

Invacare® LiNX



it Sistema dei comandi
Manuale per la manutenzione



RIVENDITORE: Conservare questo manuale.
Le procedure indicate nel presente manuale DEVONO essere eseguite da tecnici qualificati.



Yes, you can.®

© 2023 Invacare Corporation

Tutti i diritti riservati. È proibita la riproduzione, la duplicazione o la modifica parziale o completa, salvo previa autorizzazione scritta da parte di Invacare. I marchi sono contrassegnati da ™ e ®. Tutti i marchi sono di proprietà o licenza di Invacare Corporation o di sue affiliate, salvo indicazione contraria.

Invacare si riserva il diritto di modificare le specifiche del prodotto senza ulteriore preavviso.

Sommario

| | |
|--|------------|
| 1 Generale | 5 |
| 1.1 Introduzione | 5 |
| 1.2 Informazioni generali | 5 |
| 1.3 Simboli in questo manuale | 5 |
| 1.4 Immagini nel presente manuale | 6 |
| 2 Sicurezza | 7 |
| 2.1 Informazioni per la sicurezza | 7 |
| 2.2 Note sulla sicurezza relative all'impianto elettrico | 7 |
| 3 Montaggio | 8 |
| 3.1 Coppie di serraggio | 8 |
| 3.2 Tabella di conversione da misure imperiali a metriche | 8 |
| 3.3 Panoramica dei componenti | 10 |
| 3.4 Montaggio del modulo elettrico | 16 |
| 3.5 Posizioni di montaggio sulle carrozzine | 18 |
| 3.6 Piedinature delle porte | 19 |
| 3.7 Configurazioni delle porte degli attuatori (impostazioni di fabbrica) | 19 |
| 3.7.1 Configurazioni delle porte per i sistemi con DLX-REM2xx (Versione UE con sedile Modulite) | 20 |
| 3.7.2 Configurazione delle porte per sistemi non espandibili (versione USA) | 21 |
| 3.7.3 Configurazione delle porte per i sistemi con DLX-REM400 e DLX-REM500 (con sedile Ultra Low Maxx) | 22 |
| 3.7.4 Configurazioni delle porte per Functionkeys | 23 |
| 3.8 Schemi elettrici | 23 |
| 3.8.1 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite | 24 |
| 3.8.2 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite (solo Pronto M41) | 31 |
| 3.8.3 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite (solo Fox) | 32 |
| 3.8.4 Cablaggio per il sistema di seduta Ultra Low Maxx | 35 |
| 3.9 Montaggio dei comandi principali | 39 |
| 3.9.1 Montaggio di comandi sul supporto del comando standard | 39 |
| 3.9.2 Montaggio di comandi sul supporto del comando basculante | 40 |
| 3.9.3 Montaggio di comandi sul supporto del comando Quad Link | 42 |
| 3.9.4 Montaggio di comandi sui supporti dei comandi per assistenti | 43 |
| 3.9.5 Montaggio degli interruttori a levetta sul DLX-REM400 | 46 |
| 3.10 Montaggio di comandi primari sul supporto intermedio del nucleo | 46 |
| 3.11 Montaggio dei comandi secondari | 48 |
| 3.11.1 Montaggio dell'adattatore KCLICKfix per IDC | 48 |
| 3.11.2 Installazione del DLX-ACU200 | 48 |
| 3.11.3 Montaggio di DLX-CR400 | 51 |
| 3.11.4 Installazione del DLX-REM050 | 53 |
| 3.12 Installazione dei componenti ASL | 54 |
| 3.12.1 Installazione delle scatole di interfaccia | 54 |
| 3.12.2 Installazione del joystick compatto a interruttore singolo | 58 |
| 3.12.3 Installazione del micro joystick di controllo estremità | 62 |
| 3.12.4 Installazione del joystick pediatrico compatto | 65 |
| 3.12.5 Installazione del vassoio ellittico con i sensori di prossimità | 69 |
| 3.13 Montaggio dell'interruttore a 10 vie | 69 |
| 3.13.1 Installazione dell'interruttore a 10 vie per Modulite | 70 |
| 3.13.2 Montaggio dell'interruttore a 10 vie su Ultra Low Maxx | 71 |
| 3.13.3 Sostituzione delle etichette | 73 |
| 4 Sostituzione dei componenti della carrozzina | 74 |
| 4.1 Informazioni generali sulla configurazione | 74 |
| 4.2 Sincronizzazione della batteria su batterie nuove | 74 |
| 4.3 Sostituzione del modulo elettrico come pezzo di ricambio | 74 |
| 4.4 Procedura di configurazione dopo la sostituzione del modulo elettrico | 74 |
| 5 La carrozzina e LiNX Access | 76 |
| 5.1 Chiave LiNX Access | 76 |
| 5.1.1 Rinomina della chiave LiNX Access (possibile solo con l'applicazione LiNX Access per PC) | 76 |
| 5.2 Panoramica della carrozzina e LiNX Access | 77 |
| 5.2.1 Panoramica dei profili | 79 |
| 5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore | 80 |
| 5.2.3 Panoramica delle impostazioni del display | 85 |
| 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO) | 85 |
| 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo | 90 |
| 6 Procedura di programmazione consigliata | 94 |
| 6.1 Punto 1 – Test di accensione | 94 |
| 6.2 Passaggio 2 - Controllo dell'orientamento dei motori | 95 |
| 6.3 Punto 3 - Impostazione della compensazione del carico | 95 |
| 6.3.1 Calibrazione della compensazione adattiva del carico (strumento per iOS) | 96 |
| 6.3.2 Calibrazione della compensazione adattiva del carico (Strumento per PC) | 97 |
| 6.4 Passaggio 4 – Regolazione delle impostazioni di velocità | 99 |
| 6.5 Punto 5 – Regolazione delle impostazioni di accelerazione | 101 |
| 7 Utilizzo dell'applicazione LiNX Access per iOS | 104 |
| 7.1 Barra di navigazione | 104 |
| 7.1.1 Menu delle applicazioni | 104 |
| 7.1.2 Modifica del nome del programma | 105 |
| 7.2 Schermata Home | 106 |
| 7.3 Azioni del contesto di collegamento | 106 |
| 7.3.1 Collegamento allo schermo del dispositivo | 107 |
| 7.3.2 Lettura di un programma dalla carrozzina | 108 |
| 7.3.3 Ripristino delle configurazioni predefinite della carrozzina | 108 |
| 7.3.4 Conversione dei file di configurazione | 108 |
| 7.3.5 Modifica di un programma | 109 |
| 7.3.6 Scrittura di un programma sulla carrozzina | 110 |
| 7.3.7 Salvataggio di un programma | 111 |
| 7.3.8 Aggiornamento del firmware | 112 |
| 7.3.9 Acquisizione del certificato LAK | 113 |
| 7.4 Azioni del contesto di file | 113 |
| 7.4.1 Schermata Load from file (Carica da file) | 114 |
| 7.4.2 Scrittura di file bundle | 114 |
| 7.4.3 Apertura dei file | 115 |
| 7.4.4 Eliminazione dei file | 116 |
| 7.4.5 Invio di file tramite e-mail | 116 |
| 8 Utilizzo dell'applicazione LiNX Access per PC | 119 |
| 8.1 Installazione del software | 119 |
| 8.1.1 Utilizzo del Bluetooth su un computer | 120 |
| 8.2 Panoramica di layout | 121 |
| 8.3 Concetti | 123 |
| 8.4 Controllo e aggiornamento all'ultima versione | 123 |
| 8.5 Azioni del contesto di collegamento | 124 |
| 8.5.1 Collegamento/scollegamento di LiNX Access per PC | 124 |
| 8.5.2 Scrittura di un programma sulla carrozzina | 125 |
| 8.5.3 Leggere un programma dalla carrozzina | 125 |
| 8.5.4 Salvataggio di un programma come file | 125 |
| 8.5.5 Acquisizione del certificato LAK | 126 |
| 8.5.6 Aggiornamento del firmware | 126 |
| 8.5.7 Ripristino delle configurazioni predefinite della carrozzina | 127 |
| 8.5.8 Caricamento delle configurazioni predefinite | 129 |
| 8.5.9 Conversione dei file di configurazione | 129 |
| 8.6 Azioni del contesto di file | 130 |
| 8.6.1 Aprire/chiedere un file | 130 |
| 8.6.2 Rimozione di un file dall'elenco | 131 |
| 8.6.3 Scrittura dei file bundle sulla carrozzina | 131 |

| | | |
|-----------|--|------------|
| 9 | Modifica delle configurazioni della carrozzina | 132 |
| 9.1 | Azioni su profili e funzioni | 132 |
| 9.1.1 | Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con lo strumento per iOS | 132 |
| 9.1.2 | Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con lo strumento per PC | 136 |
| 9.2 | Modifica dei nomi delle funzioni e dei profili | 139 |
| 9.3 | Modifica dei parametri di guida | 141 |
| 9.3.1 | Modifica numerica dei parametri di guida | 141 |
| 9.3.2 | Modifica grafica dei parametri di guida (solo strumenti iOS) | 141 |
| 9.4 | Regolazione del funzionamento dei quadranti | 142 |
| 9.4.1 | Regolazione delle direzioni di guida | 144 |
| 9.5 | Configurazione di un sistema per il blocco guida | 145 |
| 9.6 | Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida | 146 |
| 9.7 | Modifica dei parametri di illuminazione | 147 |
| 9.8 | Modifica dei parametri di seduta | 148 |
| 9.8.1 | Angoli di attivazione (strumento per iOS) | 151 |
| 9.8.2 | Angoli di attivazione (strumento per PC) | 151 |
| 9.9 | Modifica dei parametri dell'assistente | 152 |
| 9.10 | Modifica delle funzioni delle utility | 152 |
| 9.11 | Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick) | 157 |
| 9.12 | Conformazione del joystick | 159 |
| 9.13 | Configurazione del riposo | 161 |
| 9.14 | Attivazione della navigazione indiretta | 164 |
| 9.15 | Configurazione input/uscita del controllo (controllo IO) | 167 |
| 9.15.1 | Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per iOS) | 167 |
| 9.15.2 | Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC) | 169 |
| 9.15.3 | Configurazione del pulsante di accensione esterno | 171 |
| 9.15.4 | Configurazione dei clic del mouse | 172 |
| 9.15.5 | Configurazione degli interruttori a levetta | 175 |
| 9.15.6 | Configurazione degli interruttori esterni | 179 |
| 9.15.7 | Programmazione dei pulsanti multifunzione | 180 |
| 9.16 | Controllo condizionale I/O | 181 |
| 9.16.1 | Regola sempre | 187 |
| 9.16.2 | Regola condizionale | 191 |
| 9.16.3 | Regola condizionale/altrimenti | 198 |
| 9.17 | Installazione/Configurazione di interruttori alternativi | 202 |
| 9.18 | Installazione per il comando a succhio e soffio | 204 |
| 9.18.1 | Calibrazione del comando a succhio e soffio | 205 |
| 10 | Diagnostica | 211 |
| 10.1 | Visualizzare il System Summary (Riepilogo del sistema) | 211 |
| 10.2 | Visualizzazione degli errori attivi | 211 |
| 10.3 | Visualizzazione delle statistiche sulla carrozzina | 212 |
| 10.4 | Visualizzazione di Diagnostica in tempo reale | 215 |
| 10.5 | Svuotamento del registro degli eventi | 215 |
| 11 | Struttura del nome del programma | 216 |
| 11.1 | Formato dei nomi | 217 |
| 11.2 | Schema di utilizzo | 220 |

1 Generale

1.1 Introduzione

Il presente manuale per la manutenzione contiene informazioni sul montaggio, la regolazione e la manutenzione avanzata del prodotto. Al fine di garantire un uso sicuro del prodotto, leggere attentamente questo documento e il manuale d'uso e seguire le istruzioni di sicurezza.

Il manuale d'uso è disponibile sul sito web di Invacare oppure si può contattare il proprio rappresentante Invacare. Vedere gli indirizzi alla fine del presente documento.

Invacare si riserva il diritto di modificare le specifiche del prodotto senza ulteriore preavviso.

Prima di leggere il presente documento, verificare di essere in possesso dell'ultima versione, disponibile in formato PDF sul sito web Invacare.

Per informazioni sulla prevendita e sull'utente, vedere il manuale d'uso.

Per ulteriori informazioni sul prodotto, ad esempio le note sulla sicurezza del prodotto e i richiami di prodotti, si prega di contattare il proprio rappresentante Invacare. Vedere gli indirizzi alla fine del presente documento.

1.2 Informazioni generali

Gli interventi di manutenzione e assistenza devono essere eseguiti tenendo conto del presente documento.

Si noti che alcune sezioni contenute nel presente documento potrebbero non riguardare il proprio prodotto, in quanto il presente documento si applica a tutti i modelli disponibili (alla data di stampa). Se non specificato diversamente, ogni sezione del presente documento si riferisce a tutti i modelli del prodotto.

I modelli e le configurazioni disponibili nel proprio paese sono riportati nei documenti di vendita specifici per paese.

È obbligatorio rispettare le informazioni sulla sicurezza.

Le informazioni sul funzionamento o gli interventi generali di manutenzione e cura del prodotto devono essere prelevate dal manuale per la manutenzione.

Il montaggio degli accessori potrebbe non essere descritto nel presente documento. Fare riferimento al manuale fornito con l'accessorio. I manuali aggiuntivi possono essere ordinati a Invacare. Vedere gli indirizzi alla fine del presente documento.

Nel catalogo dei ricambi sono disponibili informazioni per l'ordine dei pezzi di ricambio.

I pezzi di ricambio devono corrispondere ai componenti originali Invacare. Utilizzare esclusivamente pezzi di ricambio approvati da Invacare.

La manutenzione e la revisione del prodotto devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato.

Il requisito minimo per i tecnici addetti alla manutenzione è aver ricevuto un'apposita formazione, ad esempio nel settore delle biciclette o della meccanica ortopedica, o essere in possesso di un'adeguata esperienza di lavoro a lungo termine. L'esperienza nell'uso di dispositivi di misurazione elettrica (multimetro) è un ulteriore requisito. È consigliata la formazione specialistica Invacare.

Le modifiche al veicolo elettrico che possono derivare da interventi di manutenzione o revisione eseguiti in modo non corretto o improprio comportano l'esclusione di qualsiasi responsabilità da parte di Invacare.

Per eventuali problemi o domande rivolgersi al proprio fornitore.

1.3 Simboli in questo manuale

In questo manuale tutte quelle situazioni non sicure o pericolose che possono portare a lesioni alle persone o danni ai materiali sono evidenziate mediante simboli e avvertimenti. Qui di seguito sono riportate le spiegazioni di tutti i possibili avvertimenti.



ATTENZIONE

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, potrebbe essere causa di morte o lesioni gravi.



AVVERTENZA

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, potrebbe essere causa di lesioni minori o leggere.



AVVISO

Indica una situazione pericolosa che, se non evitata, potrebbe essere causa di danni al prodotto.



Consigli

Indica consigli utili, raccomandazioni e informazioni per un uso efficace e senza inconvenienti.



Utensili

Identifica gli utensili richiesti, ovvero i componenti e gli elementi necessari per svolgere determinati lavori.

Altri simboli

(Non applicabile per tutti i manuali)

Persona responsabile per il Regno Unito

Indica se un prodotto non è fabbricato nel Regno Unito.



Logo Triman

Indica norme relative al riciclaggio e alla raccolta differenziata (solo per la Francia).

1.4 Immagini nel presente manuale

Le immagini dettagliate riportate nel presente manuale riportano dei contrassegni che identificano i vari componenti. I contrassegni dei componenti citati nel testo e nelle istruzioni di funzionamento fanno sempre riferimento all'immagine immediatamente precedente.

2 Sicurezza

2.1 Informazioni per la sicurezza



ATTENZIONE!

Le procedure in questo manuale per la manutenzione devono essere eseguite da un rivenditore specializzato o da un tecnico addetto alla manutenzione qualificato.

- Non usare questo prodotto o nessun altro dispositivo opzionale disponibile senza prima aver letto e compreso a fondo le presenti istruzioni e ogni altro materiale informativo come il Manuale d'uso, i Manuali per l'installazione o le Schede istruttive forniti con questo prodotto o con le apparecchiature opzionali.



Le informazioni contenute nel presente manuale possono essere modificate senza preavviso.

2.2 Note sulla sicurezza relative all'impianto elettrico



ATTENZIONE!

Pericolo di incendio e ustioni a causa di cortocircuiti

- Il veicolo elettrico deve essere completamente spento prima di procedere alla rimozione di componenti sotto tensione. A tale scopo, rimuovere le batterie. Per informazioni sulla rimozione delle batterie, consultare il manuale per la manutenzione della carrozzina specifica.
- Evitare di causare cortocircuiti dei contatti quando si effettuano misurazioni sui componenti sotto tensione.



ATTENZIONE!

Pericolo di lesioni o danni dovuti a cortocircuiti

I pin dei connettori sui cavi collegati al modulo elettrico possono essere sotto tensione anche quando il sistema è spento.

- I cavi con pin sotto tensione devono essere collegati, bloccati o coperti (con materiali non conduttivi) in modo da non essere esposti al contatto umano o a materiali che possano causare cortocircuiti.
- Quando si devono scollegare dei cavi con pin sotto tensione, ad esempio in caso di rimozione del cavo bus dal comando per motivi di sicurezza, assicurarsi di bloccare o coprire i pin (con materiali non conduttivi).



Pericolo di danni ai pin dei connettori

- Se si toccano i pin dei connettori, questi possono sporcarsi o essere danneggiati da scariche elettrostatiche.
- Non toccare i pin dei connettori.

Per ottimizzare le prestazioni, ridurre al minimo le emissioni EMC, massimizzare l'immunità EMC ed ESD e garantire che il cablaggio della carrozzina sia sicuro e in ordine, rispettare le seguenti linee guida:

- Tutti i cavi devono essere conformi ai requisiti della norma ISO 7176-14.
- Mantenere tutti i cavi i più corti possibile.
- Tutti i cavi utilizzati devono essere ignifughi a norma VW-1 (UL 1581) o equivalente.
- Evitare di disporre i cavi ad anello, in particolare evitare gli anelli di cavi singoli anziché di coppie di cavi.
- Se possibile, disporre i cavi a coppie o a gruppi. Ad esempio, posare insieme il cavo positivo e quello negativo della batteria, così come il cavo positivo e quello negativo del motore. Raggruppare i cavi e fissarli al telaio.
- Se possibile, evitare di disporre i cavi (ivi compreso il cavo del motore) vicino alla scatola del motore.
- Assicurarsi che tutti i telai ausiliari del veicolo, in particolare i motori e la scatola del controller, siano raggiunti dai collegamenti elettrici.
- Non utilizzare il telaio del veicolo come messa a terra. I collegamenti elettrici a bassa resistenza verso il telaio rappresentano un rischio per la sicurezza e non sono ammessi dalle norme internazionali sulla sicurezza.
- Per ridurre al minimo le emissioni elettromagnetiche generate dalle spazzole dei motori, potrebbe essere necessario installare i condensatori tra i portaspazzole e la scatola del motore. Assicurarsi che i conduttori siano i più corti possibile. Un tipo di condensatore adeguato è un condensatore ceramico 4n7 - 2kV.
- Per ottenere le migliori prestazioni elettriche, la sezione del cavo deve essere più grande possibile, ma non più di quanto è in grado di accomodare la crimpatura del connettore. Utilizzare sempre gli attrezzi corretti per la crimpatura.
- I diametri minimi dei cavi sono indicate nelle sezioni relative al cablaggio.
- Per i segnali a bassa corrente, non utilizzare cavi con sezione inferiore a 0,5 mm²/20 AWG, in quanto non sono sufficientemente resistenti per questa applicazione.
- Il tipo di cavo utilizzato deve essere in grado di sopportare le sollecitazioni meccaniche ed ambientali che dovrà verosimilmente affrontare.
- Non utilizzare cavi danneggiati o usurati. Un cavo danneggiato può potenzialmente produrre calore localizzato, scintille o archi elettrici e diventare una fonte di incendio.
- Proteggere tutti i cavi da eventuali contatti con materiale infiammabile.
- In caso di montaggio di una prolunga, orientare il connettore femmina orizzontalmente o verso il basso e proteggerlo da spruzzi d'acqua diretti. Se l'estensore per cablaggio dovrà essere scollegato di frequente, orientare il connettore femmina in modo che sia rivolto verso il basso

3 Montaggio

3.1 Coppie di serraggio


AVVERTENZA!

Il serraggio non corretto di viti, bulloni o connettori in plastica può danneggiare il veicolo elettrico.

- Serrare sempre viti, bulloni, ecc. rispettando la coppia di serraggio indicata.
- Serrare manualmente solo le viti o i bulloni non elencati qui di seguito.

Le coppie di serraggio indicate nell'elenco seguente sono calcolate in base al diametro della filettatura di viti e bulloni per cui non sono stati determinati valori specifici. Tutti i valori presuppongono che la filettatura sia asciutta e non lubrificata.

| Filettatura | Coppia di serraggio in Nm $\pm 10\%$ |
|-------------|--------------------------------------|
| M4 | 3 Nm |
| M5 | 6 Nm |
| M6 | 10 Nm |
| M8 | 25 Nm |
| M10 | 49 Nm |
| M12 | 80 Nm |
| M14 | 120 Nm |
| M16 | 180 Nm |

3.2 Tabella di conversione da misure imperiali a metriche

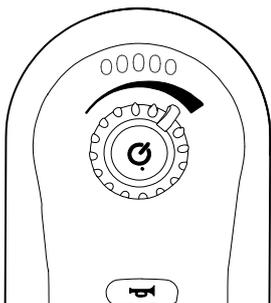
Questa tabella può essere utilizzata come riferimento per ritrovare la corretta dimensione degli strumenti.

| IMPERIALE | METRICO |
|----------------|-----------|
| pollici | mm |
| 5/64 | 1,9844 |
| 3/32 | 2,3813 |
| 7/64 | 2,7781 |
| 1/8 | 3,1750 |
| 9/64 | 3,5719 |
| 5/32 | 3,9688 |
| 11/64 | 4,3656 |
| 3/16 | 4,7625 |
| 13/64 | 5,1594 |
| 7/32 | 5,5563 |
| 15/64 | 5,9531 |
| 1/4 | 6,3500 |
| 17/64 | 6,7469 |
| 9/32 | 7,1438 |
| 19/64 | 7,5406 |
| 5/16 | 7,9375 |
| 21/64 | 8,3344 |
| 11/32 | 8,7313 |
| 23/64 | 9,1281 |
| 3/8 | 9,5250 |
| 25/64 | 9,9219 |

| IMPERIALE | METRICO |
|------------------|----------------|
| pollici | mm |
| 13/32 | 10,3188 |
| 27/64 | 10,7156 |
| 7/16 | 11,1125 |
| 29/64 | 11,5094 |
| 15/32 | 11,9063 |
| 31/64 | 12,3031 |
| 1/2 | 12,7000 |
| 33/64 | 13,0969 |
| 17/32 | 13,4938 |
| 35/64 | 13,8906 |
| 9/16 | 14,2875 |
| 37/64 | 14,6844 |
| 19/32 | 15,0813 |
| 39/64 | 15,4781 |
| 5/8 | 15,8750 |
| 41/64 | 16,2719 |
| 21/32 | 16,6688 |
| 43/64 | 17,0656 |
| 11/16 | 17,4625 |
| 45/64 | 17,8594 |
| 23/32 | 18,2563 |
| 47/64 | 18,6531 |
| 3/4 | 19,0500 |
| 49/64 | 19,4469 |
| 25/32 | 19,8438 |
| 51/64 | 20,2406 |
| 13/16 | 20,6375 |
| 53/64 | 21,0344 |
| 27/32 | 21,4313 |
| 55/64 | 21,8281 |
| 7/8 | 22,2250 |

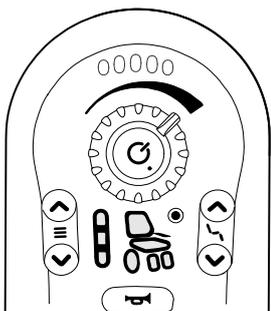
3.3 Panoramica dei componenti

Moduli di comando



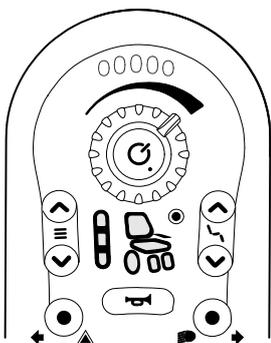
DLX-REM110

- Funzione di guida



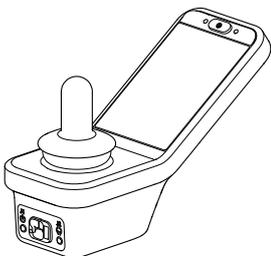
DLX-REM211

- Funzione di guida
- Funzione di seduta azionata elettricamente



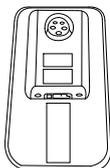
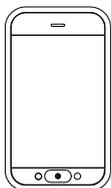
DLX-REM216

- Funzione di guida
- Funzione di seduta azionata elettricamente
- Funzione di illuminazione



DLX-REM400

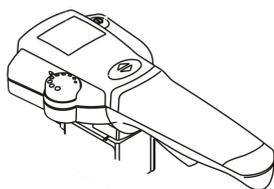
- Interfaccia a sfioramento per semplificare:
 - Funzioni di guida multiple
 - Funzioni di seduta multiple azionate elettricamente
 - Funzione di illuminazione
- Pulsanti multifunzione
- Prese a jack da 3,5 mm



DLX-REM500

- Interfaccia a sfioramento per semplificare:
 - Funzioni di guida multiple
 - Funzioni di seduta multiple azionate elettricamente
 - Funzione di illuminazione
- Pulsanti multifunzione
- Prese a jack da 3,5 mm

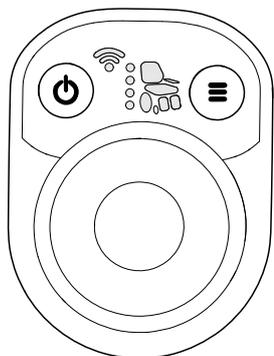
Moduli di comando secondari



LiNX IDC

Comando intuitivo doppio

- Pulsante On/Off
- Selettore della velocità
- Display indicatore della direzione di guida



DLX-CR400

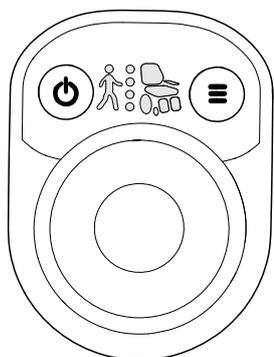
Comando compatto

- Pulsante On/Off
- Pulsante del menu
- Display per le funzioni di guida, di seduta e di connettività

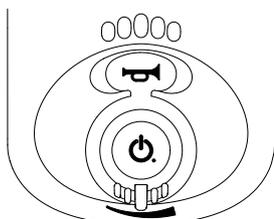
DLX-CR400LF

Comando compatto a forza ridotta

- Come per il comando compatto
- Con joystick a forza ridotta

Centralina dell'assistente
(DLX-ACU200)

- Pulsante di selezione On/Off, rispettivamente
- Pulsante del menu
- Display per le funzioni di guida e di seduta e indicazione di "controllo".



