヘッドアレイ使用者が左右のパッドのみに出力を設定している場合に有効です。この場合、OON(ニュートラル解除)を作動させることなく、中央のパッドに頭を預けて休むことができます。
- 走行機能では、象限の出力設定にかかわらず、システムの起動時またはスリープからの復帰時に主入力装置がニュートラル解除状態にある場合は、常にOON(ニュートラル解除)が作動します。

ドライブOON警告



走行時のOON警告中は、OONオーバーレイが表示され、車椅子は走行できません。主入力装置がニュートラル位置に戻ると、警告は解除され、車椅子は通常どおり走行できます。

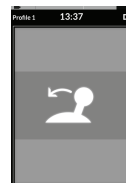
シーティングOON警告



シーティングOON警告中は、OONオーバーレイが表示され、シート調整機能は作動しません。主入力装置がニュートラル位置に戻ると、警告表示は解除され、シート調整機能は通常どおり作動します。



ユーティリティ機能のOON警告



ユーティリティ機能のOON警告中は、OONオーバーレイが表示され、ユーティリティ機能は作動しません。主入力装置がニュートラル位置に戻ると、警告は解除され、ユーティリティ機能は通常どおり作動します。

7技術データ

7.1技術仕様

機械仕様	
許容動作・保管・湿度条件	
ISO 7176-9に基づく動作温度範囲：	-25 ~ +50°C
推奨保管温度：	15 °C
ISO 7176-9に基づく保管温度範囲：	-40 ~ +65°C
ISO 7176-9に基づく動作湿度範囲：	0% ~ 90% RH
保護等級：	IPX4¹

¹ IPX4等級とは、電気系統が飛沫水から保護されていることを意味します。

操作力	
ジョイスティック(DLX-REM400のみ)	1.9 N
電源ボタン	2.5 N

電気仕様				
パラメーター	最小	名目	最大	単位
動作電圧 (Vbatt)	17	24	34	V
待機電流	-	70	-	24V時のmA
待機電流(電源オフ時)	-	-	0.23	24V時のmA

**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

1683962-L 2026年08月10日



Yes, you can.®