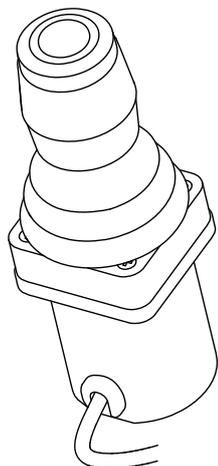
DLX-REM050

- Centralina dell'assistente con funzione di guida

Componenti ASL



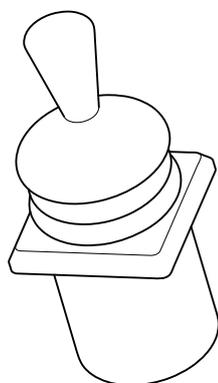
ASL 138
Joystick di controllo estremità



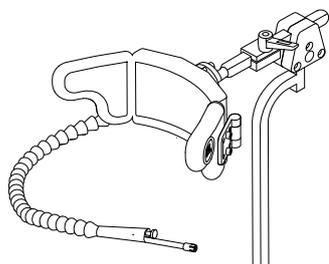
ASL 133
Joystick compatto a interruttore singolo



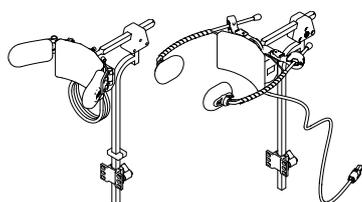
ASL 130
Joystick di controllo estremità micro



ASL 132
Joystick compatto

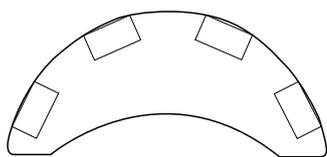


ASL 109
Comando a testa a succhio e soffio



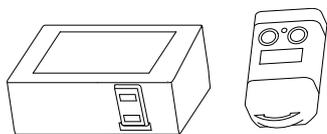
ASL 104/ASL 104P
Comando a testa

Componenti ASL



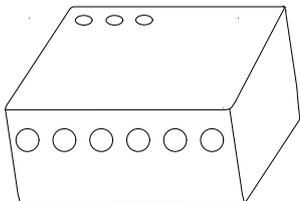
ASL 106

Comando di prossimità a quattro sensori



ASL 504

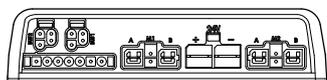
Interruttore di spegnimento del comando



Accessori wireless per ATOM:

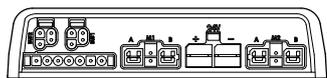
- Emulatore del mouse wireless ASL 558
- Ricettacolo wireless a tre sensori ASL 557-3

Moduli elettrici



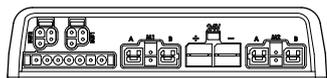
DLX-PM60

- Corrente massima 63 A
- 2 prese bus
- Compensazione dinamica del carico
- Compensazione adattiva del carico
- Porta multiuso
- Orologio in tempo reale



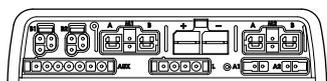
DLX-PM75

- Corrente massima 78 A
- 2 prese bus
- Compensazione dinamica del carico
- Compensazione adattiva del carico
- Porta multiuso
- Orologio in tempo reale



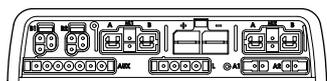
DLX-PM120

- Corrente massima 120 A
- 2 prese bus
- Compensazione dinamica del carico
- Compensazione adattiva del carico
- Porta multiuso
- Orologio in tempo reale



DLX-PM75AL

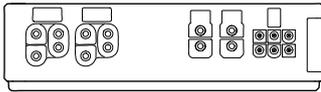
- Corrente massima 78 A
- 2 prese bus
- Compensazione dinamica del carico
- Compensazione adattiva del carico
- Porta multiuso
- 2 attuatori
- 3 luci
- Orologio in tempo reale



DLX-PM120AL

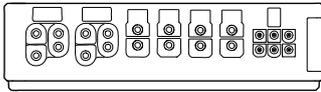
- Corrente massima 120 A
- 2 prese bus
- Compensazione dinamica del carico
- Compensazione adattiva del carico
- Porta multiuso
- 2 attuatori
- 3 luci
- Orologio in tempo reale

Moduli e interfacce di seduta LiNX



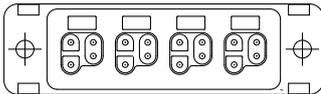
DLX-ACT200

- 2 canali per attuatori
- 2 porte bus
- 1 porta GPI (general purpose input) a 6 pin
- LED di stato del modulo
- Attuatore alimentato tramite bus



DLX-ACT400

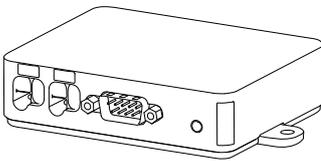
- 4 canali per attuatori
- 2 porte bus
- 1 porta GPI (general purpose input) a 6 pin
- LED di stato del modulo
- Attuatore alimentato tramite bus



GLM-CONX4

Connettore a 4 vie

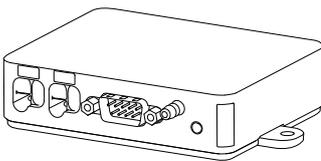
- Blocco di espansione per il collegamento a moduli multipli supplementari in un sistema LiNX



DLX-IN200

Modulo di input

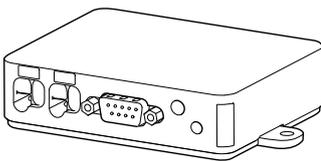
- Connettore DB9 per input proporzionale e commutato
- Alimentazione elettrica a 12 V (200 mA)
- Input jack (stereo)
- 2 connettori bus LiNX
- Indicatore di attività per la visualizzazione delle richieste di input



DLX-IN500

Modulo di input

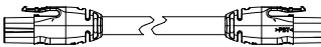
- Connettore DB9 per input proporzionale e commutato
- Alimentazione elettrica a 12 V (200 mA)
- Ugello per succhio e soffio
- Input jack (stereo)
- 2 connettori bus LiNX
- Indicatore di attività per la visualizzazione delle richieste di input



DLX-OUT500

Modulo di output

- Connettore DB9 per output commutati
- Output jack (stereo)
- 2 connettori bus LiNX
- Indicatore di stato

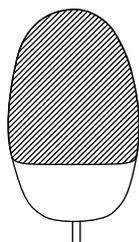


Cavo bus; lunghezza da 300 a 2.500 mm



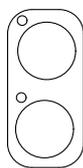
Estensore per cablaggio; lunghezza 640 e 900 mm

Accessori di seduta azionati elettricamente



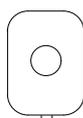
ASL300
Interruttore a uovo

- Interruttore momentaneo
- Normalmente aperto
- Jack singolo



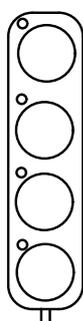
Pulsante stereo

- 2 interruttori
- Jack stereo



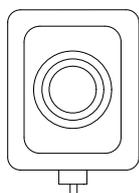
Interruttore a levetta stereo

- Interruttore a levetta
- Normalmente aperto
- Jack stereo



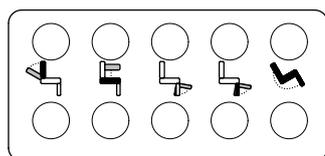
Pulsante a 4 vie

- 4 interruttori
- Connettori DB9



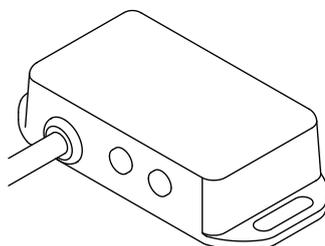
Interruttore a levetta a 4 vie

- 4 direzioni di commutazione
- Connettori DB9



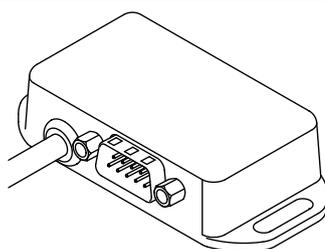
Interruttore a 10 vie

- Modulo solo hardware che fornisce accesso semplice e diretto alle funzioni di seduta azionate elettricamente



DLX-FKEY01

- Per i sistemi con un attuatore fisico
- Controllo di seduta azionato elettricamente tramite l'interruttore a uovo, il pulsante stereo o l'interruttore a levetta



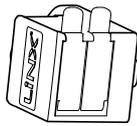
DLX-FKEY02

- Per i sistemi con due o più attuatori fisici
- Comando del sistema di seduta azionato elettricamente tramite interruttore a 4 vie o interruttore a levetta a 4 vie



DLX-GYR100
Modulo LiNX G-Trac

- stabilizza il comportamento di guida della carrozzina



DLX-USB02
Caricabatteria LiNX USB

- 2 porte USB per caricabatteria
- Corrente di carica da 1 A per porta
- Copertura protettiva in gomma



DLX-TILT201-A
Sensore di inclinazione

- misura l'inclinazione dello schienale

3.4 Montaggio del modulo elettrico

L'orientamento di montaggio del modulo elettrico indicata da Invacare per ciascun modello di carrozzina deve essere rispettata.

Dimensioni dei moduli elettrici

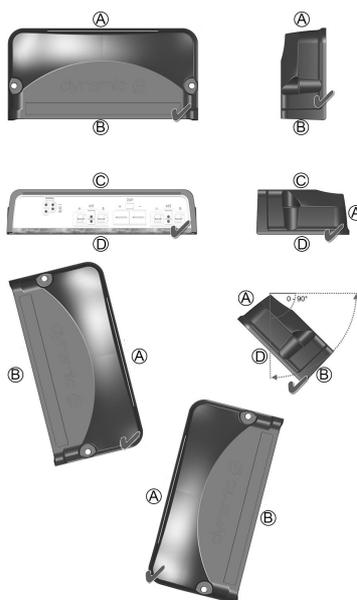
DLX-PM60, DLX-PM75, DLX-PM120



DLX-PM75AL, DLX-PM120AL



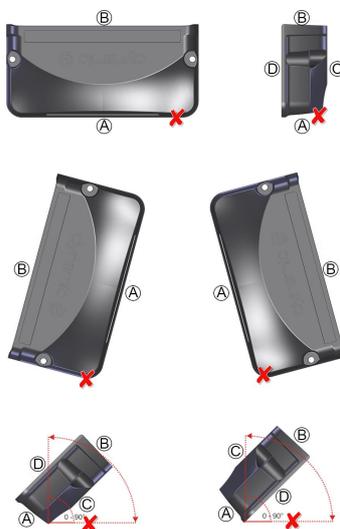
Montaggio corretto



- Ⓐ Posteriore
- Ⓑ Connettori
- Ⓒ Parte superiore
- Ⓓ Base

I moduli elettrici possono essere disposti su un fianco oppure obliquamente. In quest'ultimo caso, assicurarsi che i connettori Ⓑ siano rivolti verso il basso, per evitare che si accumulino sostanze o liquidi estranei negli alloggiamenti dei connettori stessi.

Montaggio errato



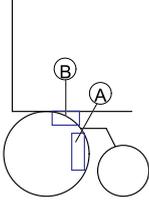
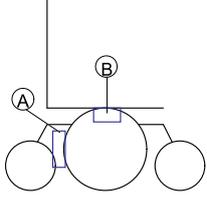
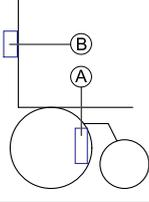
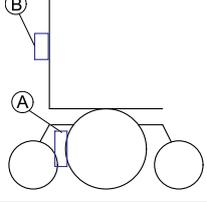
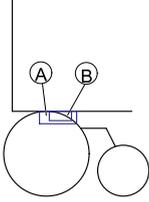
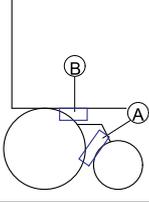
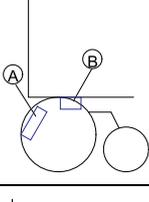
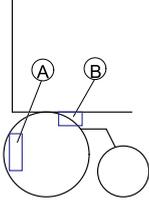
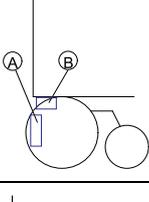
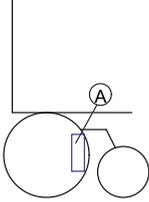
- Ⓐ Posteriore
- Ⓑ Connettori
- Ⓒ Parte superiore
- Ⓓ Base

Collaudo

(Il sistema LiNX va collaudato dopo l'installazione di tutti i moduli e i cavi).

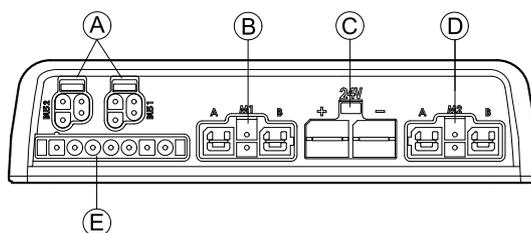
3.5 Posizioni di montaggio sulle carrozzine

 Le posizioni dei moduli elettrici **A** e DLX-ACT200/400 **B** a seconda del modello e della configurazione della carrozzina sono illustrate nella tabella seguente. Per ulteriori informazioni sull'accesso ai componenti, fare riferimento al manuale per la manutenzione del modello della carrozzina in questione.

| Trazione posteriore | Trazione centrale | |
|--|---|--|
| AVIVA RX con sedile Modulite |  | Pronto M41, TDX SP2, TDX SP2 narrow base, TDX SP2 wide base con sedile Modulite  |
| AVIVA RX con sedile Ultra Low Maxx |  | TDX SP2 narrow base e TDX SP2 wide base con sedile Ultra Low Maxx  |
| Bora/Spectra XTR, Spectra XTR HD senza dispositivo di sollevamento/modulo inclinazione |  | |
| Bora/Spectra XTR, Spectra XTR HD con dispositivo di sollevamento/modulo inclinazione |  | |
| Fox |  | |
| Kite, Kite HD |  | |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore, Storm ⁴ Max ¹ |  | |
| Stream ¹ |  | |

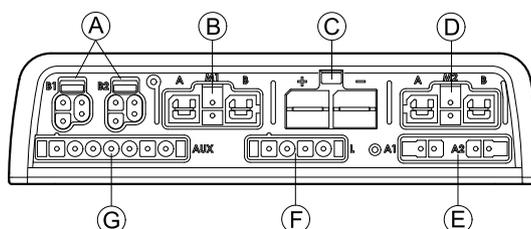
3.6 Piedinature delle porte

DLX-PM60, DLX-PM75, DLX-PM120



- Ⓐ Bus di comunicazione LiNX
- Ⓑ Porta motore/freno di stazionamento M1
- Ⓒ Porta batteria
- Ⓓ Porta motore/freno di stazionamento M2
- Ⓔ Porta multiuso

DLX-PM60AL, DLX-PM75AL, DLX-PM120AL



- Ⓐ Bus di comunicazione LiNX
- Ⓑ Porta motore/freno di stazionamento M1
- Ⓒ Porta batteria
- Ⓓ Porta motore/freno di stazionamento M2
- Ⓔ Porte attuatori
- Ⓕ Porta illuminazione
- Ⓖ Porta multiuso

3.7 Configurazioni delle porte degli attuatori (impostazioni di fabbrica)

Le porte, le proprietà e i comportamenti assegnati a ciascun attuatore sono definiti da Invacare. È possibile modificare la velocità, la direzione e la modalità di funzionamento tramite vari menu, fare riferimento alla sezione *Modifica dei parametri di seduta*.

Movimento di seduta

Il movimento effettuato per sedersi prende il nome di movimento di seduta. Il movimento di seduta definisce l'icona visualizzata sull'interfaccia utente, la velocità generale, i singoli attuatori e le rispettive velocità. Un movimento di seduta può controllare uno o più attuatori. Le impostazioni di fabbrica prevedono sei movimenti di seduta.

Funzione di seduta

La funzione di seduta dipende dall'input dell'utilizzatore e definisce la modalità di esecuzione del movimento.

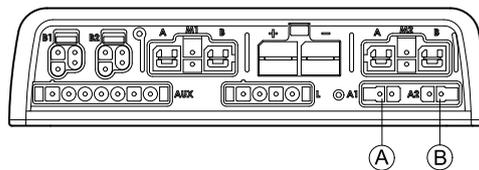
I moduli elettrici «AL» con attuatori e illuminazione sono dotati di due porte per attuatori. Se necessario, il sistema viene completato con un DLX-ACT200 o DLX-ACT400, a seconda della configurazione. I capitoli seguenti descrivono le impostazioni delle porte per ciascun modulo/configurazione.

3.7.1 Configurazioni delle porte per i sistemi con DLX-REM2xx (Versione UE con sedile Modulite)

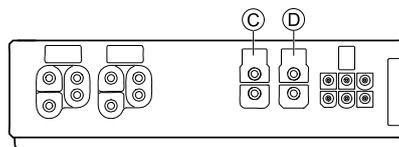
| Canale | Movimento di seduta (icona) | Funzione di seduta (Funzionamento) |
|--------|---|--|
| Ⓐ | Inclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓑ | Reclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓒ | Gamba destra  | Entrambe le gambe  |
| Ⓓ | Gamba sinistra/ portapedana centrale  | |
| Ⓔ | Sollevatore  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |

Configurazioni delle porte senza dispositivo di sollevamento

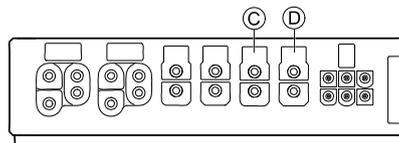
Modulo elettrico



DLX-ACT200

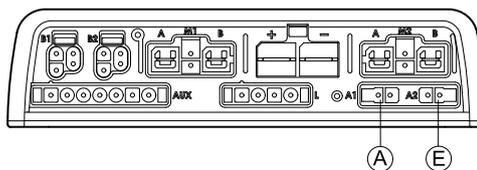


DLX-ACT400

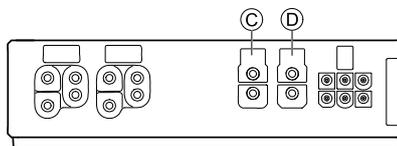


Configurazioni delle porte con dispositivo di sollevamento

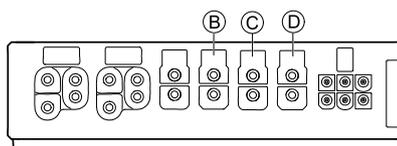
Modulo elettrico



DLX-ACT200



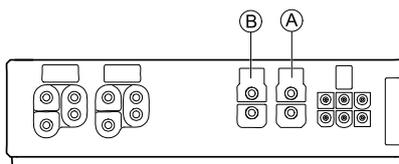
DLX-ACT400



3.7.2 Configurazione delle porte per sistemi non espandibili (versione USA)

I sistemi non espandibili sono dotati di interruttori esterni e tasti funzione per controllare le funzioni di seduta controllate elettricamente. Per ulteriori informazioni sui tasti funzione, fare riferimento al capitolo 3.7.4 *Configurazioni delle porte per Functionkeys*, pagina 23.

Sistemi ad attuatore singolo

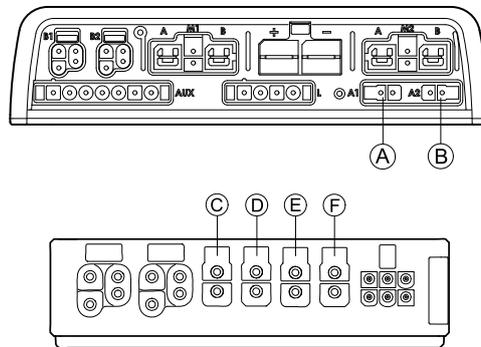


| Canale | Movimento di seduta (icona) | Funzione di seduta (Funzionamento) |
|--------|--|---|
| Ⓐ | Solo reclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓑ | Solo inclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓑ | LNX only (Solo LNX)  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |

Due sistemi ad attuatore singolo

| Canale | Movimento di seduta (icona) | Movimento di seduta (icona) | Funzione di seduta (Funzionamento) |
|--------|---|---|---|--|---|---|
| Ⓐ | Inclinazione  | Inclinazione  | Reclinazione  | Gamba sinistra  | Reclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓑ | Sollevatore  | LNX  | LNX  | Gamba destra  | Inclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |

3.7.3 Configurazione delle porte per i sistemi con DLX-REM400 e DLX-REM500 (con sedile Ultra Low Maxx)



| Canale | Movimento di seduta (icona) | Funzione di seduta (Funzionamento) |
|--------|---|---|
| Ⓐ | Inclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓑ | Sollevatore  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓒ | Portapedana destro  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓓ | Portapedana sinistro  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |

| Canale | Movimento di seduta (icona) | Funzione di seduta (Funzionamento) |
|--------|---|---|
| Ⓔ | LNX  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |
| Ⓕ | Reclinazione  | Proporzionale marcia avanti/retromarcia |

3.7.4 Configurazioni delle porte per Functionkeys

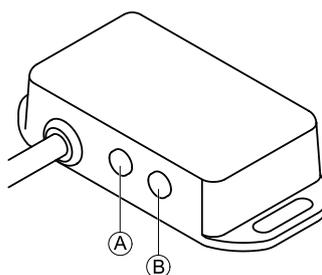
Se il sistema è installato con un interruttore esterno per controllare le funzioni di seduta azionate elettricamente (tranne l'interruttore a 10 vie), si può usare functionkey per interfacciare gli interruttori. Esistono due diverse configurazioni di functionkeys. Il functionkey determina il comportamento del sistema rispetto al controllo degli attuatori. Proprietà e comportamento in base all'interruttore sono definiti da Invacare e possono essere riassegnati attraverso la porta a cui è collegato l'input di controllo. La riassegnazione viene effettuata nella sezione **CONTROL INPUTS/OUTPUTS** del rispettivo modulo. Consultare la sezione *9.15.6 Configurazione degli interruttori esterni, pagina 179*

Tipo 1: sistema ad attuatore singolo (SAS, Single Actuator System)

Questo functionkey è per i sistemi con un attuatore fisico. È disponibile in una configurazione:

- FKEY01TDC: controllo dell'attuatore tramite interruttori e joystick

Gli interruttori esterni per controllare le funzioni di seduta azionate elettricamente devono essere collegati alle prese a jack, vedere la tabella riportata di seguito.

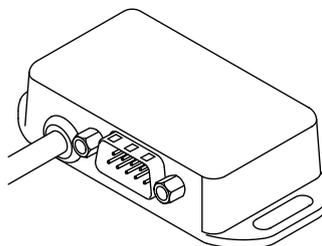


- Ⓐ Jack singolo per collegare l'interruttore a uovo
- Ⓑ Jack stereo per collegare il pulsante stereo o l'interruttore a levetta

Tipo 2: sistema ad attuatore multiplo (MAC, Multi-Actuator System)

Questo functionkey è per i sistemi con due o più attuatori fisici. È disponibile in una configurazione:

- FKEY02TDC: controllo dell'attuatore tramite interruttori e joystick



Il pulsante a 4 vie o l'interruttore a levetta a 4 vie deve essere collegato alla presa DB9.

3.8 Schemi elettrici

 Gli schemi elettrici seguenti illustrano i circuiti di una carrozzina con una configurazione complessa, comprendente attuatori multipli, illuminazione e centralina dell'assistente.

 Per identificare la lunghezza dei cavi richiesta, vedere le tabelle seguenti oppure misurare il cavo dopo averlo rimosso.

3.8.1 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite

Cablaggio per Modulite: dispositivo di sollevamento, inclinazione, reclinazione, poggiamambe elevabili elettrici, luci, doppio controllo, input secondario, DLX-ACT400, GLM-CONX4 (2x), DLX-IN200 e caricabatteria USB

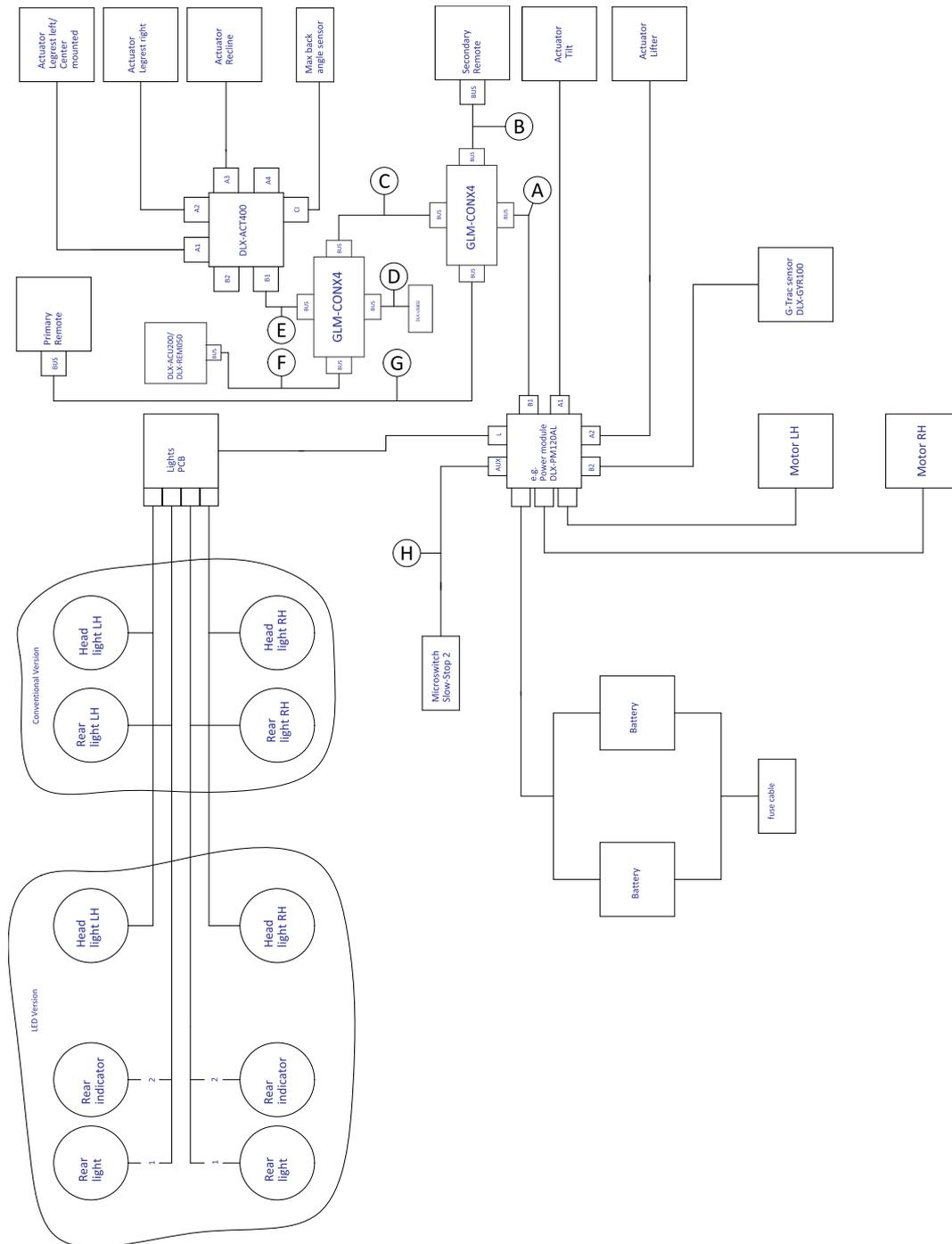


Fig. 3-1



La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio dei comandi primario e secondario e del connettore a 4 vie GLM-CONX4.

| Modello | Ⓐ | Ⓑ | Ⓒ | Ⓓ | Ⓔ |
|---|--|---------|--------|--------|--------|
| AVIVA FX | Estensore per cablaggio 1500 mm + 640 mm | 1500 mm | 300 mm | 300 mm | 700 mm |
| AVIVA RX | 1500 mm | 1500 mm | 300 mm | 300 mm | 700 mm |
| Kite | 2500 mm | 1500 mm | 300 mm | 700 mm | 700 mm |
| Spectra XTR ² HD, Bora/Spectra XTR Standard | 1700 mm | 1700 mm | 300 mm | 700 mm | 700 mm |

| Modello | Ⓐ | Ⓑ | Ⓒ | Ⓓ | Ⓔ |
|--|----------|----------|----------|----------|----------|
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | 1500 mm | 1200 mm | 300 mm | 500 mm | 300 mm |
| TDX SP2 | 1500 mm | 1200 mm | 300 mm | 300 mm | 700 mm |

| Modello | Ⓕ | Ⓖ | Ⓗ | Ⓘ |
|---|----------|----------|----------|----------|
| AVIVA FX | 1200 mm | 2000 mm | 1000 mm | N/A |
| AVIVA RX | 1200 mm | 2000 mm | 640 mm | 500 mm |
| Kite | 1500 mm | 2500 mm | 700 mm | N/A |
| Spectra XTR ² HD, Bora/Spectra XTR Standard | 1200 mm | 2000 mm | 700 mm | N/A |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | 1200 mm | 2000 mm | 300 mm | N/A |
| TDX SP2 | 1000 mm | 1700 mm | 300 mm | N/A |

Cablaggio per Modulite: dispositivo di sollevamento, inclinazione, reclinazione, poggiatesta elevabili elettrici, luci, doppio controllo, DLX-ACT400, GLM-CONX4 e caricabatteria USB

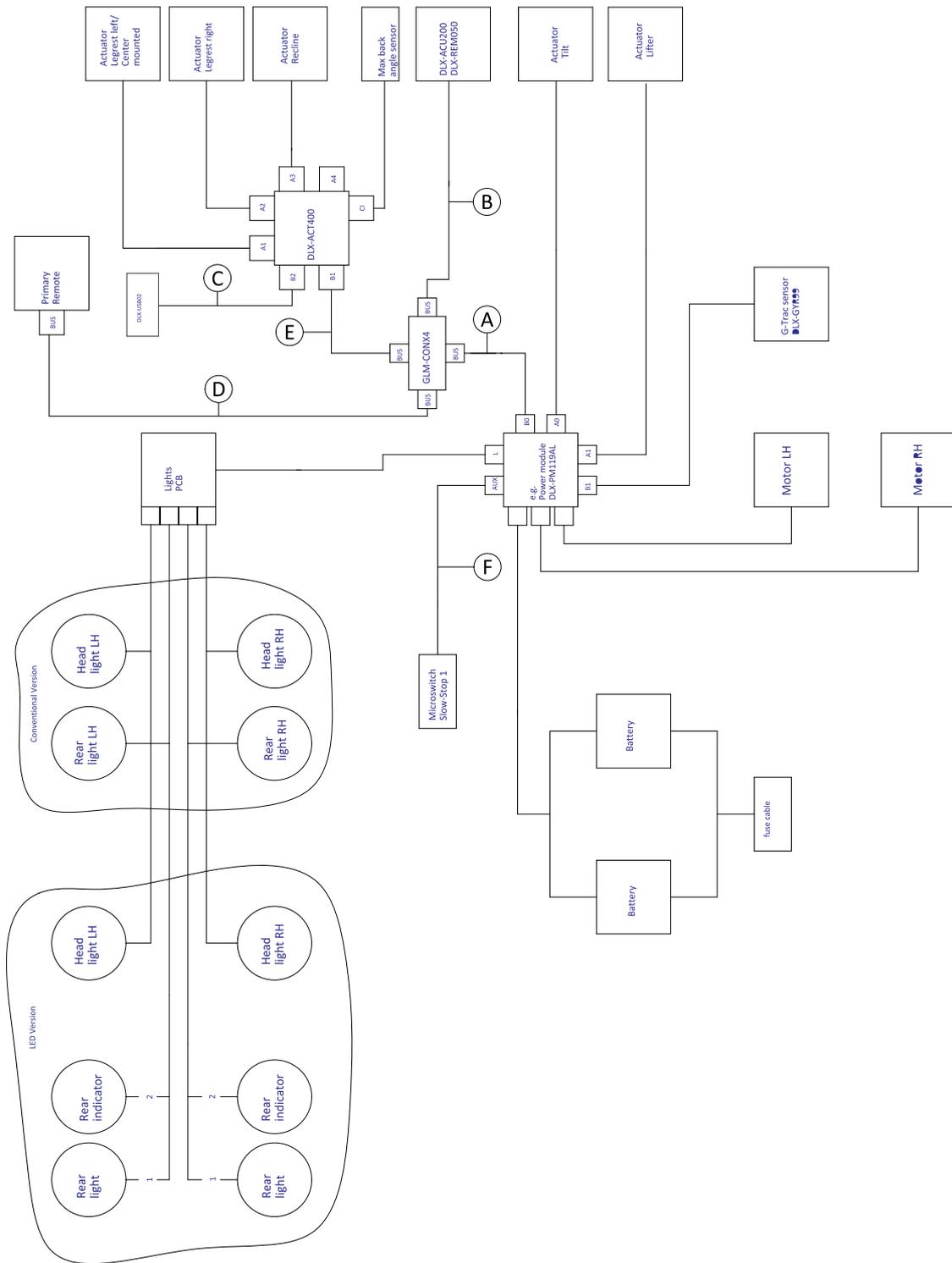


Fig. 3-2

 La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario e del connettore a 4 vie GLM-CONX4.

| Modello | A | B | C | D | E | F |
|----------|--|---------|--------|---------|--------|---------|
| AVIVA FX | Estensore per cablaggio 1500 mm + 640 mm | 2000 mm | 700 mm | 2000 mm | 700 mm | 1000 mm |
| AVIVA RX | 1500 mm | 2000 mm | 700 mm | 2000 mm | 700 mm | 640 mm |
| Kite | 2500 mm | 1500 mm | 700 mm | 1700 mm | 700 mm | 700 mm |

| Modello | Ⓐ | Ⓑ | Ⓒ | Ⓓ | Ⓔ | Ⓕ |
|---|----------|----------|----------|----------|----------|----------|
| Pronto M41 ¹ | 1700 mm | 1500 mm | 700 mm | 1500 mm | 700 mm | - |
| Spectra XTR ² HD, Bora/Spectra XTR Standard | 1700 mm | 1200 mm | 700 mm | 1500 mm | 700 mm | 700 mm |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | 1500 mm | 1200 mm | 500 mm | 1500 mm | 300 mm | 300 mm |
| TDX SP2 | 1500 mm | 1000 mm | 300 mm | 1500 mm | 700 mm | 300 mm |

1

Pronto M41 senza sensore G-Trac, microinterruttore e sensore di inclinazione dello schienale

Cablaggio per Modulite: inclinazione, reclinazione, poggiamambe elevabili elettrici, luci e DLX-ACT200

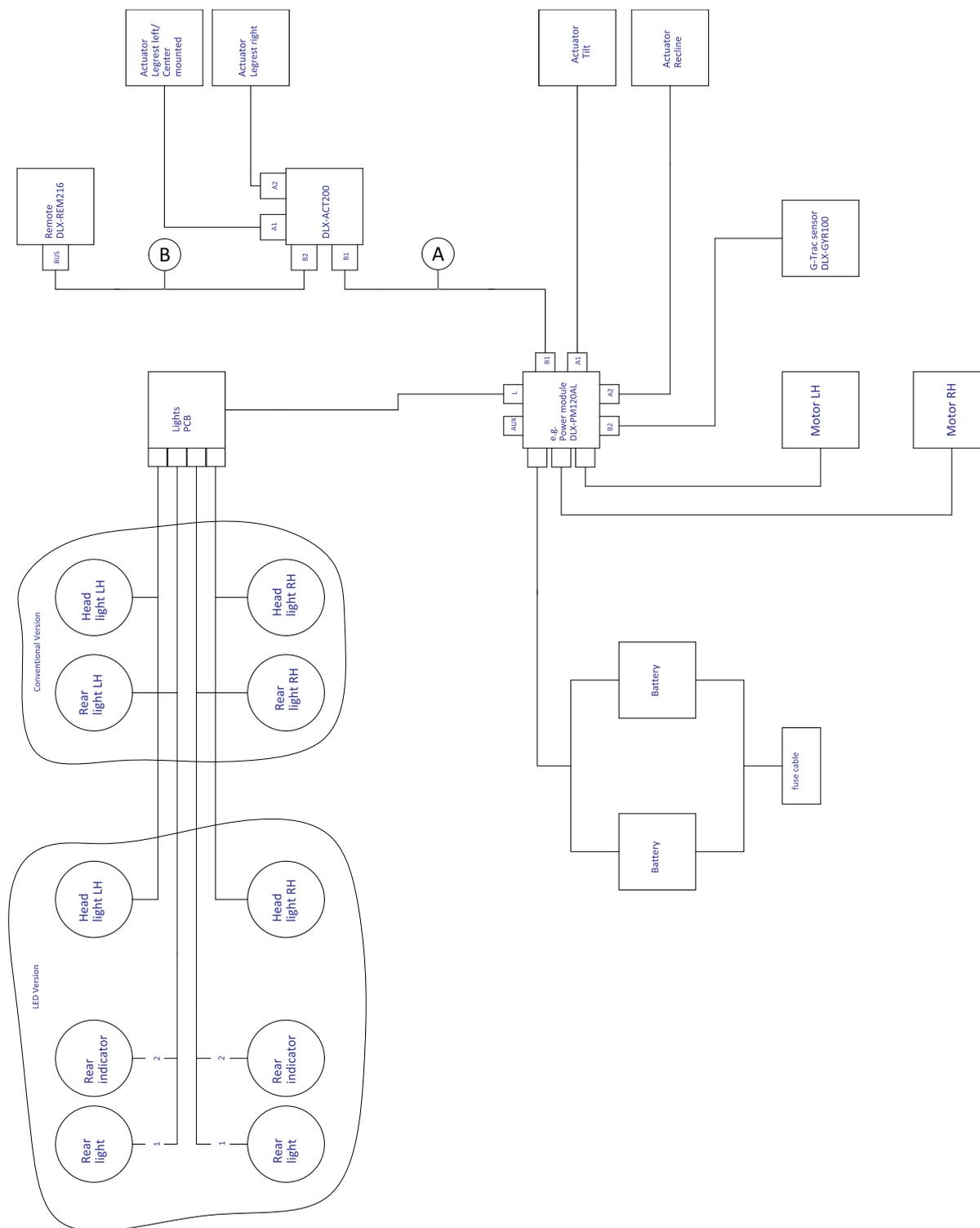


Fig. 3-3

i La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

| Modello | A | B |
|----------|--|---|
| AVIVA FX | Estensore per cablaggio 1500 mm + 640 mm | 1700 mm 2500 mm (quando viene montato come comando assistente) |
| AVIVA RX | 1500 mm | 1700 mm 2500 mm (quando viene montato come comando assistente) |

| Modello | Ⓐ | Ⓑ |
|---|----------|----------|
| Kite | 1500 mm | 1500 mm |
| Spectra XTR ² HD, Bora/Spectra XTR Standard | 1500 mm | 1500 mm |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | 1200 mm | 1500 mm |
| TDX SP2 | 1700 mm | 1000 mm |

Cablaggio per Modulite: inclinazione singola/solo guida

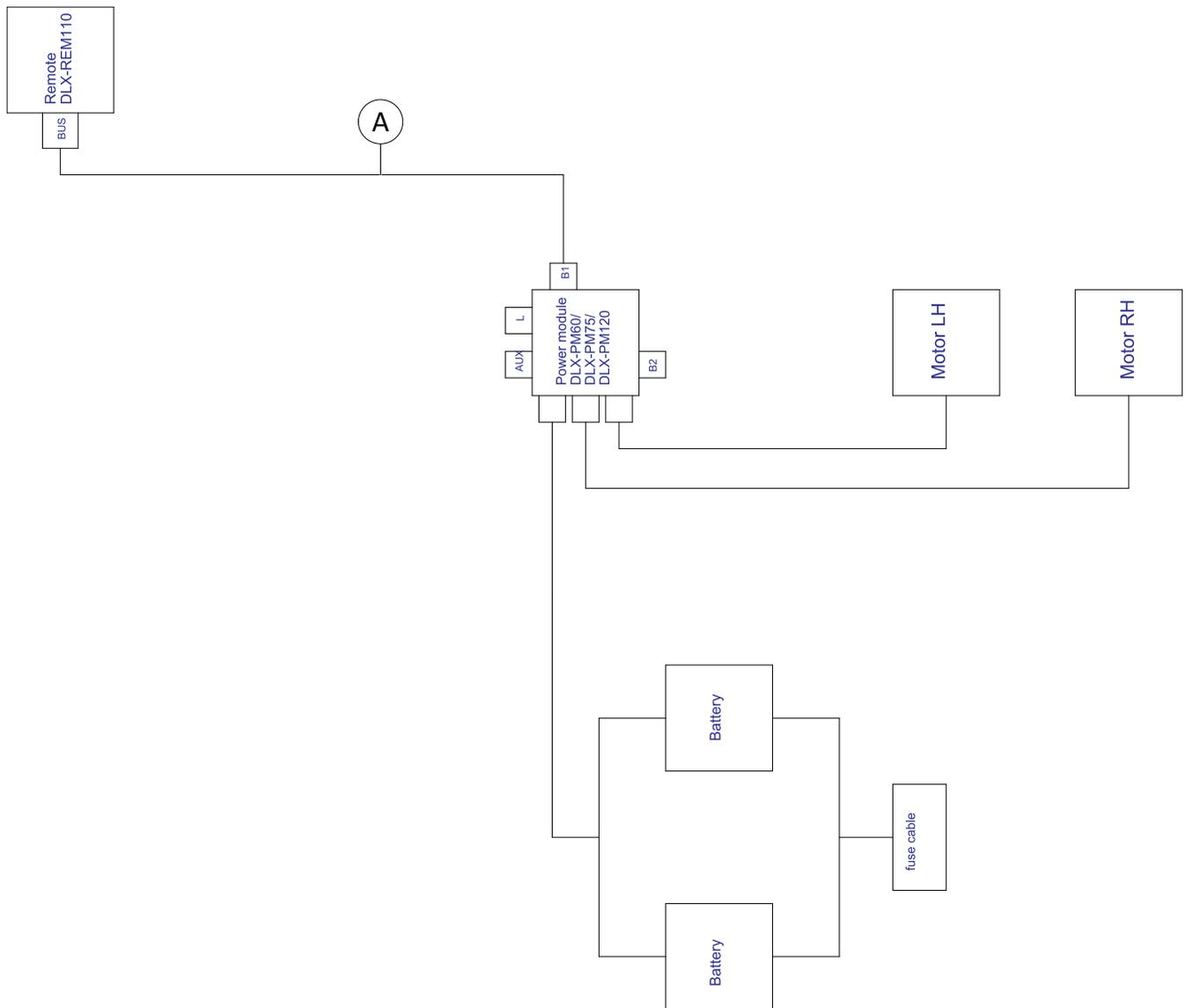


Fig. 3-4

i La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

| Modello | A |
|--|--|
| AVIVA FX | Estensore per cablaggio 1700 mm + 640 mm |
| AVIVA RX | 1700 mm |
| Fox | Estensore per cablaggio 1000 mm + 640 mm |
| Kite | 2000 mm |
| Pronto M41 | 2000 mm |
| Spectra XTR ² HD, Bora/Spectra XTR Standard | 2000 mm |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | 2000 mm |
| Stream | 1500 mm |
| TDX SP2 | 1500 mm |

3.8.2 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite (solo Pronto M41)

Cablaggio per Pronto M41 con Modulite: inclinazione, reclinazione, poggiatesta elevabili elettrici e DLX-ACT400

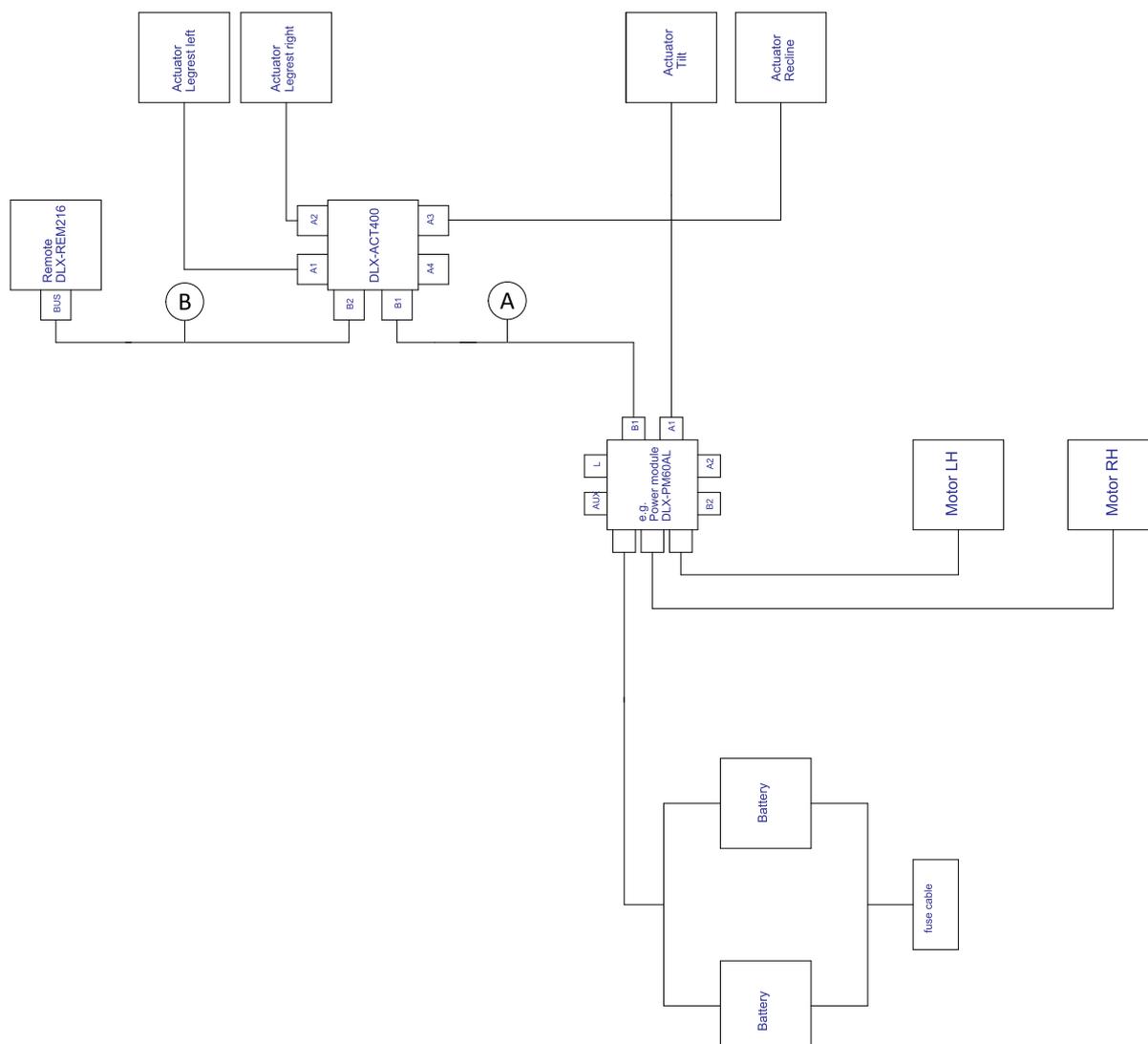


Fig. 3-5

 La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

| | |
|---|---------|
| Ⓐ | 1000 mm |
| Ⓑ | 1200 mm |

3.8.3 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite (solo Fox)

Cablaggio per Fox con Modulite: solo guida con ACU

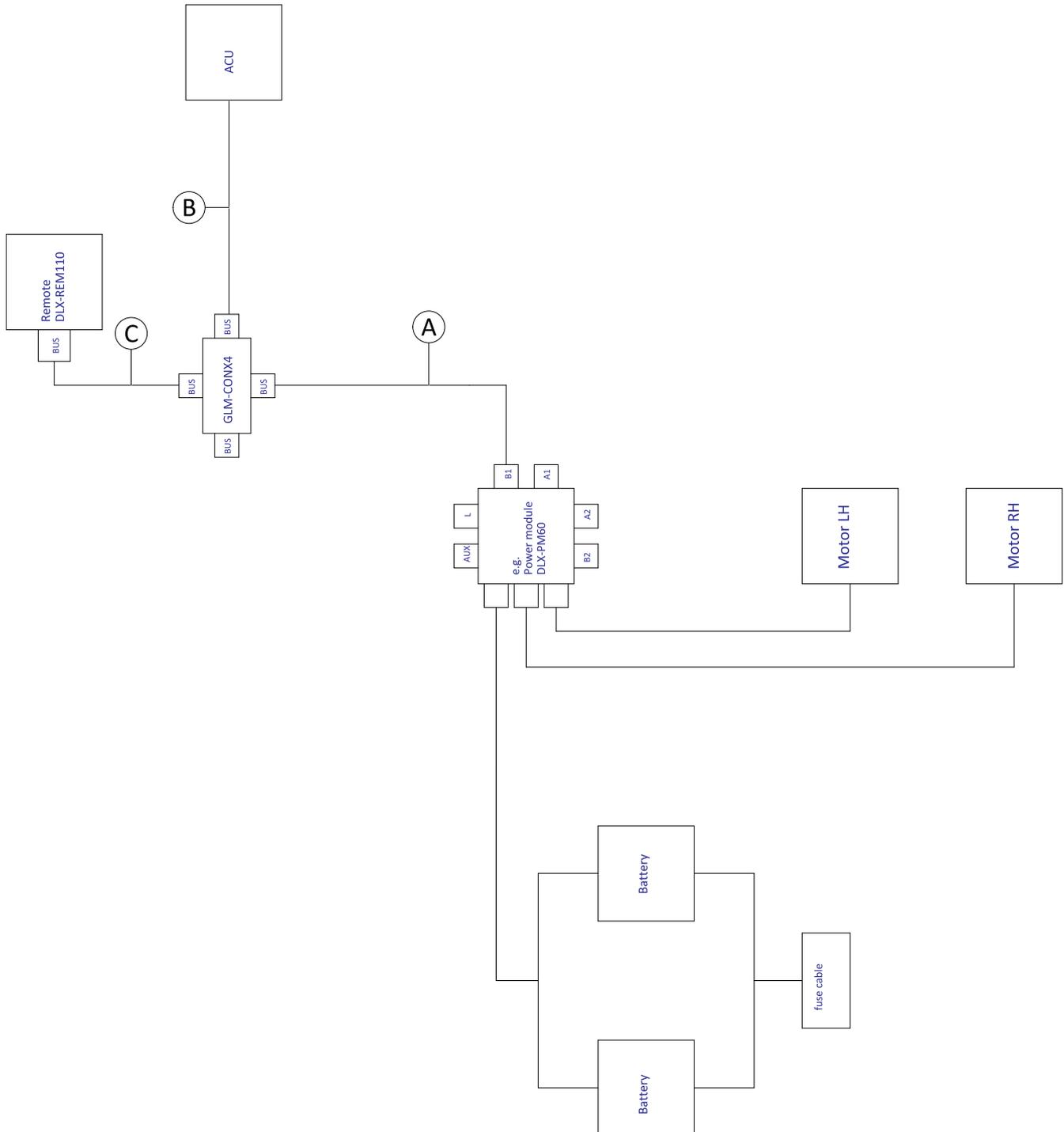


Fig. 3-6

i La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio dei comandi primario e secondario e del connettore a 4 vie GLM-CONX4.

| | |
|---|---|
| Ⓐ | Estensore per cablaggio 300 mm + 640 mm |
| Ⓑ | 1000 mm |
| Ⓒ | 1000 mm |

Cablaggio per Fox con Modulite: solo reclinazione

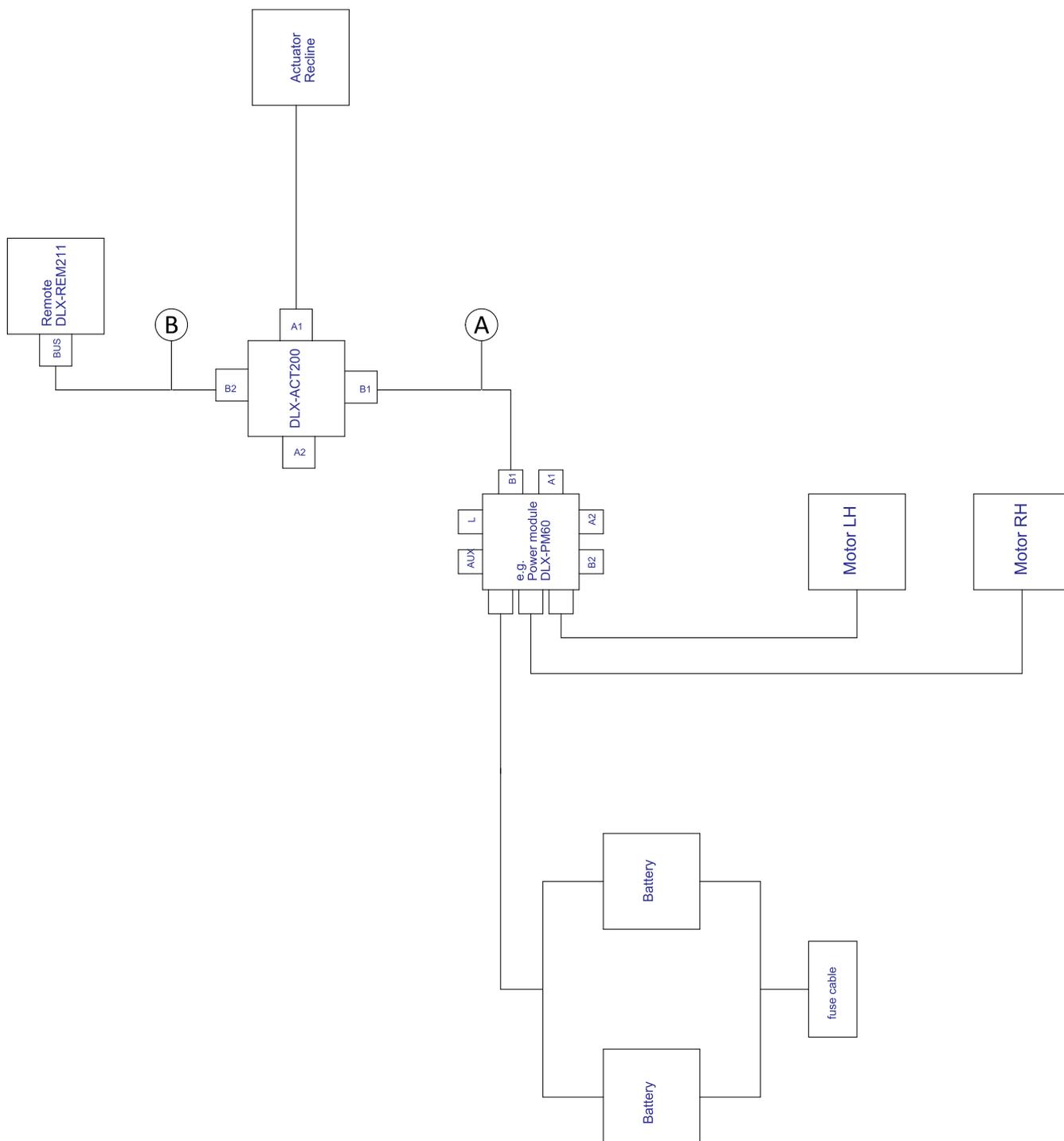


Fig. 3-7

 La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

| | |
|---|---|
| Ⓐ | Estensore per cablaggio 300 mm + 640 mm |
| Ⓑ | 1000 mm |

Cablaggio per Fox con Modulite: solo reclinazione e ACU

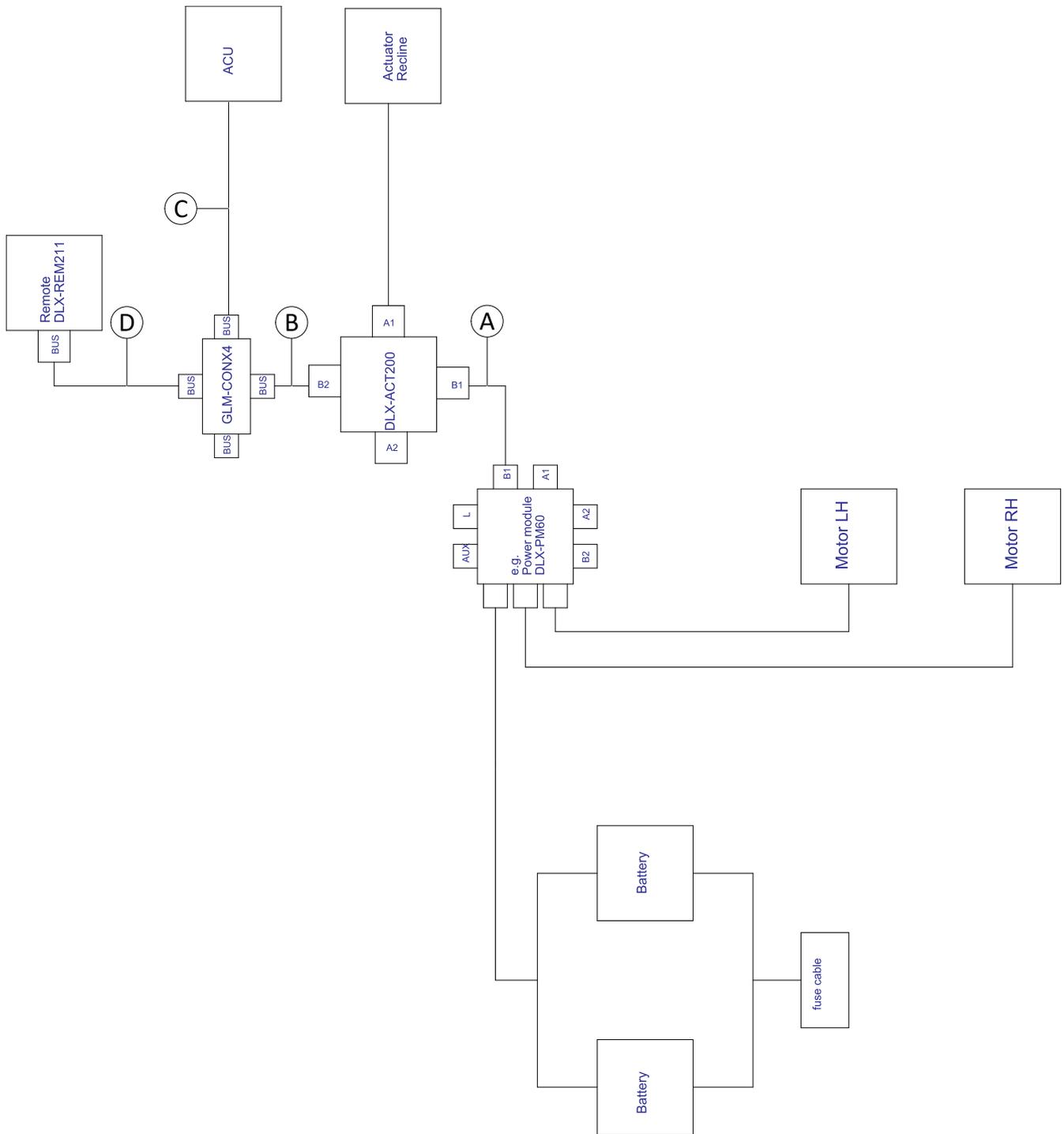


Fig. 3-8

i La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio dei comandi primario e secondario e del connettore a 4 vie GLM-CONX4.

| | |
|-----|---|
| (A) | Estensore per cablaggio 300 mm + 640 mm |
| (B) | 500 mm |
| (C) | 1000 mm |
| (D) | 1000 mm |

3.8.4 Cablaggio per il sistema di seduta Ultra Low Maxx

Cablaggio per i sistemi non espandibili con sedile Ultra Low Maxx (solo USA)

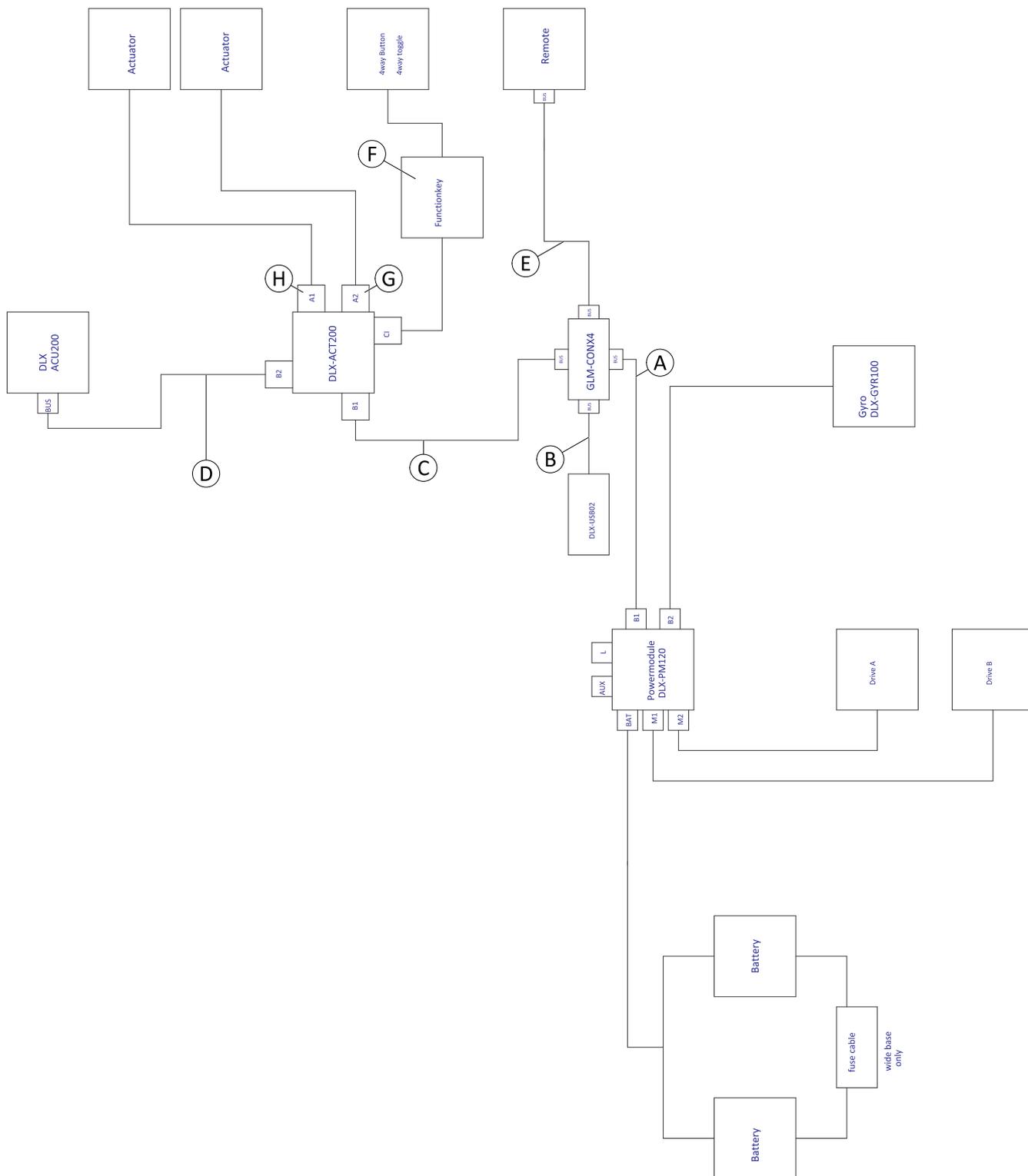


Fig. 3-9

 La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio dei comandi primario e secondario e del connettore a 4 vie GLM-CONX4.

| Configurazione | Ⓐ | Ⓑ | Ⓒ | Ⓓ | Ⓔ | Ⓕ | Ⓖ | Ⓗ |
|---|---------|--------|---------|--------|---------|-------------------------------------|--|---|
| Solo reclinazione | 1200 mm | 300 mm | 700 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY01/ FKEY01TDC | non in uso | Reclinazione collegata |
| Inclinazione/ reclinazione | 1200 mm | 300 mm | 700 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC | Inclinazione collegata | Reclinazione collegata |
| Solo LNX | 1200 mm | 300 mm | 1200 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY01/ FKEY01TDC | LNX collegato | non in uso |
| Solo inclinazione | 1200 mm | 300 mm | 1200 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY01/ FKEY01TDC | Inclinazione collegata | non in uso |
| Doppia gamba | 1200 mm | 300 mm | 1200 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC | Poggia- gambe destro collegato | Poggia- gambe sinistro collegato |
| Reclinazione/LNX | 1200 mm | 300 mm | 1200 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC | LNX collegato | Reclinazione collegata |
| Inclinazione/LNX | 1200 mm | 300 mm | 1200 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC | LNX collegato | Inclinazione collegata |
| Inclinazione/ dispositivo di sollevamento | 1200 mm | 300 mm | 1200 mm | 300 mm | 1500 mm | Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC | Dispositivo di solleva- mento collegato | Inclinazione collegata |

Cablaggio per le configurazioni con sedile Ultra Low Maxx

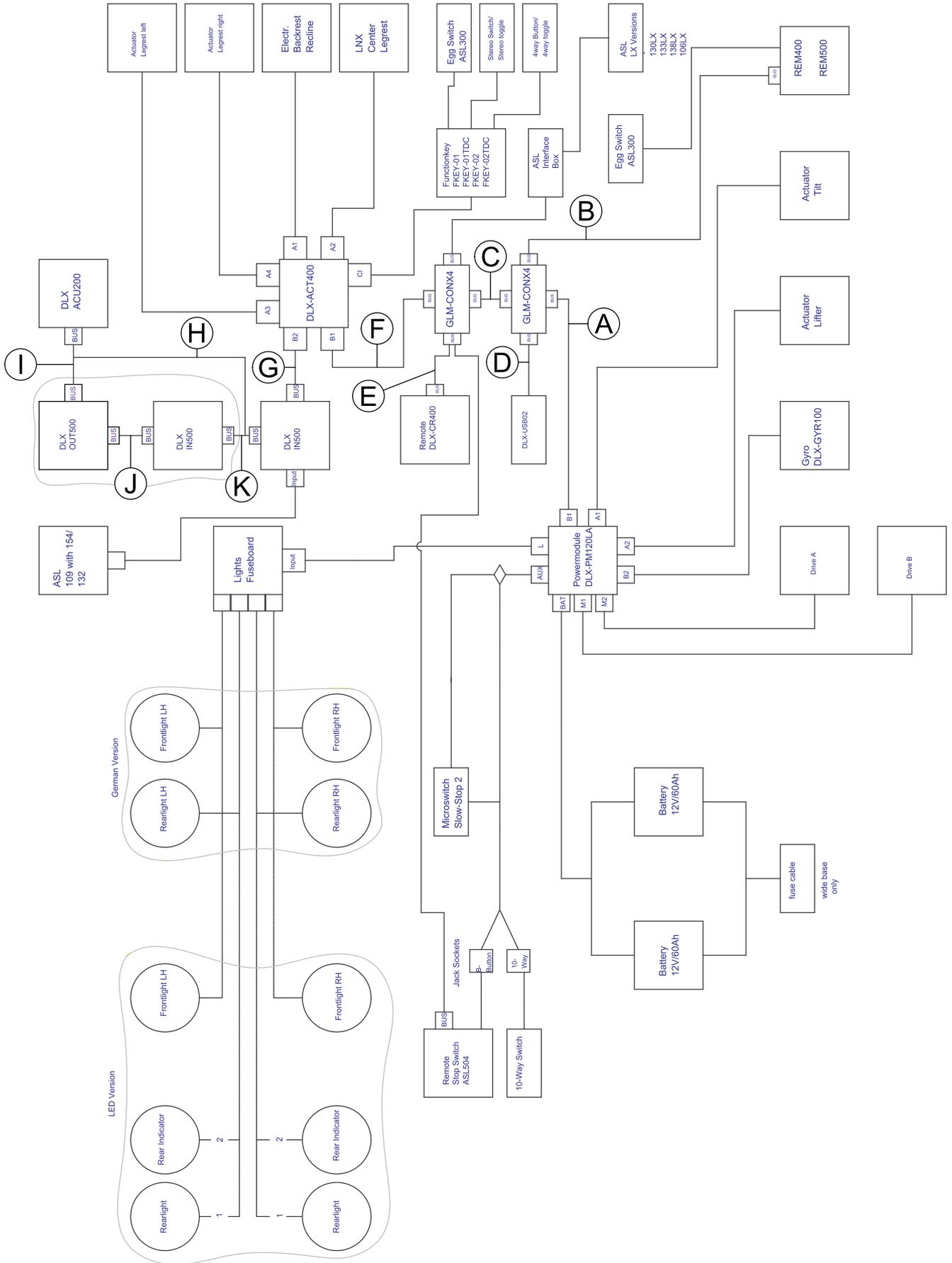


Fig. 3-10



La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio dei comandi primario e secondario e del connettore a 4 vie GLM-CONX4.

ℹ A seconda della configurazione, l'interruttore a uovo ASL300 può essere collegato al comando principale.

| Configurazione | con dispositivo di inclinazione, con dispositivo di reclinazione, senza dispositivo di sollevamento | con dispositivo di inclinazione, senza dispositivo di reclinazione, senza dispositivo di sollevamento | con dispositivo di inclinazione, con dispositivo di reclinazione, con dispositivo di sollevamento | con dispositivo di inclinazione, senza dispositivo di reclinazione, con dispositivo di sollevamento |
|-----------------------|--|--|--|--|
| Ⓐ | 1200 mm | 1200 mm | 1500 mm | 1500 mm |
| Ⓑ ¹ | REM400: 1500 mm REM500: 1700 mm | REM400: 1500 mm REM500: 1700 mm | REM400: 1500 mm REM500: 1700 mm | REM400: 1500 mm REM500: 1700 mm |
| Ⓒ | 700 mm | 1200 mm | 700 mm | 1200 mm |
| Ⓓ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |
| Ⓔ ² | 1700 mm | 1200 mm | 1200 mm | 1200 mm |
| Ⓕ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |
| Ⓖ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |
| Ⓗ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |
| Ⓘ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |
| Ⓙ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |
| Ⓚ | 300 mm | 300 mm | 300 mm | 300 mm |

¹ A seconda del comando primario

² Porta bus per DLX-CR400 o per interruttore di spegnimento del comando. Non abbinabile.

3.9 Montaggio dei comandi principali

 Per ulteriori informazioni sull'installazione dei supporti dei comandi sulla carrozzina, fare riferimento al manuale per la manutenzione del sistema di seduta.

3.9.1 Montaggio di comandi sul supporto del comando standard

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

- DLX-REM1XX
- DLX-REM2XX
- DLX-REM400

Installazione di DLX-REM1XX o DLX-REM2XX su Modulite



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave da 8 mm

1.

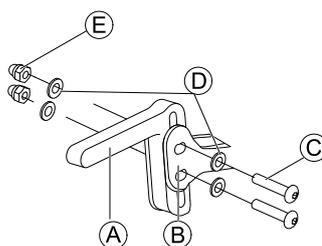


Fig. 3-11

Montare il supporto del joystick (A) sull'adattatore del comando (B) con le viti (C), le rondelle (D) e i dadi (E).

2.

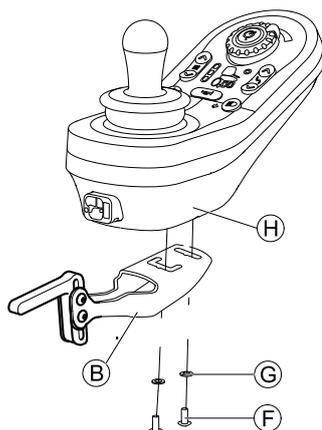


Fig. 3-12 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

Installare il comando (H) sull'adattatore del comando (B) con le viti (F) e le rondelle (G).

Montaggio di DLX-REM400 o DLX-REM2XX per Ultra Low Maxx



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave da 8 mm

1.

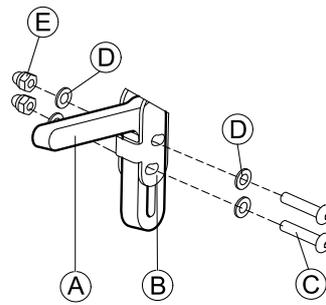


Fig. 3-13

Montare il supporto del joystick (A) sull'adattatore del comando (B) con le viti (C), le rondelle (D) e i dadi (E).

2.

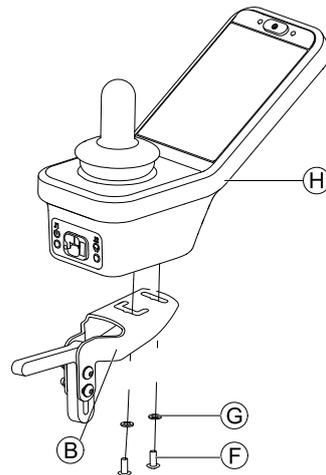


Fig. 3-14 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

Installare il comando (H) sull'adattatore del comando (B) con le viti (F) e le rondelle (G).

3.9.2 Montaggio di comandi sul supporto del comando basculante

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

- DLX-REM1XX
- DLX-REM2XX
- DLX-REM400
- DLX-REM500

Montaggio di DLX-REM1XX, DLX-REM2XX o DLX-REM400



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm
- Chiave da 10 mm

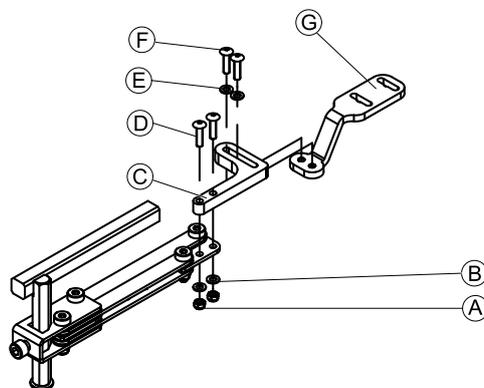


Fig. 3-15

1. Inserire le viti (D) attraverso la staffa (C), il supporto del comando e le rondelle (B).
2. Serrare le viti con i dadi (A).

3. Inserire le viti ⑥ attraverso le rondelle , la staffa ③ e la staffa ④, quindi serrare le viti.
- 4.

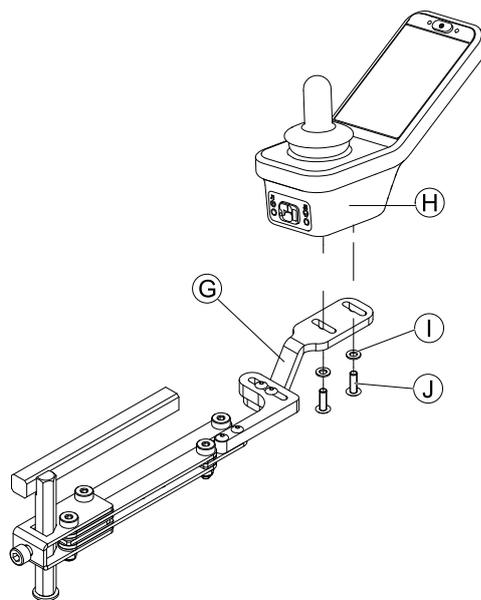


Fig. 3-16 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

Fissare il comando con le viti ① alla staffa ④.

Montaggio di DLX-REM500



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 4 mm
- Adesivo di bloccaggio del filetto di media forza (Loctite 243 o similare)

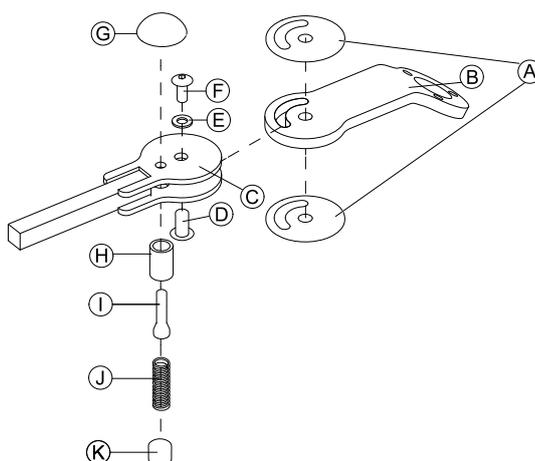


Fig. 3-17

1. Collegare l'adesivo antiscivolo ① al braccio di giunzione ② e inserirlo nel supporto ③.
2. Fissare con il dado a manicotto ④, la rondella ⑤ e la vite ⑥.



Applicare l'adesivo di bloccaggio del filetto alla vite ⑥.

3. Inserire il bullone di bloccaggio ⑦ e la molla di compressione ⑧ nel supporto ③ e nel braccio di giunzione ②.
4. Fissare con la leva di bloccaggio ⑨ e la vite di fermo ⑩.



Applicare l'adesivo di bloccaggio del filetto per estrarre la vite ⑩.

5.

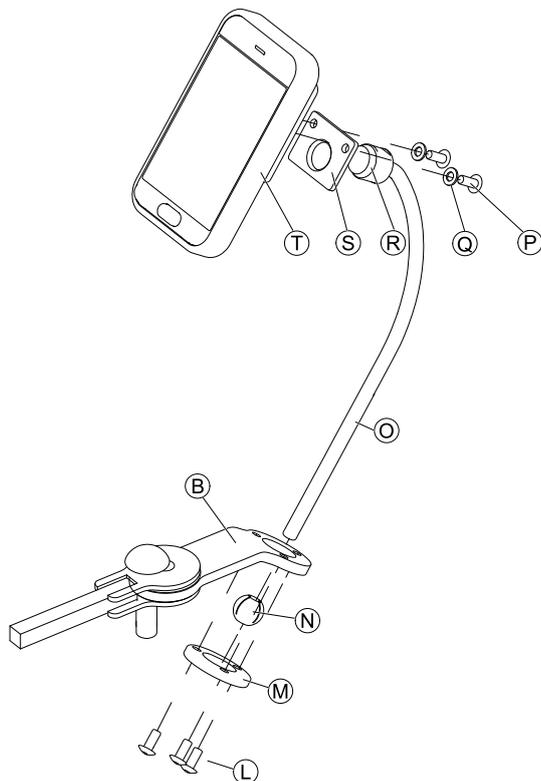


Fig. 3-18

Inserire la staffa ① nel braccio di giunzione ②, nella sfera di fissaggio ③ e nell'anello di fissaggio ④.
Fissare con le viti ⑤.

6. Installare il comando ⑥ sulla piastra di supporto ⑦ e sulla boccola di serraggio ⑧ con le rondelle ⑨ e le viti ⑩.

3.9.3 Montaggio di comandi sul supporto del comando Quad Link

Disponibile solo per Ultra Low Maxx

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

- DLX-REM1XX
- DLX-REM2XX
- DLX-REM400



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 5 mm

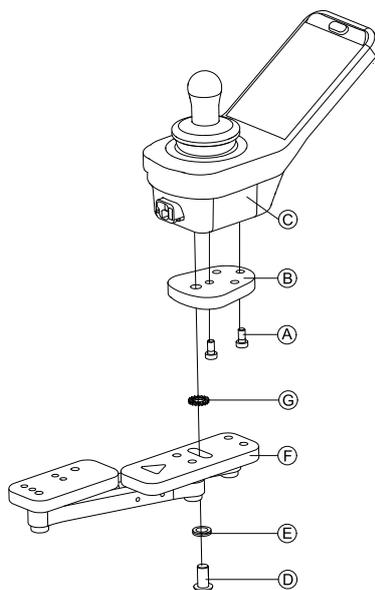


Fig. 3-19 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

1. Installare l'adattatore del comando LiNX **B** con le viti **A** sul comando **C**.
 Per un maggior numero di opzioni di regolazione, l'adattatore del comando LiNX può essere ruotato di 90° a destra e a sinistra.
2. Montare il comando su Quad Link **F** con la vite **D**, la rondella Nord-Lock **E** e la rondella dentata serrata **G**.
 Serrare la vite **D** a una coppia massima di 25 Nm.

3.9.4 Montaggio di comandi sui supporti dei comandi per assistenti

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

- DLX-REM1XX
- DLX-REM2XX
- DLX-REM400

Montaggio di DLX-REM1XX o DLX-REM2XX su Modulite

Il comando è montato sulla carrozzina tramite una staffa posta sulla maniglia di spinta o sulla barra di spinta.



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave a brugola da 3 mm

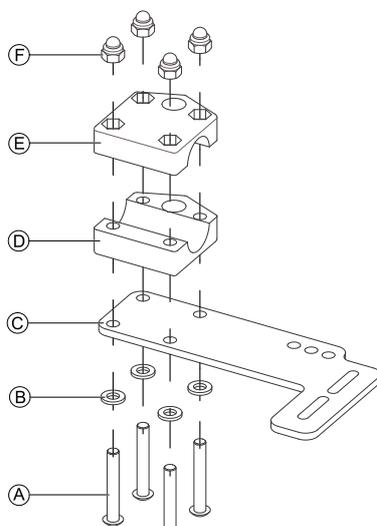


Fig. 3-20

1. Far passare le viti **A** attraverso le rondelle **B**, la piastra di montaggio **C** e il lato inferiore della staffa **D**.
2. Fissare il lato inferiore della staffa alla barra di spinta tramite il lato superiore della staffa **E** e i dadi **F**.
- 3.

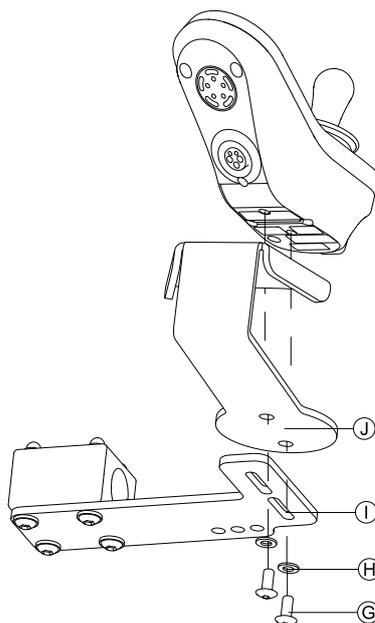


Fig. 3-21

Fissare il comando e il supporto **J** alla staffa **I** con le viti **G** e le rondelle **H**.

Per le posizioni di montaggio, fare riferimento alla sezione 3.11.4 *Installazione del DLX-REM050*, pagina 53.

Montaggio di DLX-REM1XX, DLX-REM2XX o DLX-REM400 su Ultra Low Maxx Schienale elettrico

Il comando è montato sulla carrozzina tramite una staffa posta sulla maniglia di spinta o sulla barra di spinta.

-  • Chiave a brugola da 4 mm
-  • Chiave da 8 mm

1.

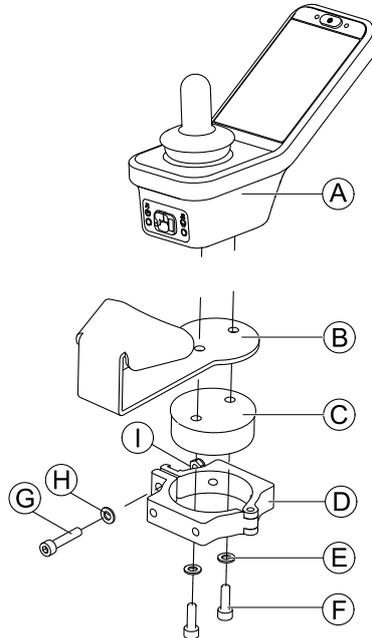


Fig. 3-22 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

Installare il comando **A** con il supporto **B** e il tamburo di supporto **C** sul morsetto **D** con le viti **F** e le rondelle **E**.

2.



Rischio di danni al comando

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
– Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Fissare il tamburo di supporto **C** nel morsetto **D** con la vite **G**, la rondella **H** e il dado **I**.

3.

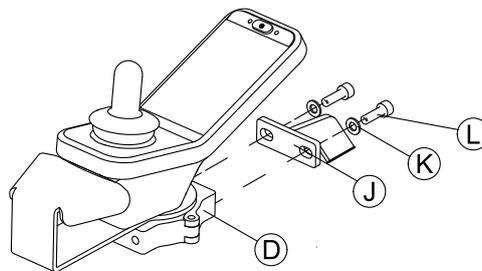


Fig. 3-23

Fissare il morsetto **D** alla staffa **J** con le viti **L** e le rondelle **K**.

4.

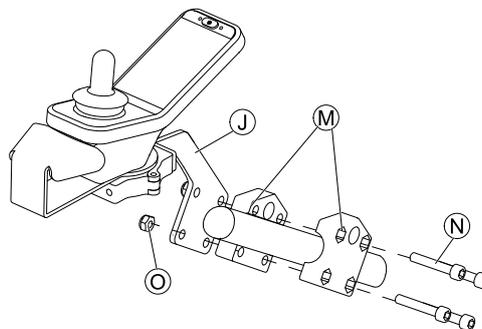


Fig. 3-24

Fissare la staffa **J** al morsetto di presa **M** con le viti **N** e i dadi **O**.

Schienale manuale

Il comando è montato sulla carrozzina tramite una staffa posta sulla maniglia di spinta o sulla barra di spinta.



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave a brugola da 5 mm
- Chiave da 8 mm
- Adesivo di bloccaggio del filetto (Loctite 225 o similare)

1.

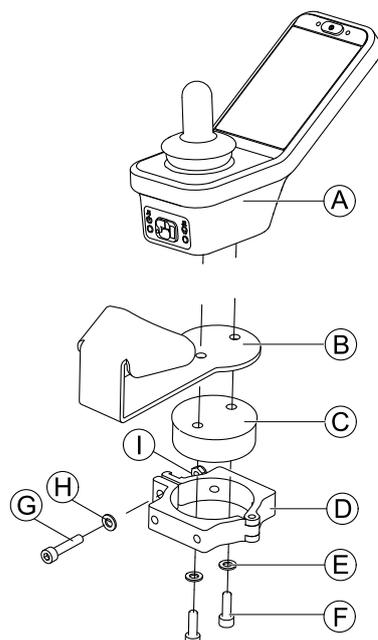


Fig. 3-25 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

Installare il comando **A** con il supporto **B** e il tamburo di supporto **C** sul morsetto **D** con le viti **F** e le rondelle **E**.

2.



Rischio di danni al comando

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
– Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Fissare il tamburo di supporto **C** nel morsetto **D** con la vite **G**, la rondella **H** e il dado **I**.

3.

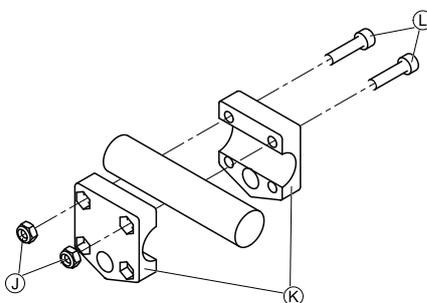


Fig. 3-26

Montare il morsetto di presa **K** sulla barra di spinta usando le viti **L** e i dadi **J**.
Serrare le viti a una coppia di 10 Nm.

4.

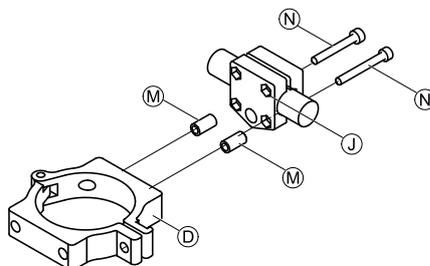


Fig. 3-27

Inserire le viti **N** attraverso il morsetto di presa **J** e gli spessori **M** nel morsetto **D**.
Utilizzare l'adesivo di bloccaggio del filetto e serrare le viti a una coppia di 10 Nm.

3.9.5 Montaggio degli interruttori a levetta sul DLX-REM400

 Gli interruttori a levetta sono adatti solo per il modulo di comando DLX-REM400-B e non devono essere installati sulla versione DLX-REM400-A.



- Chiave Torx TX8
- Leva di apertura (o similare)
- Due viti aggiuntive (incluse nel kit di montaggio)
- Kit di etichette (incluse nel kit di montaggio)

1.

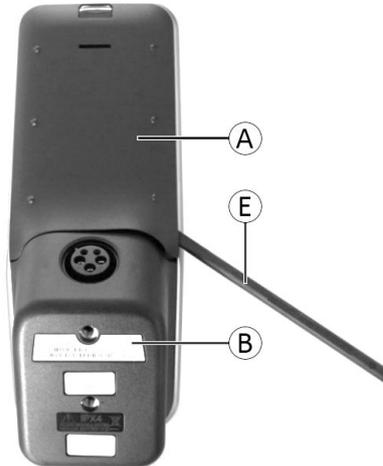


Fig. 3-28

Rimuovere l'involucro posteriore **A** tramite la leva di apertura **E**.

2.

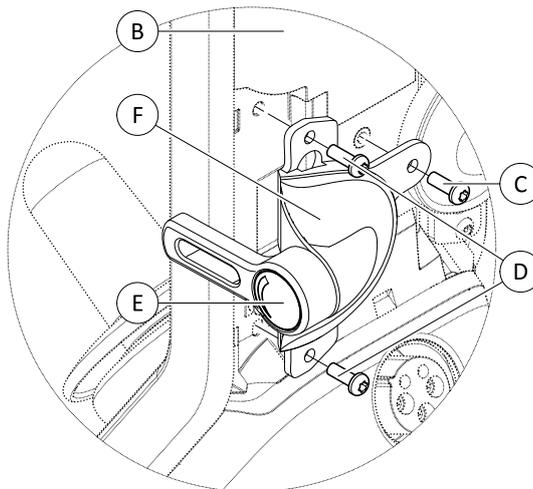


Fig. 3-29

Allentare e rimuovere le quattro viti argentate **D**.

3. Montare l'interruttore a levetta **F** sul comando **B** tramite le viti **C** e **D**.
4. Ripetere i passaggi 2 e 3 per installare il secondo interruttore / la piastra di azzeramento.
5. Installare il nuovo involucro posteriore incluso nel kit di montaggio.
6. Applicare le etichette **E** su entrambi gli interruttori.

3.10 Montaggio di comandi primari sul supporto intermedio del nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.

Montaggio di DLX-REM1XX, DLX-REM2XX o DLX-REM400



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm

1.

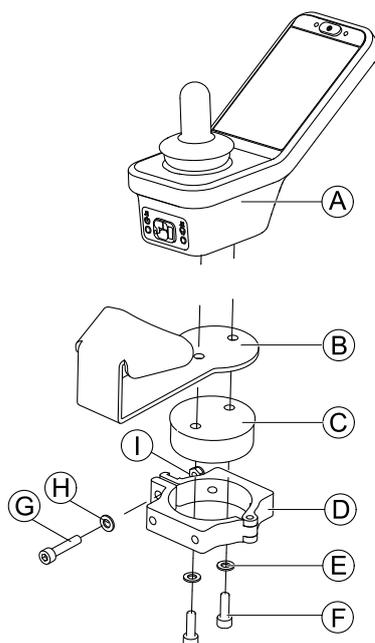


Fig. 3-30 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine.

Installare il comando **A** con il supporto **B** e il tamburo di supporto **C** sul morsetto **D** con le viti **F** e le rondelle **E**.

2.



Rischio di danni al comando

- La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
- Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Fissare il tamburo di supporto **C** nel morsetto **D** con la vite **G**, la rondella **H** e il dado **I**.

3.

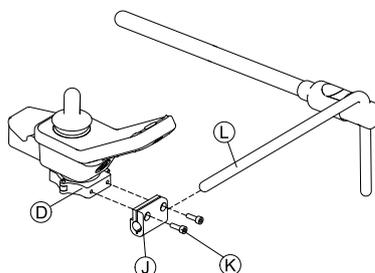


Fig. 3-31

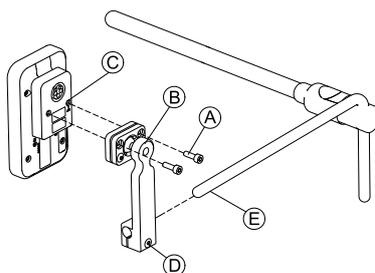
Tirare la staffa del morsetto **J** sul nucleo **L**.

4. Attaccare il morsetto **D** sulla staffa del morsetto **J** e fissare il tutto con le viti **K**.

Montaggio di DLX-REM500



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave a brugola da 3/16 pollici



1. Fissare il comando **C** sulla staffa **B** con le viti **A**.

2. Tirare la staffa **B** sul nucleo **E**.

3. Serrare la staffa sul nucleo con la vite **D**.

3.11 Montaggio dei comandi secondari

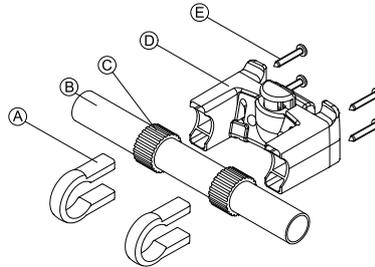
-  Per ulteriori informazioni sull'installazione dei supporti dei comandi sulla carrozzina, fare riferimento al manuale per la manutenzione del sistema di seduta.

3.11.1 Montaggio dell'adattatore KLICKfix per IDC

Montaggio standard



- Cacciavite Phillips

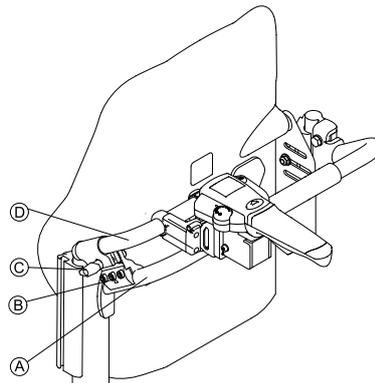


1. Posizionare i fermi di fissaggio (A) sulla maniglia di spinta della carrozzina (B).
2. Verificare che tra i fermi di fissaggio e la maniglia di spinta sia presente la fascia in gomma (C).
3. Montare l'adattatore KLICKfix (D) sui fermi di fissaggio.
4. Serrare le viti (E).

Montaggio sul sistema di seduta Ultra Low Maxx



- Chiave a brugola da 4 mm (3/16 pollici)
- Cacciavite Phillips



1. Montare il fermo di fissaggio (B) sulla maniglia di spinta della carrozzina (A).
2. Inserire il tubo dell'adattatore (D) nel fermo di fissaggio.
3. Serrare la vite ad alette (C).
4. Montare l'adattatore KLICKfix sull'apposito tubo, fare riferimento alla sezione Montaggio standard.

3.11.2 Installazione del DLX-ACU200

Installazione del sistema di seduta Modulite



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 5 mm
- Chiave da 8 mm
- Chiave da 10 mm

1.

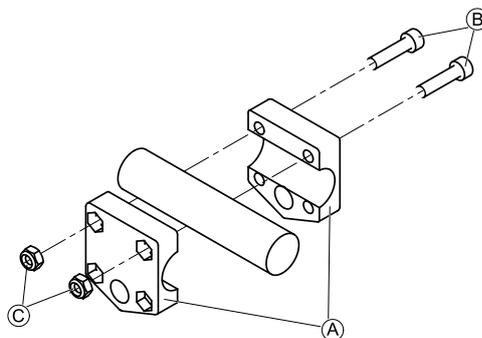


Fig. 3-32

Fissare il morsetto di presa **A** al tubo tramite viti **B** e dadi **C**.

2.

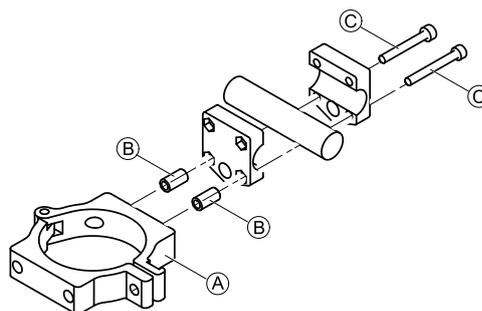


Fig. 3-33

Fissare il morsetto **A** e i distanziali **B** al morsetto di presa con le viti **C**.

3.

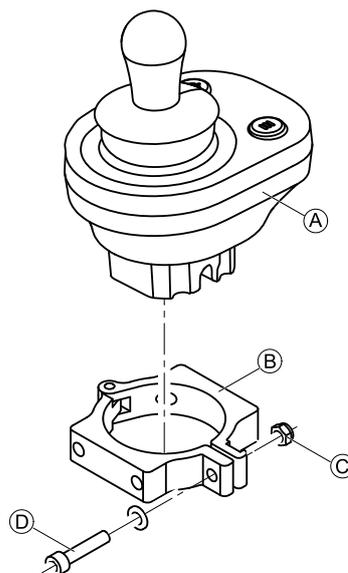


Fig. 3-34



Rischio di danni al comando

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
– Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando **A** nel morsetto **B** e serrare la vite **D** e il dado **C**.

Installazione del sistema di seduta Ultra Low Maxx (Schienale elettrico)



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm

1.

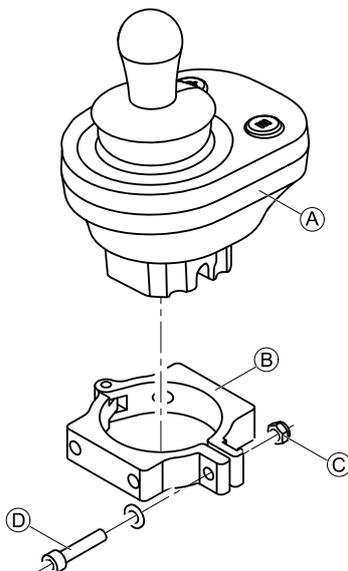


Fig. 3-35



Rischio di danni al comando

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
 – Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando **A** nel morsetto **B** e serrare la vite **D** e il dado **C**.

2.

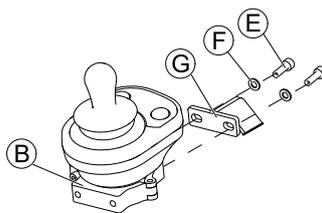


Fig. 3-36

Fissare il morsetto **B** alla staffa **G** con le viti **E** e le rondelle **F**.

3.

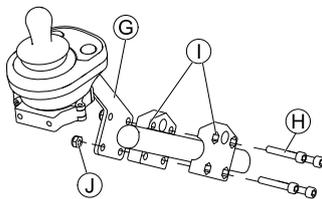


Fig. 3-37

Fissare la staffa **G** al morsetto di presa **I** con le viti **H** e i dadi **J**.

Installazione del sistema di seduta Ultra Low Maxx (Schienale manuale)



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave a brugola da 5 mm
- Chiave da 8 mm
- Adesivo di bloccaggio del filetto (Loctite 225 o similare)

1.

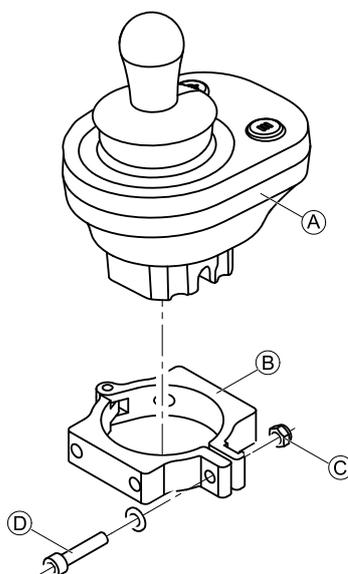


Fig. 3-38

**Rischio di danni al comando**

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
– Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando ① nel morsetto ② e serrare la vite ④ e il dado ③.

2.

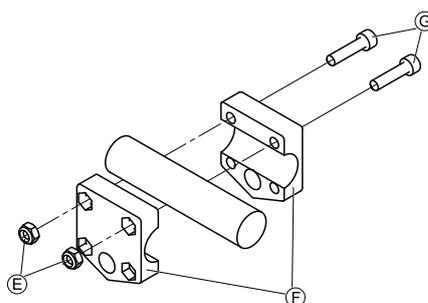


Fig. 3-39

Montare il morsetto di presa ⑥ sul manubrio usando le viti ⑦ e i dadi ⑤.
Serrare le viti a una coppia di 10 Nm.

3.

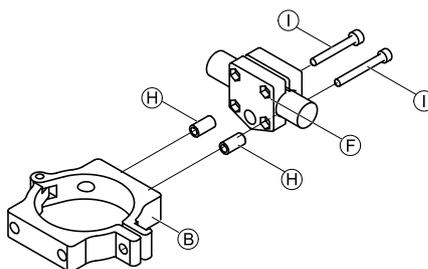


Fig. 3-40

Inserire le viti ① attraverso il morsetto di presa ⑥ e gli spessori ⑧ nel morsetto ②.
Utilizzare l'adesivo di bloccaggio del filetto e serrare le viti a una coppia di 10 Nm.

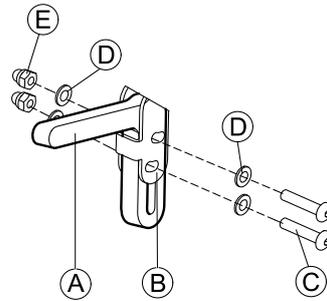
3.11.3 Montaggio di DLX-CR400

Valido anche per DLX-CR400LF

Supporto standard del comando

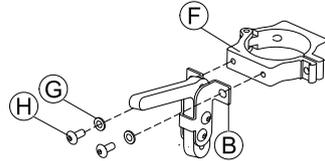
- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm

1.



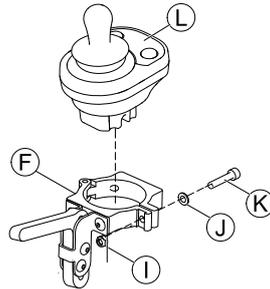
Montare il supporto del joystick (A) sull'adattatore di DLX-CR400 (B) con le viti (C), le rondelle (D) e i dadi (E).

2.



Fissare il morsetto (F) sull'adattatore di DLX-CR400 (B) con le rondelle (G) e le viti (H).

3.



! **Rischio di danni al comando**
 La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
 – Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando (L) nel morsetto (F) e serrare la vite (K) e la rondella (J) con il dado (I).

Supporto intermedio del nucleo



AVVERTENZA!

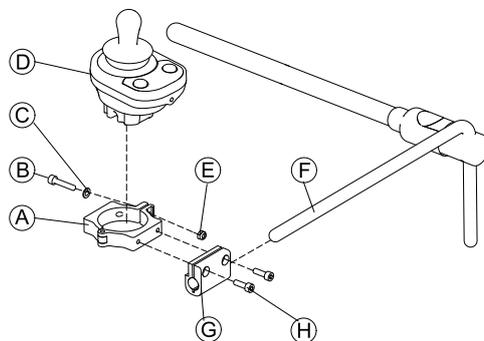
Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm



1.

! **Rischio di danni al comando**
 La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
 – Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando (D) nel morsetto (A) e serrare la vite (B) e la rondella (C) con il dado (E).

2. Tirare la staffa del morsetto (G) sul nucleo (F).

3. Attaccare il morsetto (A) sulla staffa del morsetto (G) e fissare il tutto con le viti (H).

3.11.4 Installazione del DLX-REM050

-  • Chiave a brugola da 4 mm
-  • Chiave a brugola da 3 mm

La centralina dell'assistente è montata sulla carrozzina tramite una staffa posta sulla maniglia di spinta o sulla barra di spinta.

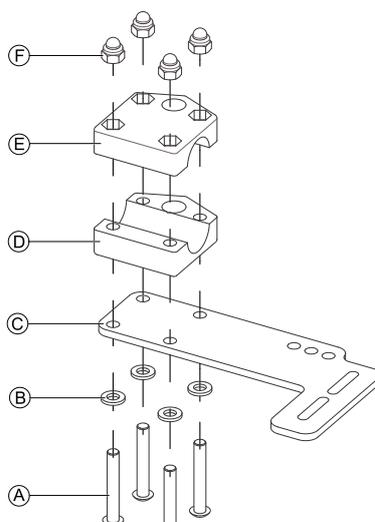


Fig. 3-41

1. Far passare le viti **A** attraverso le rondelle **B**, la piastra di montaggio **C** e il lato inferiore della staffa **D**.
2. Fissare il lato inferiore della staffa alla barra di spinta tramite il lato superiore della staffa **E** e i dadi **F**.
- 3.

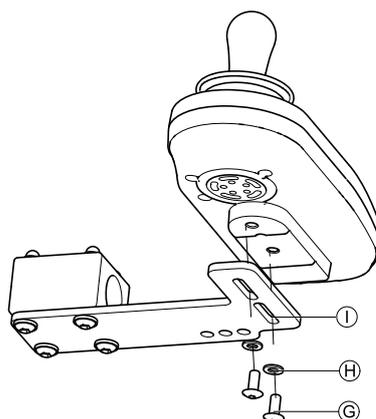
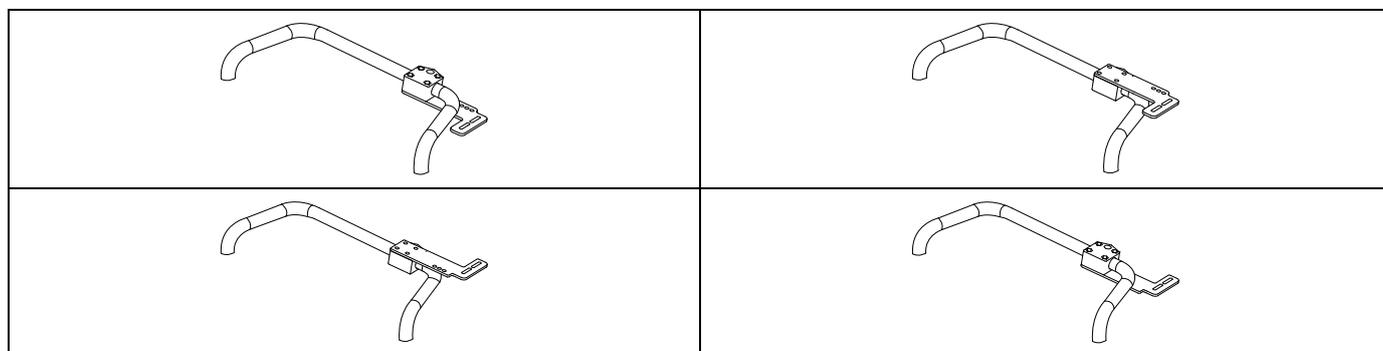


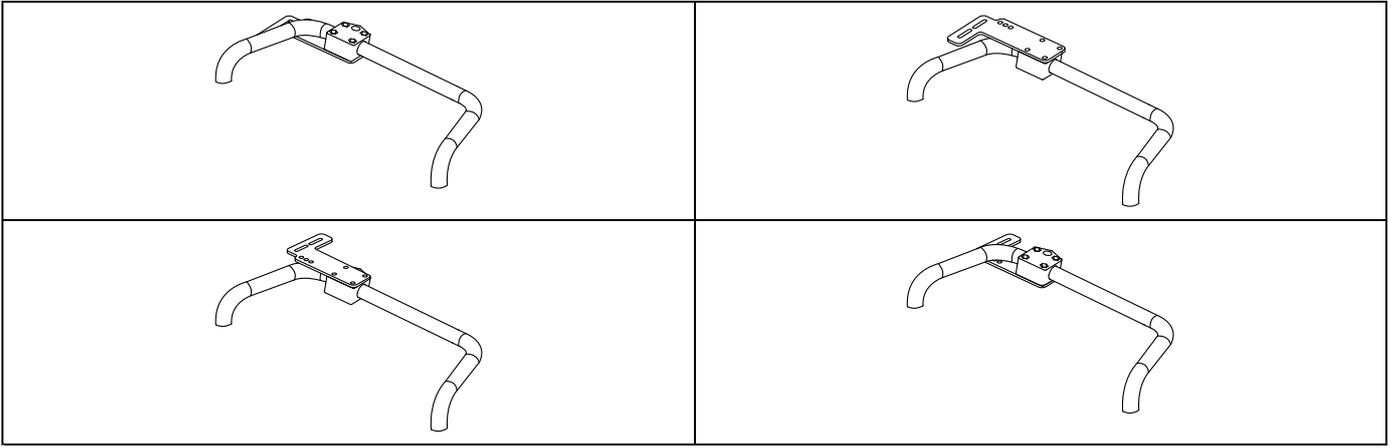
Fig. 3-42

Far passare le viti **G** attraverso le rondelle **H**, la staffa **I** e la centralina dell'assistente.

4. Serrare le viti.
5. Collegare la centralina dell'assistente.

Posizioni di montaggio





3.12 Installazione dei componenti ASL

 Per ulteriori informazioni sull'installazione dei supporti dei comandi sulla carrozzina, fare riferimento al manuale per la manutenzione del sistema di seduta.

3.12.1 Installazione delle scatole di interfaccia

Installazione della scatola di interfaccia del joystick ASL per Ultra Low Maxx



- Chiave a brugola da 5 mm

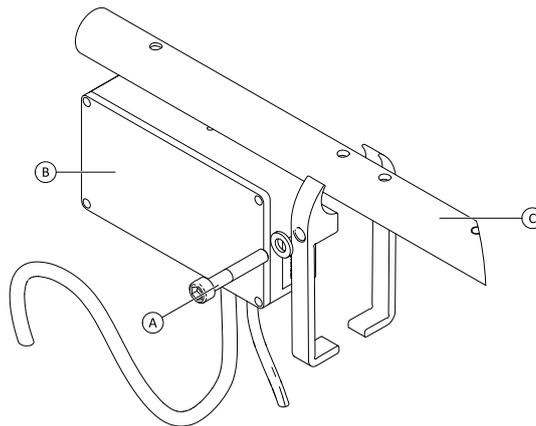


Fig. 3-43

1. Allentare la vite **A**.
2. Installare la scatola di interfaccia **B**.
3. Posizionare entrambi i componenti sul tubo del bracciolo **C** e serrare di nuovo la vite **A**.

Installazione della scatola dell'interfaccia del joystick ASL per Modulite



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 6 mm

 La figura sotto mostra il supporto sinistro montato sul sedile con il bracciolo ribaltabile montato. Il supporto per il bracciolo **A** può essere sostituito da una rondella a sella e anche la posizione di installazione può variare. L'ordine di installazione è lo stesso.

1.

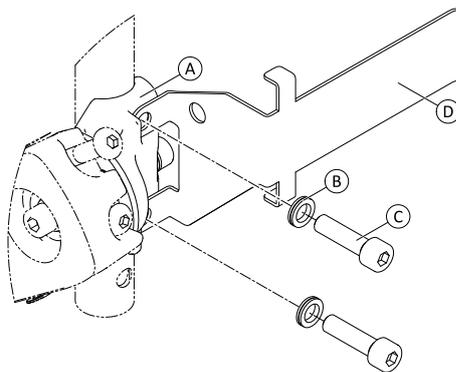


Fig. 3-44

Allentare e rimuovere la vite superiore © e la rondella ©.

2. Installare il supporto della base ©. Assicurarsi che il supporto per il braccio (rondella a sella) © sia installato in modo corretto e che entrambi i fori siano allineati.
3. Inserire nuovamente la vite e la rondella.
4. Ripetere i punti da uno a tre per la seconda vite.
5. Serrare entrambe le viti © a una coppia di 6 Nm.
- 6.

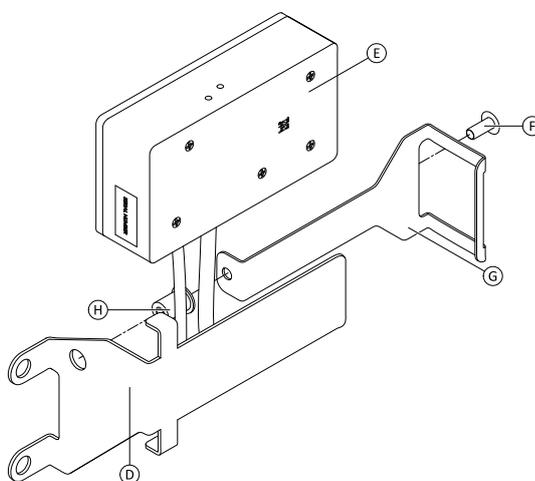


Fig. 3-45

Installare correttamente il dado ©, la scatola di interfaccia © e il supporto ©.

7. Serrare il bullone © a una coppia di 0,3 Nm.

Installazione della scatola dell'interfaccia di ASL106 per Ultra Low Maxx (reclinazione manuale)



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave da 8 mm

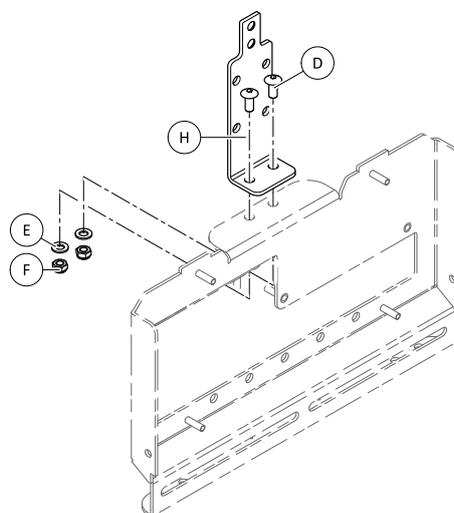


Fig. 3-46

1. Inserire i bulloni ©.
2. Installare il supporto ©, le rondelle © e i dadi ©.

3. Serrare i dadi ⑥.
- 4.

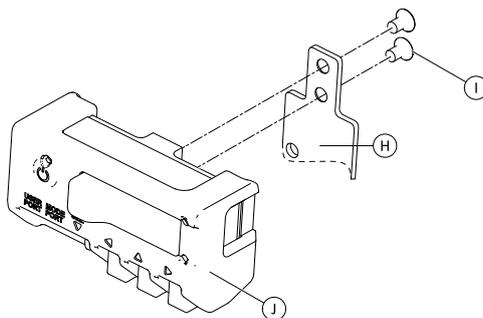


Fig. 3-47

Fissare la scatola di interfaccia ① al supporto ② con le viti ③.

Installazione della scatola dell'interfaccia di ASL106 per Ultra Low Maxx (reclinazione elettrica)



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5 mm
- Chiave a brugola da 6 mm
- Chiave da 13 mm

- 1.

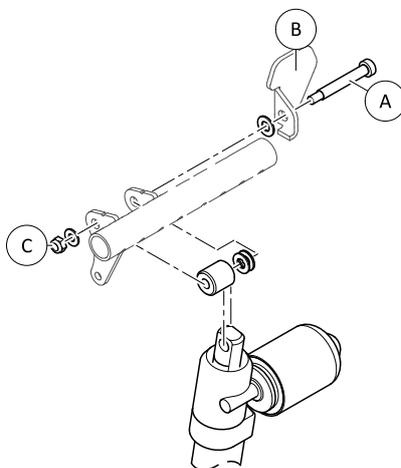


Fig. 3-48

Allentare e rimuovere il dado ④, le rondelle e i bulloni ⑤.

2. Inserire nuovamente il bullone ⑤ e la flangia ⑥, le rondelle, gli spaziatori e il dado ④.
3. Serrare il dado.
- 4.

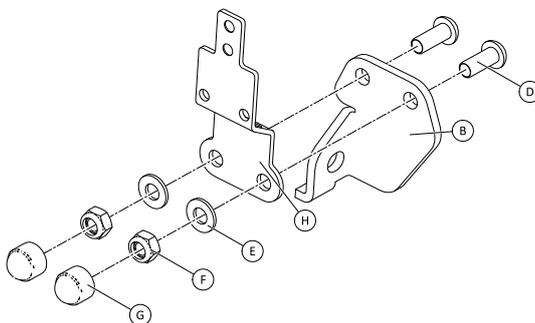


Fig. 3-49

Inserire i bulloni ⑦.

5. Installare il supporto ⑧, le rondelle ⑨ e i dadi ⑩.
6. Serrare i dadi ⑩.

7. Installare i cappucci terminali ③.
- 8.

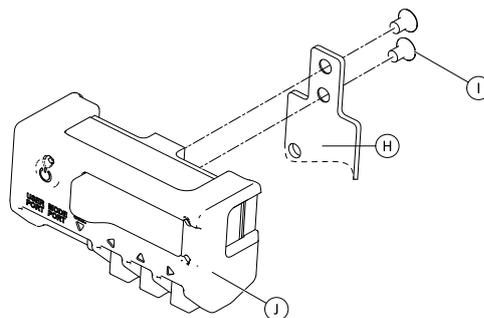


Fig. 3-50

Fissare la scatola di interfaccia ① al supporto ② con le viti ③.

Installazione della scatola dell'interfaccia di ASL106 per Modulite



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5 mm
- Chiave da 13 mm

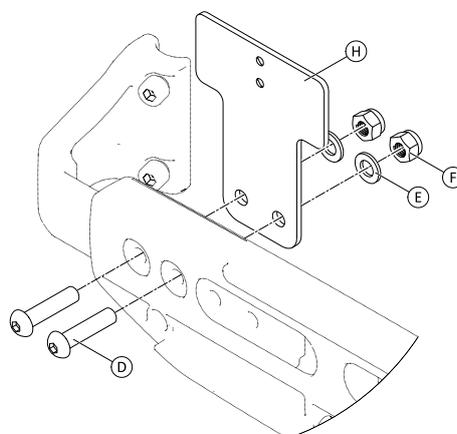


Fig. 3-51

1. Inserire i bulloni ④.
2. Installare il supporto ②, le rondelle ⑤ e i dadi ⑥.
3. Serrare i dadi ⑥.
- 4.

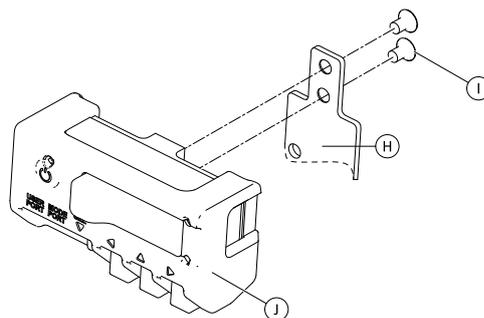


Fig. 3-52

Fissare la scatola di interfaccia ① al supporto ② con le viti ③.

Installazione della scatola dell'interfaccia ad aspirazione di ASL154 per Ultra Low Maxx



- Chiave a brugola da 5 mm
- Cacciavite a taglio

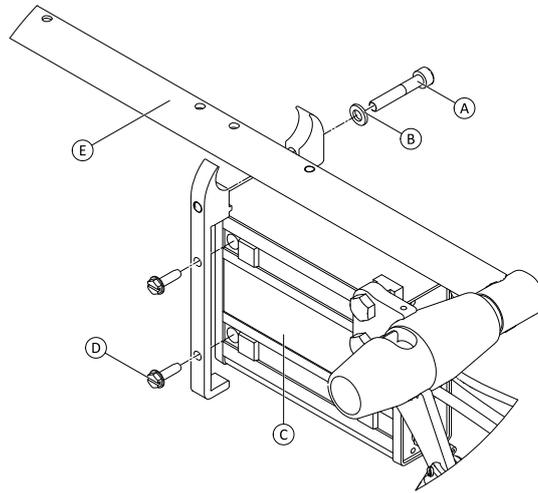


Fig. 3-53

1. Allentare la vite ①.
2. Posizionare il supporto sul tubo del bracciolo ⑤ e serrare di nuovo la vite ①.
3. Installare la scatola di interfaccia ③ e serrare le viti ④.

3.12.2 Installazione del joystick compatto a interruttore singolo

Installazione del vassoio laterale



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici

1.

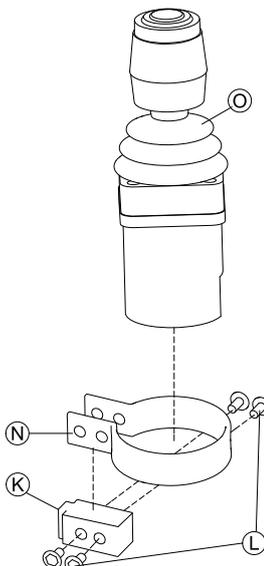


Fig. 3-54

Inserire il joystick © nel morsetto ①, tirare il morsetto sul blocco adattatore ② e fissarlo con le viti ③.

2.

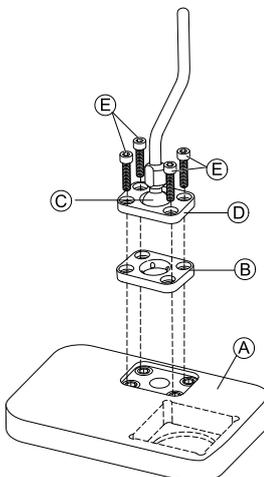


Fig. 3-55

Inserire la piastra di fissaggio ④ nella fessura presente sul vassoio ①.

3. Fissare la piastra di fissaggio ④, la sfera di fissaggio ⑤ e la piastra di fissaggio superiore ⑥ con le viti ⑦.

4.

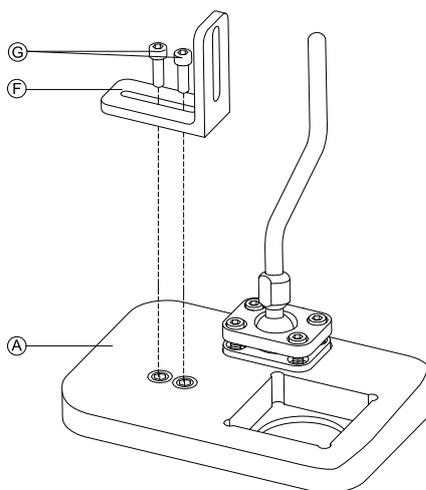


Fig. 3-56

Installare la staffa angolare ⑧ con le viti ⑨ sul vassoio ①.

5.

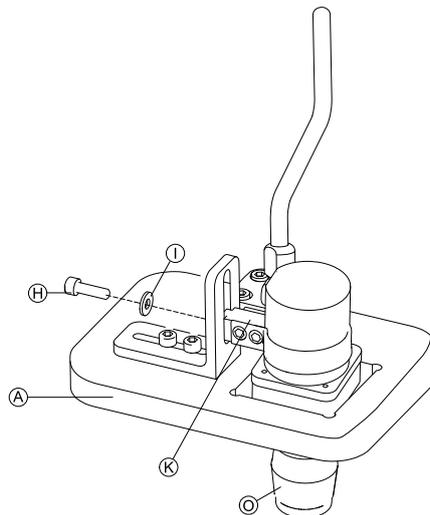


Fig. 3-57

Inserire il comando © nel vassoio A.

6. Fissare il blocco adattatore K alla staffa angolare F con la vite H e la rondella I.

Installazione del vassoio del nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici

1.

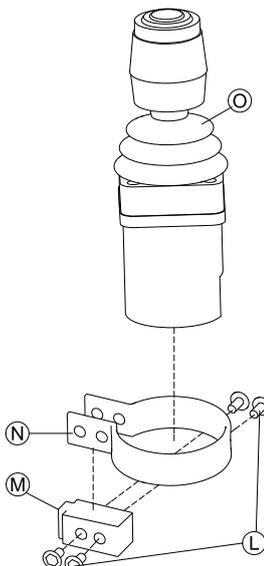


Fig. 3-58

Inserire il joystick © nel morsetto ①, tirare il morsetto sul blocco adattatore ② e fissarlo con le viti ③.

2.

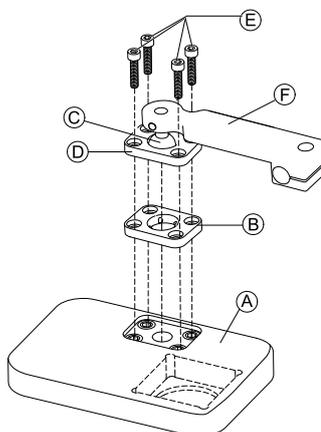


Fig. 3-59

Inserire la piastra di fissaggio ④ nella fessura presente sul vassoio ⑤.

3. Fissare la piastra di fissaggio ④, la sfera di fissaggio ③ e la piastra di fissaggio superiore ② con le viti ⑥.

4.

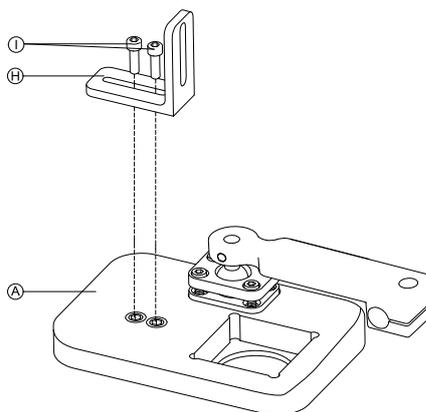


Fig. 3-60

Installare la staffa angolare ④ con le viti ⑥ sul vassoio ⑤.

5.

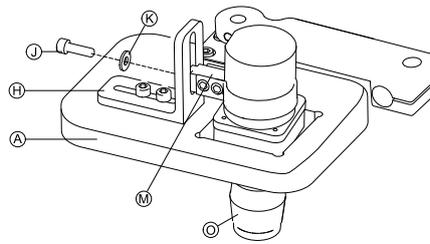


Fig. 3-61

Inserire il comando © nel vassoio ①.

6. Fissare il blocco adattatore ① alla staffa angolare ② con la vite ③ e la rondella ④.
7.

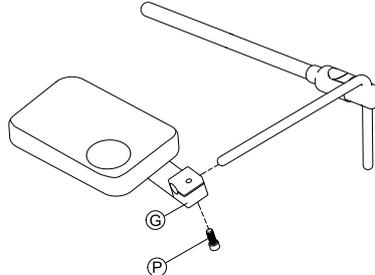


Fig. 3-62

Tirare il supporto a gancio © sul nucleo e serrare con la vite ④.

Installazione del solo nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici

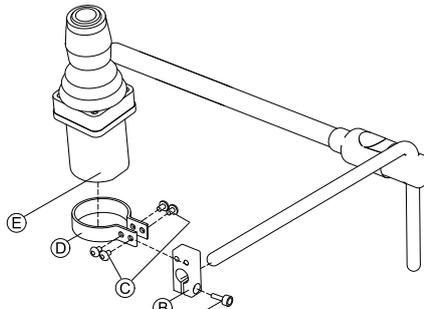


Fig. 3-63

1. Tirare il blocco adattatore ② sul nucleo e serrare con la vite ①.
2. Inserire il comando ⑤ nel morsetto ④.
3. Fissare il morsetto ④ al blocco adattatore ② con le viti ③.

3.12.3 Installazione del micro joystick di controllo estremità

Installazione del vassoio laterale



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici

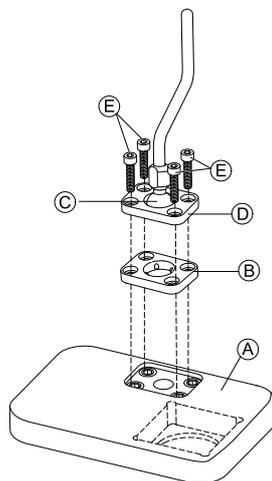


Fig. 3-64

1. Inserire la piastra di fissaggio ② nella fessura presente sul vassoio ①.
2. Fissare la piastra di fissaggio ②, la sfera di fissaggio ③ e la piastra di fissaggio superiore ④ con le viti ⑤.
- 3.

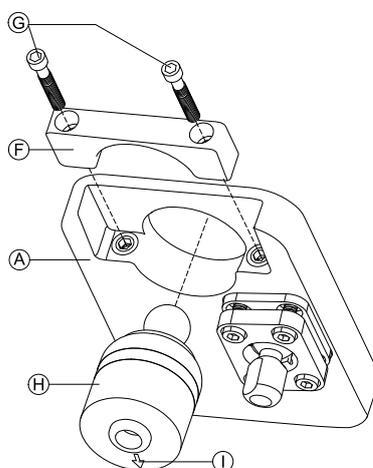


Fig. 3-65

Inserire il comando ④ da sotto nel vassoio ①. Assicurarsi che la freccia ⑤ sia rivolta nella direzione di retromarcia.

Installazione del vassoio del nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici

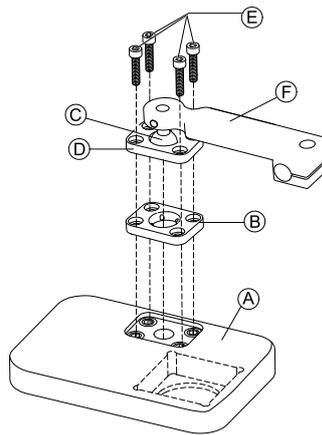


Fig. 3-66

1. Inserire la piastra di fissaggio **B** nella fessura presente sul vassoio **A**.
2. Fissare la piastra di fissaggio **B**, la sfera di fissaggio **C** e la piastra di fissaggio superiore **D** con le viti **E**.
- 3.

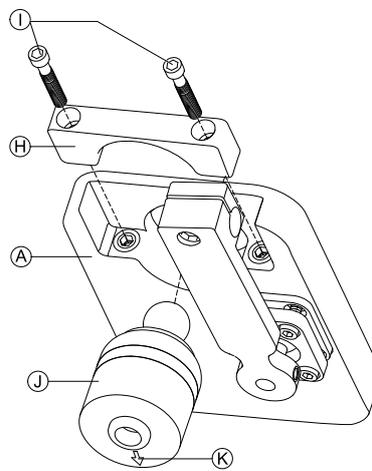


Fig. 3-67

4. Inserire il comando **J** da sotto nel vassoio **A**. Assicurarsi che la freccia **K** sia rivolta nella direzione di retromarcia.

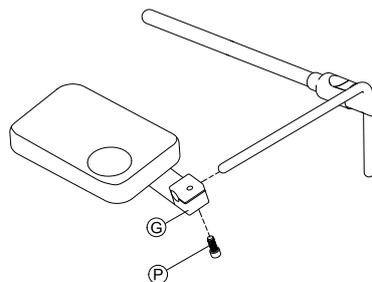


Fig. 3-68

Tirare il supporto a gancio **G** sul nucleo e serrare con la vite **P**.

Installazione del solo nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici

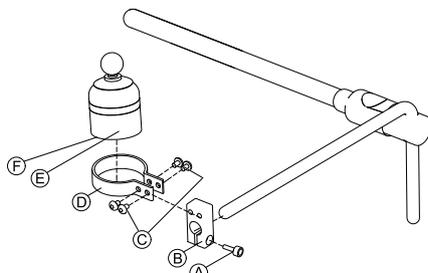


Fig. 3-69

1. Tirare il blocco adattatore (B) sul nucleo e serrare con la vite (A).
2. Inserire il comando (E) nel morsetto (D). Assicurarsi che la freccia (F) (non visibile nell'immagine) sia rivolta nella direzione di retromarcia.
3. Fissare il morsetto (D) al blocco adattatore (B) con le viti (C).

3.12.4 Installazione del joystick pediatrico compatto

Installazione del vassoio laterale



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici

1.

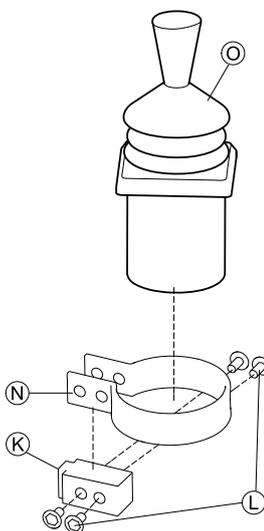


Fig. 3-70

Inserire il comando (C) nel morsetto (N). Tirare il morsetto sul blocco adattatore (K) e serrare con la vite (L).

2.

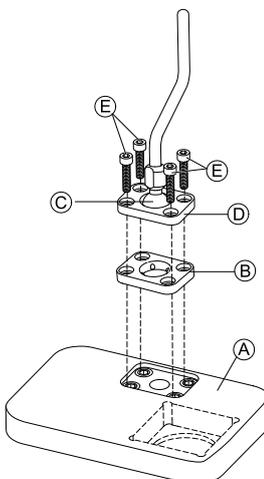


Fig. 3-71

Inserire la piastra di fissaggio (B) nella fessura presente sul vassoio (A).

3. Fissare la piastra di fissaggio (B), la sfera di fissaggio (C) e la piastra di fissaggio superiore (D) con le viti (E).

4.

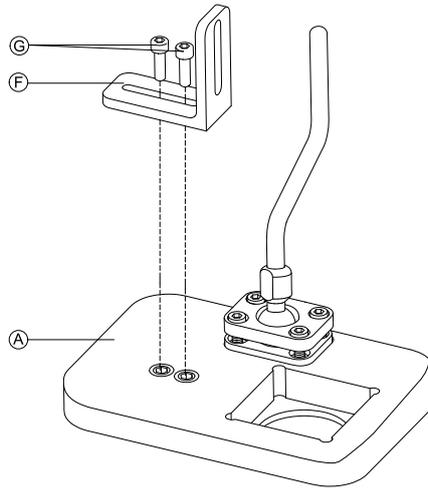


Fig. 3-72

Installare la staffa angolare (F) con le viti (G) sul vassoio (A).

5.

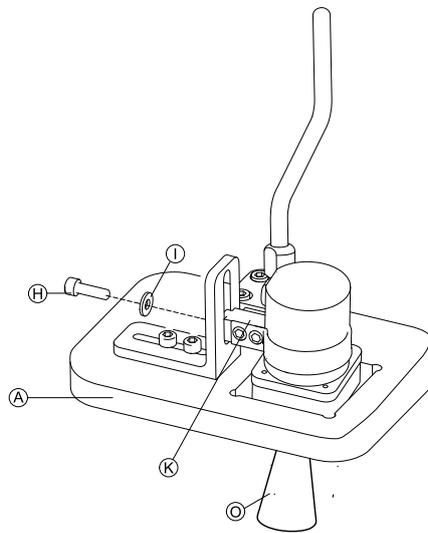


Fig. 3-73

Fissare il blocco adattatore (K) alla staffa angolare (F) con la vite (H) e la rondella (I).

Installazione del vassoio del nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici

1.

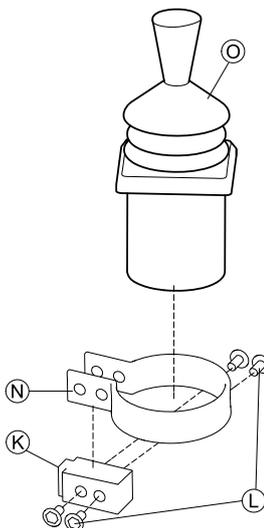


Fig. 3-74

Inserire il comando © nel morsetto N. Tirare il morsetto sul blocco adattatore K e fissarlo con la vite L.

2.

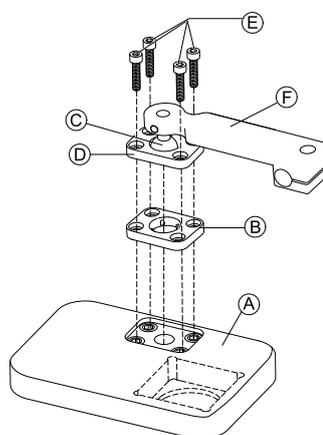


Fig. 3-75

Inserire la piastra di fissaggio B nella fessura presente sul vassoio A.

3. Fissare la piastra di fissaggio B, la sfera di fissaggio C e la piastra di fissaggio superiore D con le viti E.

4.

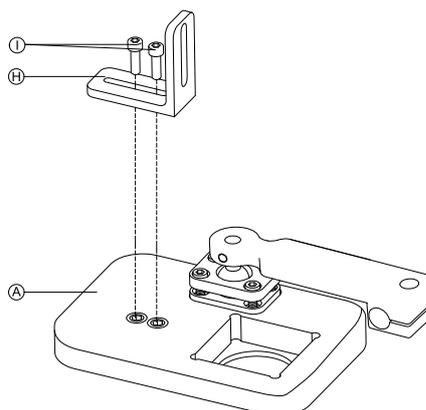


Fig. 3-76

Installare la staffa angolare H con le viti I sul vassoio A.

5.

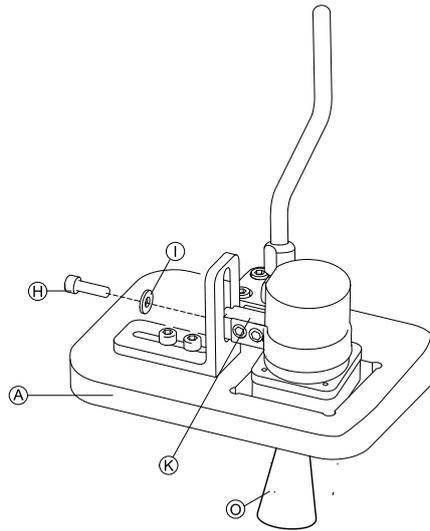


Fig. 3-77

Fissare il blocco adattatore (M) alla staffa angolare (H) con la vite (I) e la rondella (K).

6.

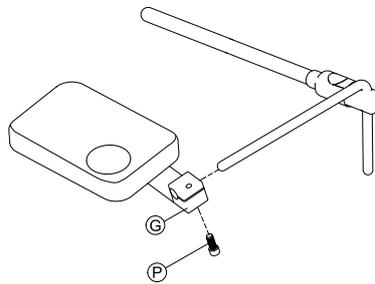


Fig. 3-78

Tirare il supporto a gancio (G) sul nucleo e serrare con la vite (P).

Installazione del solo nucleo



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

Le sbavature residue e l'assenza di cappucci terminali dopo che si sono apportate modifiche ai tiranti, come nel caso di accorciamento di un tirante, possono causare lesioni o danni.

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.



- Chiave a brugola da 1/8 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici

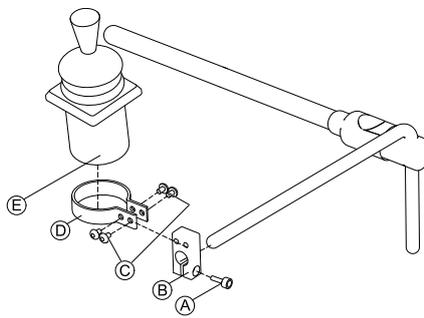


Fig. 3-79

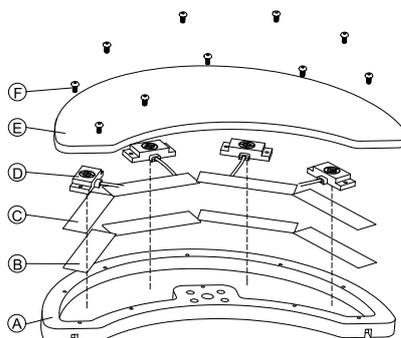
1. Tirare il blocco adattatore (B) sul nucleo e serrare con la vite (A).
2. Inserire il comando (E) nel morsetto (D).
3. Fissare il morsetto (D) al blocco adattatore (B) con le viti (C).

3.12.5 Installazione del vassoio ellittico con i sensori di prossimità



- Chiave a brugola da 3/32 pollici
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici
- 4 fascette in Velcro ad asola 25x100 mm
- 4 fascette in Velcro a uncino 25x100 mm

1.



Fissare le fascette in Velcro a uncino **B** all'interno del vassoio ellittico **A**.

2. Tagliare le fascette in Velcro ad asola **C** in base alla forma dei sensori di prossimità **D**.
3. Fissare le fascette in Velcro ad asola ai sensori di prossimità.
4. Fissare le fascette in Velcro ad asola alle fascette in Velcro a uncino.

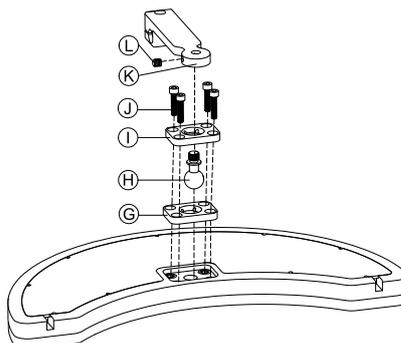
5.



Assicurarsi che il cablaggio dei sensori di prossimità sia inserito negli spazi previsti.

Fissare il coperchio **E** sul vassoio ellittico con le viti **F**.

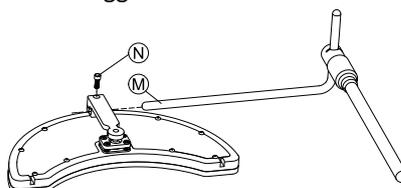
6.



Inserire la piastra di fissaggio **G** nella fessura presente sul vassoio ellittico.

7. Fissare la piastra di fissaggio, la sfera di fissaggio **H** e la piastra di fissaggio superiore **I** con le viti **J**.
8. Avvitare il supporto a gancio **K** sulla sfera di fissaggio con la vite di fermo **L**.

9.



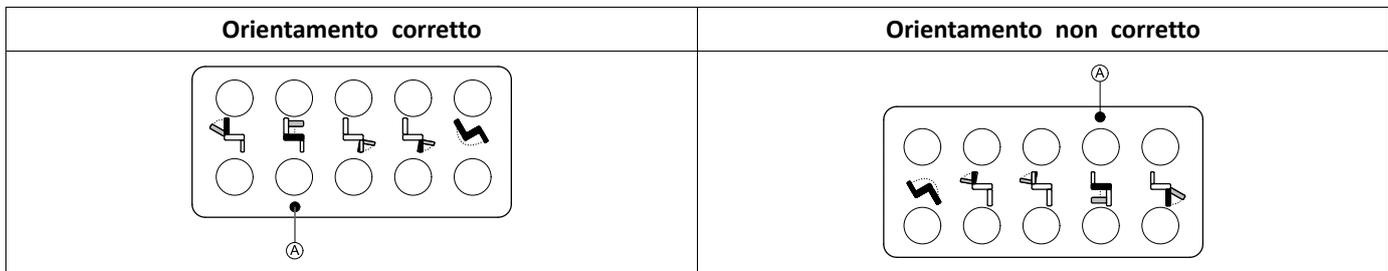
Tirare il supporto a gancio sul nucleo **M** e serrare con la vite **N**.

3.13 Montaggio dell'interruttore a 10 vie



Per ulteriori informazioni sull'installazione dei supporti dell'interruttore a 10 sulla carrozzina, fare riferimento al manuale per la manutenzione del sistema di seduta.

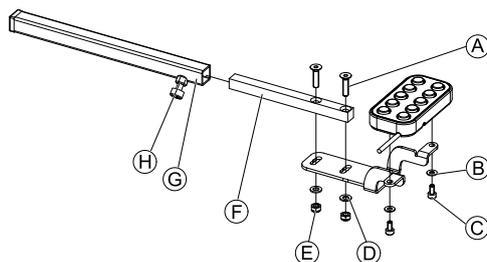
Durante l'installazione dell'interruttore a 10 vie o durante la modifica dell'etichettatura, il punto di orientamento **A** deve essere rivolto in basso, vedere la tabella seguente.



3.13.1 Installazione dell'interruttore a 10 vie per Modulite

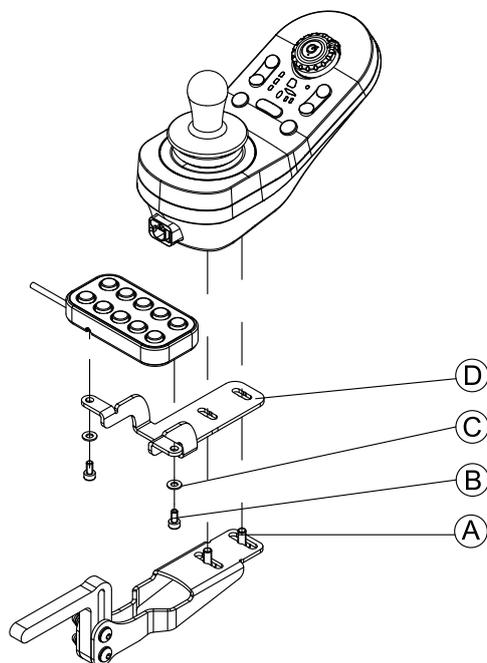
Montaggio anteriore

-  • Chiave a brugola da 3 mm
-  • Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm



1. Fissare l'interruttore a 10 vie alla staffa con le viti © e le rondelle ʙ.
2. Fissare la staffa al tubo di montaggio del comando ʒ con le viti ʌ, le rondelle ʄ e i dadi ʑ.
3. Inserire il tubo di montaggio del comando nella staffa di montaggio ʒ.
4. Regolare l'interruttore a 10 vie nella posizione desiderata.
5. Serrare la vite ad alette ʙ.

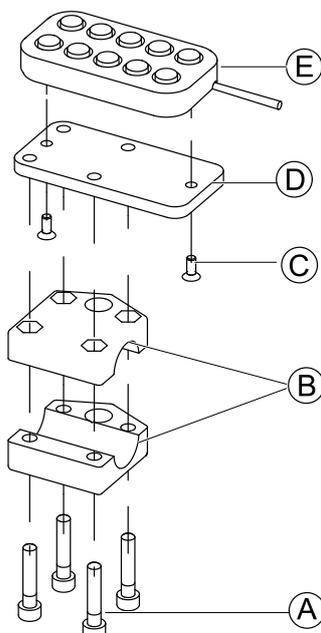
Insieme a DLX-REM211/DLX-REM216



1. Fissare l'interruttore a 10 vie alla staffa ʄ con le viti ʙ e le rondelle ʒ.
2. Fissare la staffa alla staffa di montaggio del comando con le viti ʌ.

Montaggio posteriore (per assistenti)

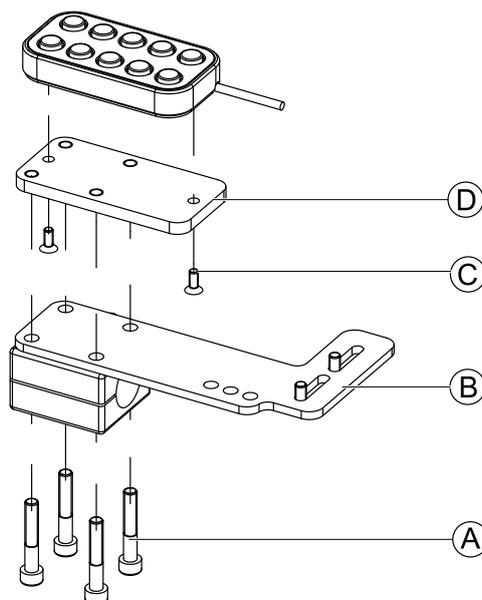
-  • Chiave a brugola da 3 mm
-  • Chiave a brugola da 4 mm



L'interruttore a 10 vie è montato sul retro della carrozzina tramite una staffa **B** posta sulla maniglia o sulla barra di spinta.

1. Fissare la piastra di montaggio **D** con le viti **C** all'interruttore a 10 vie **E**.
2. Far passare le viti **A** attraverso la staffa **B** e la piastra di montaggio **D**.

Insieme a DLX-REM050 (centralina dell'assistente)



1. Fissare l'interruttore a 10 vie alla piastra di montaggio **D** con le viti **C**.
2. Fissare la piastra di montaggio **D** alla piastra di montaggio **B** con le viti **A**.

 Per le possibili posizioni della centralina dell'assistente, fare riferimento alla sezione *Installazione del DLX-REM400*.

3.13.2 Montaggio dell'interruttore a 10 vie su Ultra Low Maxx

Montaggio anteriore



- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave da 8 mm

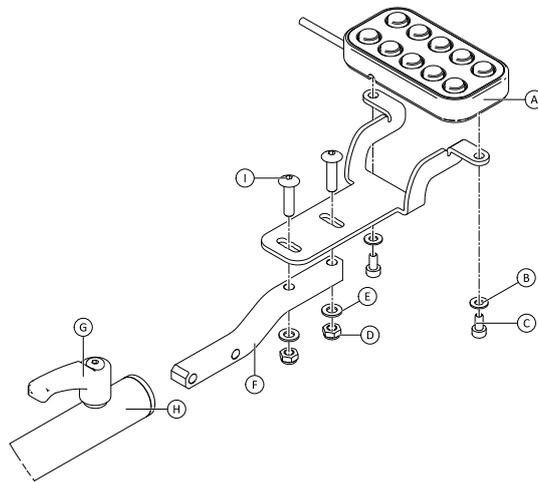


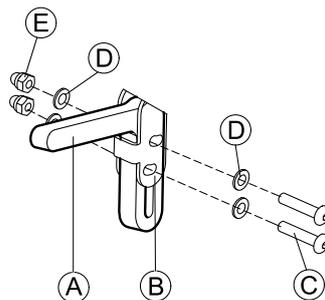
Fig. 3-80

1. Fissare l'interruttore a 10 vie (A) alla staffa con le viti (C) e le rondelle (B).
2. Fissare la staffa al tubo di montaggio del comando (F) con i bulloni (I), le rondelle (E) e i dadi (D)
3. Inserire il tubo di montaggio del comando nella staffa di montaggio (H).
4. Regolare l'interruttore a 10 vie nella posizione desiderata.
5. Serrare la leva (G).

Insieme a DLX-REM2XX o DLX-REM400

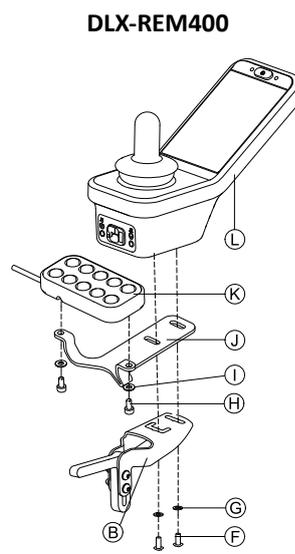
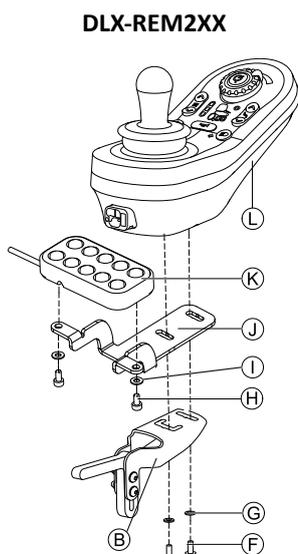
-  • Chiave a brugola da 3 mm
-  • Chiave da 8 mm

1.



Montare il supporto del joystick (A) sull'adattatore del comando (B) con le viti (C), le rondelle (D) e i dadi (E).

2.



Montare il comando (L) sull'adattatore del comando (B) e sulla piastra di supporto (J) con le viti (F) e le rondelle (G).

3. Montare l'interruttore a 10 vie (K) sulla piastra di supporto (J) con le viti (H) e le rondelle (I).

Per ulteriori informazioni sul montaggio dell'interruttore a 10 vie da parte degli assistenti, fare riferimento al manuale per la manutenzione di Ultra Low Maxx.

3.13.3 Sostituzione delle etichette

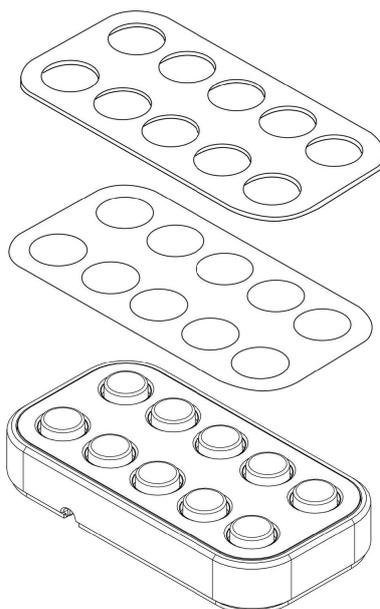


Fig. 3-81

-
-  • Strumento a punta piccolo (vite Nylon o simile)
 - Etichetta
-

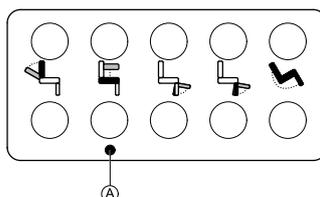


Fig. 3-82 Orientamento corretto delle etichette

1. Rimuovere l'interruttore dalla staffa.
- 2.

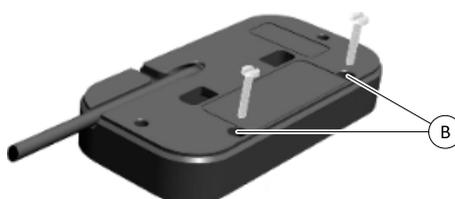


Fig. 3-83

Inserire lo strumento nei due fori superiori **B** sul lato posteriore e rimuovere la piastra di copertura e le etichette sul lato opposto.

3.  Durante l'installazione delle nuove etichette, assicurarsi che il punto di orientamento **A** sia rivolto verso il basso e che siano visibili le icone corrette delle funzioni.

Sostituire le etichette.

4. Installare la piastra di copertura.
5. Installare l'interruttore sulla staffa.

4 Sostituzione dei componenti della carrozzina

4.1 Informazioni generali sulla configurazione

Le attività descritte nel presente capitolo devono essere eseguite da tecnici addetti alla manutenzione specializzati e autorizzati per la configurazione iniziale. Non devono essere eseguite dall'utilizzatore.

4.2 Sincronizzazione della batteria su batterie nuove

L'indicatore migliorato di carica della batteria LiNX incorpora una nuova tecnologia, che determina con maggiore precisione lo stato di carica (SOC) delle batterie al piombo-acido rispetto agli indicatori di carica convenzionali, che si basano sulla tensione terminale batteria.

- Il nuovo indicatore migliorato stima il valore SOC effettivo in base a molteplici fattori, non solo la tensione terminale istantanea, che di per sé è un indicatore poco valido di SOC.
- L'indicatore non misura la corrente, operazione difficile in un sistema di carrozzina elettrica.
- L'indicatore determina se la batteria si sta caricando o scaricando e, in base al suo stato, applica logica e calcoli per individuare il valore SOC effettivo. Fa parte di questo processo anche la conoscenza della storia recente di utilizzo della batteria.
- Per ottenere un valore SOC effettivo, il misuratore modella lo scaricamento in base alla tensione del terminale, al tasso di variazione della tensione del terminale e da quanto tempo la batteria si è trovata in questo stato.
- Il nuovo misuratore distingue tra carica effettiva e tensione rigenerate o ripresa, fattori che determinano una distorsione della stima della carica nei misuratori convenzionali.
- Se la batteria si sta effettivamente caricando, la variazione di SOC viene calcolata in base al punto in cui si trova nel ciclo di carica, al tasso di variazione della tensione del terminale e alla durata del periodo di carica.

Nuove batterie

L'indicatore migliorato della batteria utilizza la storia recente di carica/scarica della batteria per calcolare SOC. Una volta collegate batterie nuove, questa storia non è più applicabile ma il misuratore continua a calcolare SOC in base alle informazioni della batteria precedente. Per risolvere questo problema, l'indicatore migliorato della batteria deve essere sincronizzato alle nuove batterie.



I produttori di batterie raccomandano di formattare le batterie nuove. Ciò comporta la carica e la scarica della batteria per varie volte senza però scaricarla completamente. Questa procedura non influenza la sincronizzazione del misuratore per le nuove batterie.

Sincronizzazione di nuove batterie

1. Collegare le nuove batterie alla carrozzina elettrica.
2. Ripristinare le statistiche della batteria utilizzando LiNX Access, vedere *Reimpostazione dell'utilizzo della batteria, pagina 213*
3. Collegare la carrozzina elettrica al caricabatteria. Ciò deve essere fatto con il sistema ACCESO o entro 24 ore dall'accensione del sistema.
4. Lasciare la carrozzina elettrica collegata al caricabatteria per più di dieci minuti.
5. Attendere che il misuratore della batteria indichi più dell'80 % di carica (5 LED).
6. Lasciare la carrozzina elettrica collegata al caricabatteria per almeno due ore. In base alle raccomandazioni del produttore della batteria, una batteria nuova richiede una maggiore durata di carica.

4.3 Sostituzione del modulo elettrico come pezzo di ricambio

Con la sostituzione del modulo elettrico si perde la configurazione della carrozzina attualmente in uso. Fino a giugno 2018 sul modulo elettrico sono state memorizzate fino a otto configurazioni preconfigurate per diverse carrozzine. Per conoscere la convenzione di denominazione dei file, vedere *11 Struttura del nome del programma, pagina 216*



Si raccomanda, se possibile, di eseguire backup della configurazione corrente. Per ulteriori informazioni sull'esecuzione del backup, vedere *7.3.7 Salvataggio di un programma, pagina 111* per iOS o *8.5.4 Salvataggio di un programma come file, pagina 125* per PC.

1. Se possibile, eseguire backup della configurazione corrente.
2. Sostituire il modulo elettrico. Per ulteriori informazioni, consultare il manuale per la manutenzione della carrozzina.
3. Collegare la carrozzina e LiNX Access.
4. Eseguire la procedura di configurazione. Consultare la sezione *4.4 Procedura di configurazione dopo la sostituzione del modulo elettrico, pagina 74*.

4.4 Procedura di configurazione dopo la sostituzione del modulo elettrico

Dopo la sostituzione di un modulo elettrico si consiglia di eseguire le seguenti procedure per assicurarsi che le impostazioni personalizzate dell'utilizzatore non vadano perdute e che l'utilizzatore abbia accesso alle funzioni più recenti di LiNX.

Aggiornamento del firmware / Scrittura di file bundle

L'aggiornamento del firmware dei componenti di LiNX all'ultima versione consente all'utilizzatore di utilizzare le funzioni più recenti e altre migliorie introdotte da Invacare per la carrozzina. Attualmente esistono due modi diversi per fare in modo che il sistema sia aggiornato:

- Uso della modalità di aggiornamento del firmware (richiede una connessione a Internet)
- Scrittura di un file bundle

I file bundle contengono almeno una configurazione di carrozzina e/o gli ultimi aggiornamenti del firmware per i componenti LiNX installati.

1. Aggiornare il firmware all'ultima release.
 - a. Firmware Upgrade Mode (Modalità di aggiornamento del firmware): per lo strumento per iOS, vedere 7.3.8 *Aggiornamento del firmware, pagina 112* Per lo strumento per PC, vedere 8.5.6 *Aggiornamento del firmware, pagina 126*
 - b. Bundle File (File bundle): per lo strumento per iOS, vedere 7.4.2 *Scrittura di file bundle, pagina 114* Per lo strumento per PC, vedere 8.6.3 *Scrittura dei file bundle sulla carrozzina, pagina 131*

Ripristino del file di backup



Dopo l'installazione di un nuovo modulo elettrico, consigliamo di scrivere un file di backup salvato precedentemente sulla carrozzina.

1. Ripristinare il file di backup sulla carrozzina.
Per lo strumento per iOS, vedere 7.3.6 *Scrittura di un programma sulla carrozzina, pagina 110* Per lo strumento per PC, vedere 8.5.2 *Scrittura di un programma sulla carrozzina, pagina 125*
2. Se necessario, modificare i parametri in modo da soddisfare le esigenze dell'utilizzatore.

Calibrazione della compensazione adattiva del carico (ALC)

Durante il processo di calibrazione ALC, un'utility calcola i valori di resistenza del motore per facilitare l'erogazione di una velocità costante. In caso di installazione di un nuovo modulo elettrico, il modulo deve apprendere nuovamente questi valori.

1. Eseguire la procedura di programmazione consigliata. Consultare la sezione 6.3 *Punto 3 - Impostazione della compensazione del carico, pagina 95*.

Conversione di configurazioni non aggiornate (opzionale)

1. Convertire la configurazione in modo da abilitare la funzione più recente, come il comando dell'interruttore).
Per lo strumento per iOS, vedere 7.3.4 *Conversione dei file di configurazione, pagina 108* Per lo strumento per PC, vedere 8.5.9 *Conversione dei file di configurazione, pagina 129*

Configurazione di input alternativi (opzionale)

Per maggiori informazioni, consultare la sezione 9.17 *Installazione/Configurazione di interruttori alternativi, pagina 202*

1. Impostare il parametro **Profile User Input (Ingresso utilizzatore profilo)** o **User Function Input (Ingresso funzione utilizzatore)** sulla funzione o il profilo desiderato su **Input Module (Modulo ingresso)** o su **Third Party (Terza parte)**, a seconda dell'input del componente.
2. Impostare il parametro **User Input Configuration (Configurazione ingresso utilizzatore) (Modules (Moduli) → IN 500 / TPI)** sul tipo di ingresso desiderato.



Controllare se il valore predefinito del parametro corrisponde al tipo di input installato.

3. Modificare gli altri parametri a seconda del componente utilizzato.

Configurazione di output alternativi (opzionale)

1. Impostare i parametri di pressione breve e prolungata nella scheda delle utility sui valori desiderati.
Per maggiori informazioni, consultare la sezione 9.10 *Modifica delle funzioni delle utility, pagina 152*

Modifica dei parametri di illuminazione (opzionale)

1. Modificare i parametri di illuminazione impostando i valori desiderati.
Per maggiori informazioni, consultare la sezione 9.7 *Modifica dei parametri di illuminazione, pagina 147*

Modifica del supporto del giroscopio nelle funzioni di guida (opzionale)

1. Impostare il parametro **Gyro Enabled Drive Function (Funzione guida con giroscopio abilitato)** sul valore desiderato.
Per maggiori informazioni, consultare la sezione 9.6 *Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida, pagina 146*

5 La carrozzina e LiNX Access

Il sistema LiNX è programmato con impostazioni predefinite in fase di produzione. Tali impostazioni possono essere modificate con uno strumento di programmazione per adattarsi alle esigenze dell'utilizzatore.

Il sistema LiNX può essere programmato grazie a uno dei seguenti strumenti di programmazione e diagnostica:

- LiNX Access per iOS, compatibile con iPhone, iPad e iPod touch Apple con sistema operativo iOS 9.0 o successivi, oppure
- LiNX Access per PC, compatibile con PC o computer portatili con sistema operativo Windows.

Gli strumenti di programmazione e diagnostica comunicano con il sistema LiNX tramite Bluetooth. La funzionalità Bluetooth del sistema LiNX è assicurata da una chiave LiNX Access inserita nella presa XLR del modulo di comando.

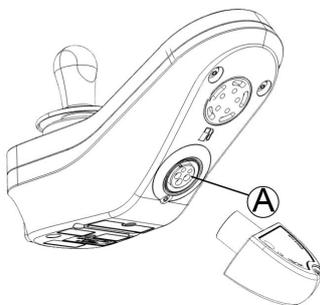
Se il PC non supporta la connessione Bluetooth, è possibile utilizzare un adattatore Bluetooth da inserire in una porta USB libera.

Tanto l'applicazione per iOS quanto quella per PC offrono una modalità di modifica in tempo reale che permette di regolare determinati parametri anche mentre il sistema è in funzione (es. durante la guida) e di osservare immediatamente l'effetto di tali modifiche. Per ulteriori informazioni, vedere *7.3.5 Modifica di un programma, pagina 109*

5.1 Chiave LiNX Access

- !
- Si raccomanda l'utilizzo della chiave LiNX Access solamente in caso di funzionamento in ambienti chiusi o in ambienti aperti e asciutti.
 - La chiave LiNX Access non deve essere inserita quando ci si trova in ambienti sensibili alle radiofrequenze (RF).
 - Verificare sempre che la chiave LiNX Access non sia danneggiata prima dell'utilizzo.
 - Assicurarsi che la chiave LiNX Access sia completamente inserita nella presa XLR prima dell'utilizzo.
 - Verificare l'avvenuto collegamento alla carrozzina da programmare controllando lo stato del LED sulla chiave LiNX Access.
 - Durante la messa a punto della carrozzina, prestare attenzione a non danneggiare la chiave LiNX Access colpendo ostacoli solidi lungo il percorso. Mantenere sempre una distanza di sicurezza da eventuali oggetti che potrebbero danneggiare la chiave LiNX Access.
 - La superficie della chiave LiNX Access può surriscaldarsi se esposta alla luce del sole per periodi prolungati.
 - Non lasciare la chiave LiNX Access collegata al sistema quando la carrozzina è spenta o non deve essere utilizzata per lunghi periodi, in quanto la chiave continuerà ad attingere energia dalle batterie anche se il sistema è spento. Se la chiave LiNX Access resta collegata, la durata di conservazione prevista del sistema non verrà raggiunta e le batterie potrebbero subire danni.

La chiave LiNX Access fornisce la connessione Bluetooth necessaria affinché uno strumento di programmazione possa comunicare con il sistema LiNX.



La chiave LiNX Access si inserisce direttamente nella porta XLR (A) del modulo di comando. L'indicazione REM2xx riportata nell'immagine, funziona allo stesso modo per REM400 e REM500.

La chiave LiNX Access dispone di un indicatore di stato blu che indica se è:

- accesa, ma non collegata (la spia lampeggia lentamente),
- in collegamento (la spia lampeggia velocemente) oppure
- collegata (la spia è fissa).

Se l'indicatore di stato blu si spegne durante un tentativo di collegamento o quando il collegamento è già stato effettuato, rimuovere la chiave LiNX Access dal modulo di comando, attendere 5 secondi e inserirla nuovamente prima di riprovare a collegarsi.

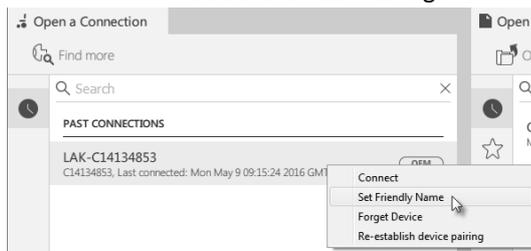
Prima di poter utilizzare gli strumenti di programmazione per operazioni di programmazione e diagnostica, è necessario associare i dispositivi, ovvero collegarli tramite Bluetooth. Il processo di associazione varia a seconda dello strumento di programmazione in uso.

5.1.1 Rinomina della chiave LiNX Access (possibile solo con l'applicazione LiNX Access per PC)

La chiave LiNX Access è generalmente identificata dalle lettere **LAK** seguite da una serie di caratteri, ad esempio: **LAK-L12147605**. Ogni nominativo è unico; ciò nonostante, quando si possiedono più chiavi LiNX Access, distinguerle può risultare problematico. È possibile modificare i nomi delle chiavi per identificarli più facilmente.

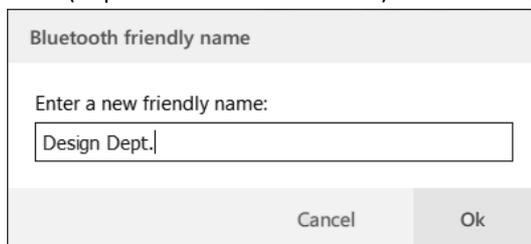
1. Fare clic con il pulsante destro del mouse su LiNX Access Key (chiave LiNX Access) nella scheda **Open a Connection** (Apri collegamento). Potrebbe essere necessario chiudere eventuali collegamenti attivi.

2.



Selezionare l'opzione **Set Friendly Name** (Imposta nome riconoscibile) nel menu contestuale.

3.



Inserire un nuovo nome nella casella di testo e fare clic sul pulsante **OK**.

Dopo aver fatto clic sul pulsante **OK**, la carrozzina viene riavviata e il nome viene aggiornato. Viene visualizzata una schermata che conferma l'avvenuta modifica del nome.

5.2 Panoramica della carrozzina e LiNX Access

| Categorie di parametri di livello superiore | Sottocategorie di parametri |
|--|---|
| Configurazioni della carrozzina | |
| Ripristino della configurazione predefinita | |
| Diagnostica/Registro della carrozzina | Per i dettagli, vedere la seguente tabella |
| Diagnostica in tempo reale ¹ | Richiesta di velocità |
| | Richiesta di svolta |
| | Tensione del motore |
| | Corrente del motore |
| | Resistenza del motore |
| | Tensione della batteria |
| | Selettore della velocità |
| Riepilogo del sistema | I moduli del sistema con numero di hardware, numero di firmware e numero di serie |
| Funzioni | Vari tipi di funzioni e profili |
| Preferenze dell'utilizzatore (per i dettagli, vedere 5.2.2 <i>Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80</i>) | Impostazioni di guida |
| | Guida commutata |
| | Impostazioni di standby |
| | Impostazioni di blocco |
| | Navigazione funzioni utilizzatore |
| | Impostazioni di controllo input/output |
| | Impostazioni del display |
| | Impostazioni di consumo energetico |
| Tachimetro e contachilometri | |
| Moduli | Per i dettagli, vedere la seguente tabella |

1. Diagnostica in tempo reale è disponibile solo in modalità Connection context mode (Modalità contesto di collegamento).

| Categorie di parametri di livello superiore | Sottocategorie di parametri |
|---|--|
| Movimenti dell'attuatore | Per i dettagli, vedere la seguente tabella |
| Angoli di attivazione | Per i dettagli, vedere la seguente tabella |
| Illuminazione | Indicatori di svolta |
| | Posizione |

| Parametro di livello superiore | Sottocategorie di parametri | |
|---------------------------------------|---|----------------------------|
| Diagnostica/Registro della carrozzina | Errori attivi | Elenco degli errori attivi |
| | Registro della carrozzina/Registro degli eventi | Registro |
| | Statistiche sulla carrozzina | Utilizzo della batteria |
| | | Statistiche sulla guida |

| Sottocategorie di parametri | | |
|-----------------------------|---|--|
| Moduli | Modulo elettrico | Modulo elettrico <ul style="list-style-type: none"> • Motori • Compensazione del carico |
| | | Ingressi/uscite di controllo 1-4 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90) |
| | Comandi principali | Impostazioni di visualizzazione (per informazioni dettagliate vedere 5.2.3 Panoramica delle impostazioni del display, pagina 85, solo per i telecomandi con display) |
| | | Input utilizzatore - Configurazione |
| | | Input utilizzatore - modellamento del joystick |
| | | Altoparlante - Segnali acustici |
| | Comandi secondari | Ingressi/uscite di controllo (per informazioni dettagliate vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90, solo per i telecomandi con ingressi/uscite) |
| | | Input utilizzatore - Configurazione |
| | TPI | Input utilizzatore - modellamento del joystick |
| | | Input utilizzatore |
| | Modulo di input | Ingressi/uscite di controllo 4-32 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90) |
| | | Input utilizzatore |
| | ACT200 ² | Input utilizzatore |
| | | Ingressi/uscite di controllo presa a jack (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90) |
| ACT400 ² | Ingressi/uscite di controllo 1-4 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90) | |
| | Ingressi/uscite di controllo 1-4 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90) | |

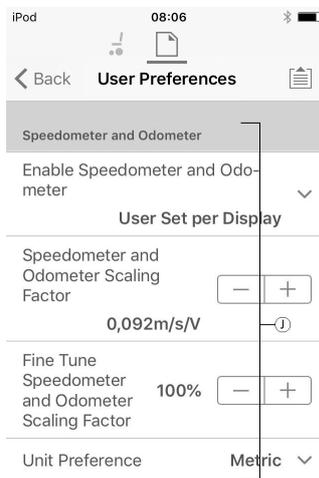
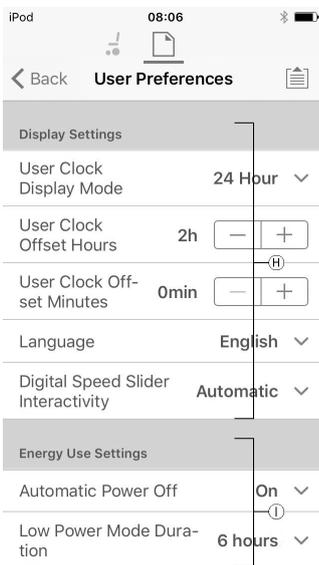
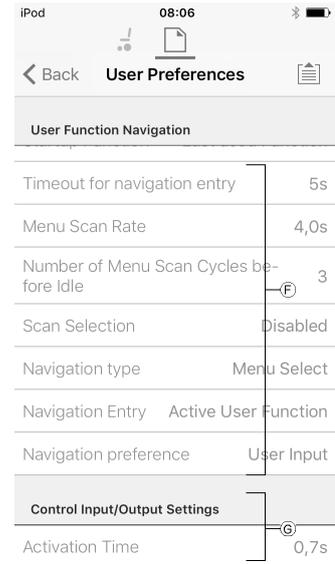
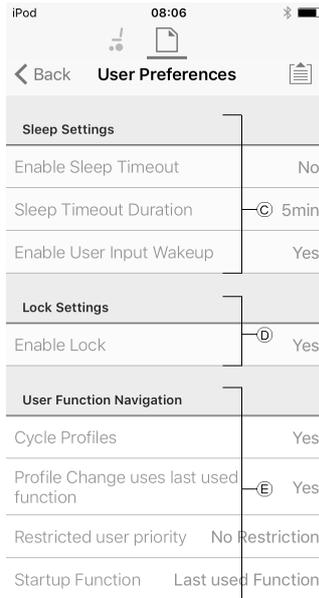
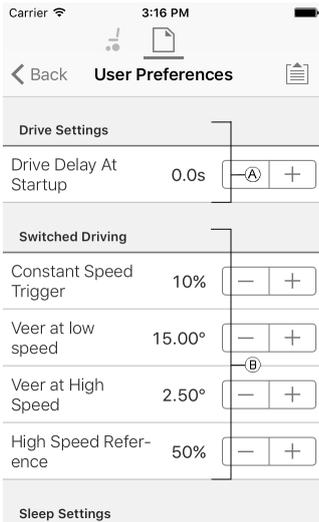
2. Opzionale

| | | |
|---------------------------------------|--|--------------------------------------|
| Sottocategorie di parametri | | |
| Movimenti dell'attuatore ² | Movimento di seduta configurato ² | Identificativo |
| | | Comportamento |
| | | Canali per attuatori |
| Angoli di attivazione ² | Angoli di attivazione configurati ² | Sorgente del sensore di inclinazione |
| | | Timer di rimbalzo |
| | | Angolo di attivazione |

5.2.1 Panoramica dei profili

| | |
|---|--|
| Profile Name (Nome del profilo) | Nome del profilo corrente. |
| Enable Profile (Abilita profilo) | Se abilitato, questo profilo diventa visibile all'utilizzatore. |
| Profile User Input (Ingresso utilizzatore del profilo) | Seleziona l'ingresso dell'utilizzatore per questo profilo. |
| Enable Function Wrap (Attiva wrapping funzione) | Se abilitato, questo profilo permette all'utilizzatore di scorrere e ripetere in ciclo continuamente le funzioni disponibili senza modificare la direzione di scorrimento. |
| Enable Menu Scan (Attiva la scansione del menu) | Attiva la scansione del menu per questo profilo. |
| Enter Navigation Instead of Function Wrap (Accedi alla navigazione invece del wrapping funzione) | Se abilitato, il menu di navigazione viene visualizzato invece del wrapping alla funzione successiva in corrispondenza di qualsiasi estremità del profilo corrente. Ciò si verifica indipendentemente dall'impostazione Enable Function Wrap (Attiva wrapping funzione) . |
| Rest Timeout Enabled (Timeout di riposo abilitato) | Se impostato, il sistema entra in stato di riposo dopo un periodo di inattività dell'utilizzatore specificato. Lo stato di riposo viene inserito solo dalle funzioni di seduta o di guida di questo profilo. |

5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore



LAK-H16166775 C12H10A9B01X-03

Read Write

Reset to Default Manage

User Preferences

LAK-H16166775
C12H10A9B01X-03
Flexible Navigation v5.1

- Home
- Functions
- User Preferences
- Chair Log
- Modules
- Actuator Motions
- Trigger Angles
- Lighting

DRIVE SETTINGS

Drive Delay At Startup **A** 0.0 s

SWITCHED DRIVING

Constant Speed Trigger **B** 5 %

Veer at Low Speed 35.00 °

Veer at High Speed 10.02 °

High Speed Reference 35 %

SLEEP SETTINGS

Enable Sleep Timeout **C** Off

Sleep Timeout Duration 5 min

Enable User Input Wakeup On

LOCK SETTINGS

Enable Lock **D** Off

USER FUNCTION NAVIGATION

Cycle Profiles **E** On

Profile Change Uses Last Used Function On

Attendant/Occupant priority No Priority

Startup Function Last used Function

Timeout for Navigation Entry **F** 5 s

Menu Scan Rate 4.0 s

Number of Menu Scan Cycles Before Idle 3

Scan Selection Disabled

Navigation Type Menu Select

Navigation Entry Active User Function

Navigation Preference User Input

Enable Timeout for Navigation Entry Off

CONTROL INPUT/OUTPUT SETTINGS

Activation Time **G** 0.7 s

DISPLAY SETTINGS

User Clock Display Mode **H** 24 Hour

User Clock Offset Hours 0 h

User Clock Offset Minutes 0 min

Language English

Digital Speed Slider Interactivity Automatic

ENERGY USE SETTINGS

Automatic Power Off **I** On

Low Power Mode Duration 1 hour

SPEEDOMETER AND ODOMETER

Speedometer and Odometer Scaling Factor **J** 0.000 m/s/V

Fine Tune Speedometer and Odometer Scaling Factor 100 %

Unit Preference Metric

AUDIBLE CUES

Audible Cue Mode **K**

Audible Cue Tempo

Filter parameters

| | | |
|---|---|---|
| Ⓐ | Drive Settings (Impostazioni di guida) | Drive Delay At Startup (Ritardo di guida all'avvio): consente di configurare il ritardo tra l'accensione e la guida. |
| Ⓑ | Switched Driving (Guida commutata) | <p>Questi parametri impostano il comportamento di sterzata delle funzioni di guida con l'utilizzo degli input commutati, ad esempio un comando a succhio e soffio. Sono univoci per la guida commutata e indipendenti per la marcia avanti e la retromarcia e trasformano i parametri utilizzati con la guida e la svolta in input proporzionali, come per i joystick.</p> <p>Constant Speed Trigger (Velocità costante di attivazione): imposta la velocità minima in marcia avanti / retromarcia durante la svolta. Se la carrozzina è ferma o in movimento a velocità ridotta (inferiore a Constant Speed Trigger (Velocità costante di attivazione)), la velocità aumenta fino a Constant Speed Trigger (Velocità costante di attivazione). Una volta raggiunta la Constant Speed Trigger (Velocità costante di attivazione), la velocità rimane costante.</p> <p>Veer at Low Speed (Svolta a velocità ridotta): offre la possibilità di svolta massima alla minima velocità. Il valore deve essere impostato a un valore superiore a quello di Veer at High Speed (Svolta a velocità elevata). La velocità a cui si applica Veer at Low Speed (Svolta a velocità elevata) è impostata da Constant Speed Trigger (Velocità costante di attivazione).</p> <p>Veer at High Speed (Svolta a velocità elevata): viene impostata per produrre meno sterzata a velocità elevate. il valore deve essere impostato a un valore inferiore a quello di Veer at Low Speed (Svolta a velocità ridotta). La velocità a cui si applica Veer at High Speed (Svolta a velocità elevata) è impostata da High Speed Reference (Velocità elevata di riferimento).</p> <p>High Speed Reference (Velocità elevata di riferimento): imposta il punto in cui si applica Veer at High Speed (Svolta a velocità elevata). Quando la carrozzina si sposta a velocità inferiori a tale velocità, la svolta è definita dal grafico tra Veer at Low Speed (Svolta a velocità ridotta) e Veer at High Speed (Svolta a velocità elevata). Per tutte le velocità più elevate di High Speed Reference (Velocità elevata di riferimento), il valore di svolta applicato è identico al valore impostato da Veer at High Speed (Svolta a velocità elevata).</p> |
| Ⓒ | Sleep Settings (Impostazioni di stand-by) | <p>Enable Sleep Timeout (Attiva timeout di stand-by): determina se il sistema va in standby dopo un periodo di tempo senza input da parte dell'utilizzatore.</p> <p>Sleep Timeout Duration (Durata del timeout di stand-by): imposta il periodo di tempo senza input da parte dell'utilizzatore che deve trascorrere prima che il sistema entri in standby, se la modalità di standby è attivata.</p> <p>Enable User Input Wakeup (Abilita riattivazione con ingresso dell'utilizzatore): determina se lo spostamento del joystick può riattivare il sistema dallo standby.</p> <p>Rest Timeout Duration (Durata timeout riposo): imposta la quantità di tempo senza attività dell'utilizzatore prima che il sistema entri nello stato di riposo, se il timeout di riposo è abilitato per il profilo attivo.</p> |
| Ⓓ | Lock Settings (Impostazioni di blocco) | Enable Lock (Attiva blocco): determina se il sistema può essere bloccato premendo il pulsante di accensione per quattro secondi. |
| Ⓔ | User Function Navigation (Navigazione funzioni utilizzatore) | <p>Cycle Profiles (Profili di ciclo): menu dei profili dell'utilizzatore per effettuare un ciclo o un arresto alla conclusione di ciascun ciclo. Il parametro determina se il menu dei profili può effettuare un ciclo all'interno di un ciclo.</p> <p>Profile Change uses last used function (Modifica profilo tramite ultima funzione utilizzata): imposta il comportamento del sistema per accedere all'ultima funzione di profilo utilizzata quando un determinato profilo viene modificato.</p> <p>Attendant/Occupant priority (Priorità assistente/occupante): selezione per impostare le limitazioni delle modifiche da parte dell'utilizzatore del sistema.¹</p> <p>Startup Function (Funzione di avvio): imposta la funzione utilizzatore predefinita all'avvio come prima funzione utilizzatore del primo profilo o ultima funzione utilizzatore utilizzata.</p> |
| Ⓕ | User Function Navigation (Navigazione funzioni utilizzatore) | Per maggiori informazioni, vedere <i>9.14 Attivazione della navigazione indiretta, pagina 164</i> |

| | | |
|---|--|--|
| Ⓒ | Control Input/Output Settings (Impostazioni input/output controllo) | Activation Time (Tempo di attivazione): imposta il tempo massimo tra le pressioni di due pulsanti perché vengano riconosciuti come doppia pressione e il tempo minimo per rilevare la pressione prolungata dei pulsanti. ² |
| Ⓓ | Display Settings (Impostazioni del display) | <p>User Clock Display Mode (Modalità indicatore orologio utilizzatore): imposta la modalità di visualizzazione dell'orologio dell'utilizzatore sul formato 12 ore o 24 ore.</p> <p>User Clock Offset Hours (Differenza orologio utilizzatore - ore): regola il valore dell'ora sul fuso orario nell'orologio visualizzato.</p> <p>User Clock Offset Minutes (Differenza orologio utilizzatore - minuti): regola il valore dei minuti sul fuso orario nell'orologio visualizzato.</p> <p>Language (Lingua): imposta la lingua delle informazioni di testo visualizzate.</p> <p>Digital Speed Slider Interactivity (Interattività del dispositivo digitale di scorrimento della velocità): stabilisce se il dispositivo di scorrimento della velocità del touchscreen può essere utilizzato in un sistema in cui tale dispositivo ha la priorità.</p> |
| Ⓔ | Energy Use Settings (Impostazioni di consumo energetico) | <p>Automatic Power Off (Spegnimento automatico): consente al sistema LiNX di arrestarsi automaticamente dopo 12 ore di inattività dell'utilizzatore. Questo parametro equivale alla pressione del tasto di alimentazione.</p> <p>Low Power Mode Duration (Durata della modalità di risparmio energetico): definisce il periodo di tempo in cui il sistema LiNX rimarrà nella modalità di risparmio energetico dopo l'interruzione dell'alimentazione. La modalità di risparmio energetico viene utilizzata per monitorare la ricarica della batteria, consentire la riattivazione del joystick e applicare la frenata elettronica agli attuatori.</p> |
| Ⓕ | Speedometer and Odometer (Tachimetro e contachilometri) | <p>Speedometer and Odometer Scaling Factor (Fattore di scala del tachimetro e del contachilometri): fattore di scala per tachimetro e contachilometri:</p> <p>Fine Tune Speedometer and Odometer Scaling Factor (Regola il fattore di scala del tachimetro e del contachilometri): consente di regolare il valore del tachimetro e del contachilometri.</p> <p>Unit Preference (Preferenza unità): consente di impostare le unità di misura per il display.</p> |
| Ⓖ | Audible Cues (Segnali acustici) | <p>Audible Cue Mode (Modalità segnali acustici): Determina la modalità dei segnali acustici.</p> <p>Audible Cue Tempo (Velocità segnali acustici): imposta la velocità alla quale vengono riprodotti i segnali acustici, dove 1 rappresenta la velocità più bassa e 10 quella più alta.</p> |

1 Pericolo di lesioni o danni

- Quando si configura l'occupante o l'assistente come utilizzatore limitato nel sistema di utilizzatore al comando, occorre considerare se il vantaggio superi il rischio, in quanto l'utilizzatore limitato non è in grado di assumere il controllo dall'utilizzatore attivando il pulsante di accensione in caso di emergenza.



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni o danni

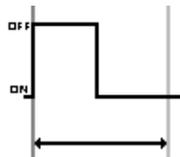
- Quando si configura l'occupante o l'assistente come utilizzatore limitato nel sistema di utilizzatore al comando, occorre considerare se il vantaggio superi il rischio, in quanto l'utilizzatore limitato non è in grado di assumere il controllo dall'utilizzatore attivando il pulsante di accensione in caso di emergenza.

Un utilizzatore limitato è un occupante o un assistente che non possa essere l'utilizzatore al comando all'accensione del sistema. Per impostazione predefinita, non ci sono utilizzatori limitati nel sistema LiNX e sia l'assistente sia l'occupante possono richiedere di essere l'utilizzatore al comando in qualsiasi momento premendo il pulsante di accensione. Tuttavia, per questioni di sicurezza e per altri motivi, può essere opportuno evitare che l'assistente o l'occupante diventi l'utilizzatore al comando dopo l'accensione. Se l'utilizzatore è limitato, qualsiasi richiesta per diventare l'utilizzatore al comando viene negata.

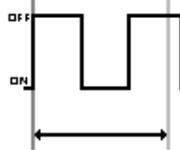
Per limitare un utilizzatore, impostare questo parametro su:

- **No Priority (Nessuna priorità):** impostazione predefinita
- **Occupant Priority (Priorità occupante):** per limitare l'assistente.
- **Attendant Priority (Priorità assistente):** per limitare l'occupante.
- **No Change Allowed (Nessuna modifica consentita):** per limitare sia l'assistente sia l'occupante.

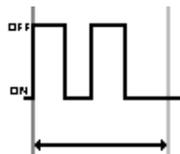
- 2 Il parametro viene utilizzato per fare una distinzione tra una singola pressione, una doppia pressione e una pressione prolungata sul pulsante.



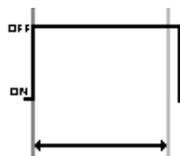
Se la durata è minore del **Activation Time (Tempo di attivazione)**, l'input viene rilevato come singola pressione.



Se la durata di due pressioni di un pulsante è maggiore di **Activation Time (Tempo di attivazione)**, l'input viene rilevato come due singole pressioni.



Se la durata di due pressioni di un pulsante è minore di **Activation Time (Tempo di attivazione)**, l'input viene rilevato come doppia pressione.



Se la durata di una singola pressione di un pulsante è maggiore di **Activation Time (Tempo di attivazione)**, l'input viene rilevato come pressione prolungata.

5.2.3 Panoramica delle impostazioni del display

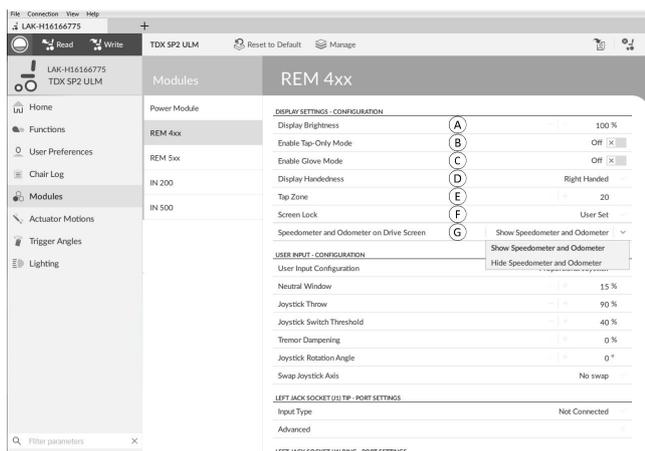


Fig. 5-1 Strumento per PC

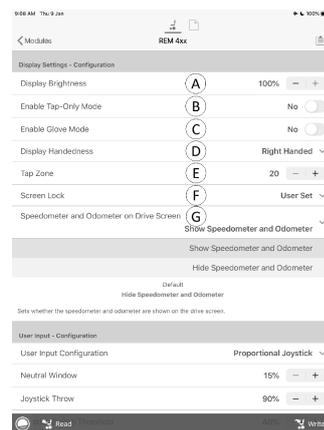


Fig. 5-2 Strumento per iOS

| | | |
|---|---|--|
| Ⓐ | Display Brightness (Luminosità del display) | Imposta la luminosità del display. |
| Ⓑ | Enable Tap-Only Mode (Attiva modalità solo tocco) | Consente di attivare la Tap-Only Mode (Modalità solo tocco) , in cui le interazioni di scorrimento sono sostituite da tocchi. |
| Ⓒ | Enable Glove Mode (Attiva modalità guanto) | Consente di attivare la Glove Mode (Modalità guanto) su un comando con touchscreen. |
| Ⓓ | Display Handedness (Manualità del display) | Consente di impostare se il display viene utilizzato da un utilizzatore destro o sinistro. |
| Ⓔ | Tap Zone (Area di tocco) | Consente di definire l'area utilizzata per il rilevamento di un'azione di tocco sull'interfaccia a sfioramento. |
| Ⓕ | Screen Lock (Blocco dello schermo) | Consente di impostare il blocco del touchscreen. Ciò persiste sui cicli di alimentazione. |
| Ⓖ | Speedometer and Odometer on Drive Screen (Tachimetro e contachilometri sulla schermata di guida) | Consente di impostare se il tachimetro e il contachilometri sono mostrati sulla schermata di guida. |

5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)

Il comando IO fornisce diverse opzioni per l'utilizzatore della carrozzina, il terapeuta e il produttore per estendere le capacità di input e uscita sul proprio sistema LiNX. Tra queste vi sono ad esempio:

- la configurazione di un input con un interruttore di alimentazione esterno per gli utilizzatori che non possono raggiungere il pulsante di accensione sul modulo di comando;
- la configurazione degli input per aumentare o diminuire il dispositivo di scorrimento della velocità per gli utilizzatori che hanno difficoltà a utilizzare il dispositivo di scorrimento della velocità su un REM400 o REM500;
- la configurazione di un input per aprire una scheda funzionale specifica per gli utilizzatori che necessitano di un accesso rapido alla scheda funzionale;
- la configurazione di un numero di pulsanti esterni per eseguire azioni del mouse (clic e movimento) e azioni comuni da tastiera per gli utilizzatori che non possono utilizzare il joystick.

In questo manuale vengono indicati diversi tipi di input e output.

- Input di controllo del sistema: dati tramite input remoti o esterni come pulsanti ausiliari o comando a testa.
- Input di controllo (CI): input del modulo configurabili come pin CI o prese a Jack.
- Uscita: comprende la guida, la seduta, l'illuminazione, le corna, la selezione delle funzioni, la navigazione, la connettività e l'uscita del controllo. Le uscite sono configurabili tramite gli strumenti di LiNX Access.
- Uscite di controllo (CO): uscite del modulo configurabili come connettori DB9 e prese a Jack.

Sui moduli LiNX selezionati, è possibile configurare un input di controllo (CI) per selezionare e utilizzare le uscite o per configurare un'altra uscita di controllo (CO) sul modulo di uscita. L'immagine seguente mostra una vista semplificata del controllo LiNX IO.

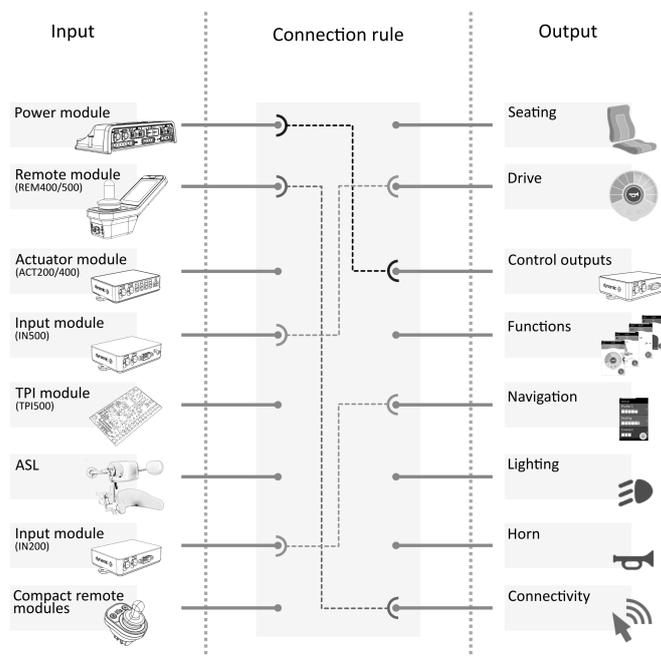


Fig. 5-3

Le regole di collegamento collegano gli input alle uscite. Questi descrivono quali input attivano quali uscite, incluse le modalità e il momento. Le regole di connessione vengono create utilizzando gli strumenti di accesso LiNX.

Creazione delle regole di connessione per il controllo IO:

1. Selezionare e configurare un input di controllo, ad esempio modulo elettrico, input di controllo 1, interruttore a 10 vie o interruttore 5.
2. Assegnare un'uscita e delle azioni, ad esempio seduta, inclinazione o commutazione.
3. Configurare le impostazioni avanzate (opzionali), ad esempio la porta di input debounce o monitorata.

Per ulteriori informazioni sull'utilizzo dello strumento LiNX 9.15.1 *Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per iOS)*, pagina 167 Access iOS, fare riferimento a e per lo strumento LiNX Access per PC, fare 9.15.2 *Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)*, pagina 169 riferimento a.

Input di controllo (CI):

I moduli supportati e i relativi input di controllo sono:

- Modulo elettrico: Pin CI sulla porta AUX tramite telaio per accessori
- Modulo di comando: pulsanti multifunzione, interruttori, prese a jack
- Moduli attuatori: Pin CI
- Modulo di input: Pin CI sulla DB9, presa a jack
- Modulo TPI/ASL: Pin CI
- Modulo di comando compatto: pulsante di selezione della modalità

I moduli elettrici offrono input di controllo attraverso i Pin della porta Utility. I moduli di alimentazione della serie LiNX 100 prevedono tre input, i moduli di alimentazione della serie LiNX 200 prevedono quattro input.

I moduli di comando REM400 e REM500 prevedono input di controllo attraverso i pulsanti multifunzione, i comandi a levetta (solo REM400) e le prese a jack. La presa a jack sinistra in entrambi i moduli può essere utilizzata per un interruttore di alimentazione.

I moduli attuatori, ACT200 e ACT400, prevedono quattro input di controllo ciascuno attraverso la porta CI.

Il modulo di input IN500 prevede due ingressi di controllo attraverso il connettore DB9 e due attraverso la presa a jack. Il modulo di input IN200 prevede sei ingressi di controllo attraverso il connettore DB9 e due attraverso la presa a jack.

Per visualizzare più dettagliatamente gli input di controllo per ciascun modulo, fare riferimento a 5.2.5 *Opzioni e tipi di input di controllo*, pagina 90.



Le configurazioni complesse, che sono state preconfigurate per il produttore, non sono accessibili e sono contrassegnate con le seguenti icone:

| | |
|---|---|
| Configurabile: Se configurata, lo slot può visualizzare il riepilogo della configurazione. |  Fig. 5-4 |
| Non configurabile: Lo slot può visualizzare il riepilogo della configurazione. |  Fig. 5-5 |
| Limitata: Lo slot non può mostrare il riepilogo della configurazione a causa della sua complessità. |  Fig. 5-6 |

Uscite

Le uscite supportate sono:

- **Seating**
- **Drive**
- **Control Outputs** (Modulo delle uscite)
- **Functions**
- **Navigation**
- **Lighting**
- **Horn**
- **Connectivity**

Seduta: Selezionare **Seating** per regolare l'uscita che controlla la posizione del sedile, dello schienale e delle gambe. Questa uscita può essere attivata o disattivata, commutata e bloccata.

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|-------------------------|--|---|
| Seating (Seduta) | Tilt (Inclinazione) | Toggle (Alternato) |
| | Recline (Reclinazione) | Toggle Latch (Bloccato alternato) |
| | Elevate (Dispositivo di sollevamento) | Switched Extend (Interruttore estensione) |
| | Left Leg (Gamba sinistra) | Switched Retract (Interruttore retrazione) |
| | Right Leg (Gamba destra) | Latched Extend (Estendi bloccato) |
| | Both Legs (Entrambe le gambe) | Latched Retract (Ritrai bloccato) |
| | Recline and Legs (Reclinazione e gambe) | |
| | LNx (LNx) | |

Guida: Selezionare **Drive** per regolare l'uscita che controlla la velocità della carrozzina e passare dalla direzione di marcia avanti a quella d'inversione.

| Uscita | Scelta 1 |
|----------------------|---|
| Drive (Guida) | Increment Speed (Aumento velocità) |
| | Decrement Speed (Riduzione velocità) |
| | Toggle Reverse (Commutazione in retromarcia) |

Uscite di controllo: Selezionare **Control Outputs** per attivare uno degli otto Pin di uscita del controllo sul connettore DB9 del modulo di uscita o su una delle due uscite sulla presa a jack del modulo di uscita. Le uscite possono essere regolate in modo momentaneo o il loro stato può essere bloccato con l'impostazione, la cancellazione o la commutazione delle azioni.

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|--|----------------------------|--|
| Control Outputs (Uscite di controllo) | Output 1 (Uscita 1) | Momentary (Pulsante momentaneo) |
| | Output 2 (Uscita 2) | Set (Impostazione) |
| | Output 3 (Uscita 3) | Clear (Annullamento) |
| | Output 4 (Uscita 4) | Toggle (Alternato) |

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|--------|---------------------|----------|
| | Output 5 (Uscita 5) | |
| | Output 6 (Uscita 6) | |
| | Output 7 (Uscita 7) | |
| | Output 8 (Uscita 8) | |

Funzioni: Selezionare **Functions** per consentire all'utilizzatore di accedere istantaneamente a funzioni specifiche (Guida, Seduta, Utility, ecc.) e ai profili. Le opzioni includono:

- Funzione successiva: seleziona la funzione successiva nel profilo.
- Funzione precedente: seleziona la funzione precedente nel profilo.
- Profilo successivo: seleziona il profilo successivo.
- Profilo precedente: seleziona il profilo precedente.
- Funzione successiva dello scopo: seleziona la funzione successiva dello stesso tipo specificato nel profilo attivo.
- Funzione precedente dello scopo: seleziona la funzione precedente dello stesso tipo specificato nel profilo attivo.
- Forza per funzionare: seleziona una funzione specifica. Si configura specificando la funzione.

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|-----------------------------|--|---|
| Functions (Funzioni) | Next Function (Funzione successiva) | |
| | Previous Function (Funzione precedente) | |
| | Next Profile (Profilo successivo) | |
| | Previous Profile (Profilo precedente) | |
| | Next Function of Purpose (Funzione successiva dello scopo) | Choose purpose (Scegliere lo scopo) |
| | Previous Function of Purpose (Funzione precedente dello scopo) | Choose purpose (Scegliere lo scopo) |
| | Forte to Function (Forza per funzionare) | Choose function (Scegliere la funzione) |

Navigazione: **Navigation** le uscite possono essere impostate per eseguire un'azione di selezione quando si è in modalità di scansione dei menu, per passare dalla navigazione indiretta a quella diretta, per visualizzare le impostazioni e per attivare o disattivare la schermata di blocco.

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|---------------------------------|---|----------|
| Navigation (Navigazione) | Menu Scan Select (Selezione menu Scan) | |
| | Toggle Indirect Navigation (Attivazione della navigazione indiretta) | |
| | Toggle REM 4xx Settings Menu (Attiva/Disattiva menu impostazioni REM 4xx) | |
| | Toggle REM 4xx Screen Lock (Attiva/Disattiva interruttore a scatto REM 4xx) | |
| | Toggle REM 5xx Setting Menu (Attiva/Disattiva menu impostazioni REM 5xx) | |
| | Toggle REM 5xx Screen Lock (Attiva/Disattiva interruttore a scatto REM 5xx) | |

Illuminazione: Le uscite di illuminazione possono essere impostate per modificare lo stato di posizione, l'indicatore e le luci di emergenza. L'uscita può essere commutata, accesa e spenta.

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|---------------------------------|----------------------|--------------------|
| Lighting (Illuminazione) | Position (Posizione) | Toggle (Alternato) |
| | Left (Sinistra) | On (On) |

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|--------|--------------------------|------------------|
| | Right (Destra) | Off (Off) |
| | Hazard (Pericolo) | |

Avvisatore acustico: Utilizzare questa uscita per attivare l'avvisatore acustico sul modulo di comando.

| Uscita | Scelta 1 |
|-----------------------------------|--------------------------|
| Horn (Avvisatore acustico) | All (Tutti) |
| | REM LE (REM LE) |
| | REM 1xx (REM 1xx) |
| | REM 2xx (REM 2xx) |
| | REM 4xx (REM 4xx) |
| | REM 5xx (REM 5xx) |

Connettività: Selezionare **Connectivity** per accedere alle funzioni di connettività:

- Spostamento del mouse: per spostare il mouse.
- Clic sinistro del mouse: esegue un clic a sinistra.
- Clic centrale del mouse: esegue un clic centrale.
- Clic destro del mouse: esegue un clic a destra.
- Scorrimento del mouse: esegue una modalità di scorrimento verso l'alto/verso il basso o serve per alternare.
- Comando dell'interruttore: esegue un'azione dalla tastiera.

| Uscita | Scelta 1 | Scelta 2 |
|------------------------------------|---|---|
| Connectivity (Connettività) | Mouse Direction (Spostamento del mouse) | Up/Down/Left/Right (Su/giù/sinistra/destra) |
| | Mouse Left Click (Clic sinistro del mouse) | Single/Double/Toggle (Singolo/doppio/a levetta) |
| | Mouse Middle Click (Clic centrale del mouse) | Single/Double/Toggle (Singolo/doppio/a levetta) |
| | Mouse Right Click (Clic destro del mouse) | Single/Double/Toggle (Singolo/doppio/a levetta) |
| | Mouse Scroll (Scorrimento del mouse) | Up/Down/Scroll Mode (Modalità su/giù/scorrimento) |
| | Switch Control (Comando dell'interruttore) | Space, Enter, Esc, Tab, Up, Down, Left, Right (Spazio, invio, ESC, TAB, su, giù, sinistra, destra) |

Impostazioni avanzate

Le impostazioni avanzate consentono (facoltativamente) di configurare ulteriormente gli input di controllo. Selezionare **Advanced** per visualizzare le opzioni seguenti:

- **Stop Driving and Seating**
- **Input Port Debounce**
- **Monitored**
- **Stability Checking**
- **Normally Closed**
- **Enable Input**

Stop Driving and Seating: Se è impostato su **On**, qualsiasi attivazione su qualsiasi fessura relativa a questo input fa sì che le eventuali operazioni di guida e seduta si fermino prima che il sistema risponda all'input.

Per tutti gli input che utilizzano questa funzione, l'utilizzatore deve attivare due volte l'input per selezionare l'uscita prevista nel caso in cui sia in corso un'operazione di guida o di seduta: la prima attivazione interrompe il funzionamento di guida o di seduta, la seconda attivazione seleziona l'uscita prevista.

Se non è in corso alcuna operazione di guida o di seduta, l'uscita prevista viene selezionata tramite una sola attivazione dell'input.

Input Port Debounce: Questa impostazione viene utilizzata per impedire i trigger falsi, determinando quando il modulo elettrico risponde a un input. Questa impostazione è utile quando il modulo elettrico deve ignorare i segnali non necessari, ad esempio quelli generati dal rimbalzo dei contatti (scambio con l'interruttore) da un interruttore meccanico o da un interruttore a sfera quando la carrozzina si muove su terreni accidentati.

Impostare il tempo di **Input Port Debounce** su un valore appropriato.

- Se è impostato a zero secondi, non viene applicato alcun debounce e il modulo elettrico risponde immediatamente a un cambiamento di segnale sull'input.
- Se è impostato a un tempo superiore a zero secondi, viene applicato il debounce e il modulo elettrico risponde solo al segnale presente all'input dopo il tempo impostato da **Input Port Debounce**.

 Il segnale di ingresso deve essere stabile per tutto il tempo di debounce, prima che il sistema risponda all'input.

Monitored: Se è impostato su **Yes**, l'input è in grado di rilevare i circuiti aperti e chiusi, nonché le condizioni di guasto: cortocircuito e assenza di circuito (scollegato) per tutti i circuiti basati sulla resistenza.

Se è impostato su **No**, l'input è in grado di rilevare i circuiti aperti e chiusi, ma non le condizioni di guasto.

Stability Checking: Impostare l'eventuale monitoraggio di questo input per la stabilità del segnale.

L'instabilità su un input può causare errori ingiustificati che possono essere fastidiosi per l'utilizzatore. I segnali provenienti da interruttori basati sulla meccanica, ad esempio interruttori a sfera, specialmente quando si guida su terreni accidentati, possono produrre questo tipo di instabilità. Per i sistemi che mostrano questo comportamento, è possibile spegnere il monitoraggio della stabilità sull'input.

Normally Closed: Per impostazione predefinita, gli input degli interruttori di commutazione sono considerati Normalmente aperti (NO). Se si usa un interruttore NO nel circuito di input, lasciare questo parametro impostato su **No**. Se si usa un interruttore Normalmente chiuso (NC) nel circuito di input, impostare questo parametro su **Yes**.

Enable Input: Questa impostazione consente di attivare o disattivare il Tipo di input selezionato mantenendo la configurazione dei comandi IO.

Quando è impostato su **Yes**, il sistema risponde all'input in base alla configurazione di controllo IO ad essa assegnata. Quando è impostato su **No**, il sistema non risponde all'input.

Si noti che la configurazione del controllo IO assegnata a questo input viene mantenuta quando **Enable Input** è impostato su **No**. Ciò è utile, ad esempio, quando si desidera disabilitare temporaneamente questo input. Tuttavia, se l'impostazione del Tipo di input viene reimpostata (selezionando **Not Connected**), viene eliminata qualsiasi configurazione associata a questo tipo di input.

5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo

La tabella seguente mostra più dettagliatamente gli input di controllo per ciascun modulo, compresi i tipi di input corrispondenti e le opzioni disponibili.

| Modulo | Input di controllo del modulo | Interruttore a 10 vie | Fasce resistori | Pulsante | Pulsante di accensione |
|------------------|--|-----------------------|-----------------|---|------------------------|
| Modulo elettrico | Pin CI 1-3 | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Controllo di input/output (impostato come input) | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |

| Modulo | Input di controllo del modulo | Interruttore a 10 vie | Fasce resistori | Pulsante | Pulsante di accensione |
|--------|---|-----------------------|-----------------|--|------------------------|
| REM4xx | Punta del jack sinistro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Anello del jack sinistro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Punta del jack destro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Anello del jack destro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Interruttore a levetta in avanti | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Interruttore a levetta indietro | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Interruttore a levetta in avanti destro | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Interruttore a levetta indietro destro | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Pulsante multifunzione 1 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Pulsante multifunzione 2 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |

| Modulo | Input di controllo del modulo | Interruttore a 10 vie | Fasce resistori | Pulsante | Pulsante di accensione |
|---------|-------------------------------|-----------------------|-----------------|--|------------------------|
| REM 5xx | Punta del jack sinistro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Anello del jack sinistro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Punta del jack destro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Anello del jack destro | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Pulsante multifunzione 1 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Pulsante multifunzione 2 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| TPI | Pin CI 6, 8, 10, 25 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| IN200 | Pin CI 1-6 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Punta del jack | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Anello del jack | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |

| Modulo | Input di controllo del modulo | Interruttore a 10 vie | Fasce resistori | Pulsante | Pulsante di accensione |
|------------------|--------------------------------------|------------------------------|------------------------|--|-------------------------------|
| IN500 | Pin CI 5-6 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| | Punta del jack | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | Sì |
| | Anello del jack | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| ACT200 | Pin CI 1-4 | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| ACT400 | Pin CI 1-4 | interruttori 1-10 | Banda 1-10 | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| ASL Switched | Pin CI 8 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| ASL Proportional | Pin CI 8 | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |
| Comando compatto | Pulsante di selezione della modalità | No | No | Pressione breve e momentanea. Pressione prolungata, pressione On | No |

6 Procedura di programmazione consigliata



AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni o danni

- Eseguire la procedura seguente in un ambiente aperto e ampio, preferibilmente all'aperto. Assicurarsi che la carrozzina non urti altre persone od oggetti.
- Siate preparati a movimenti inattesi della carrozzina dovuti eventualmente a un'installazione non corretta.
- Se la carrozzina diventa incrollabile, eseguire un arresto di emergenza spegnendo il sistema LiNX.

Quanto segue elenca la procedura di programmazione suggerita per impostare il sistema LiNX. Non è obbligatoria e va utilizzata solo come linea guida.

I capitoli seguenti mostrano l'ordine preferenziale di programmazione dei parametri, quali effetti i parametri hanno sulla carrozzina e anche come i vari parametri interagiscono tra di loro.

1. Test di accensione
2. Controllo dell'orientamento dei motori
3. Impostazione della compensazione del carico
4. Regolazione delle impostazioni di velocità
5. Regolazione delle impostazioni di accelerazione

La procedura di programmazione è adatta per i sistemi LiNX con o senza un modulo LiNX Gyro installato.

- Per i sistemi a giroscopio, eseguire i Punti 1–3 senza il giroscopio collegato, quindi i Punti 4 e 5 con il giroscopio collegato.

6.1 Punto 1 – Test di accensione

Prima della programmazione, assicurarsi che il sistema si accenda correttamente. Premere e rilasciare il pulsante di accensione presente sul modulo di comando. L'indicatore di stato dovrebbe accendersi di colore verde.

 Se il cavo o il cablaggio della batteria non è stato collegato correttamente, l'indicatore di stato non si accende.

Se l'indicatore di stato lampeggia di colore rosso, controllare i motori e i freni di stazionamento in quanto potrebbero non essere collegati correttamente. Per ulteriori informazioni sui codici di errore, fare riferimento al manuale d'uso del comando.

6.2 Passaggio 2 - Controllo dell'orientamento dei motori

Il passaggio 2 assicura che tutti i motori siano configurati correttamente.

1.

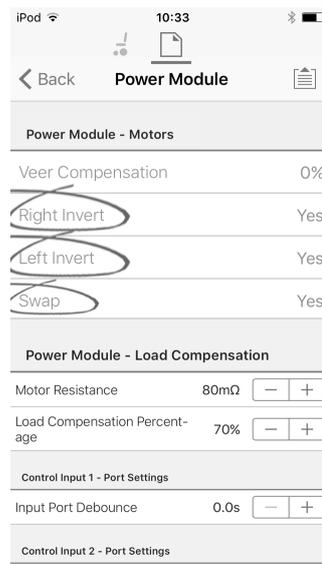


Fig. 6-1

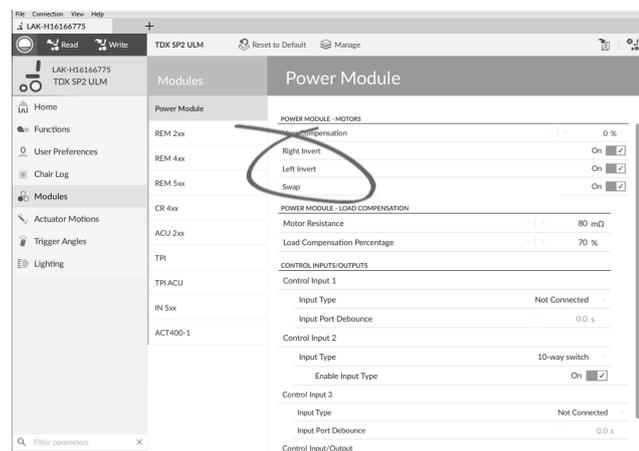


Fig. 6-2

Aprire **Modules (Moduli)** → **Power Module (Modulo elettrico)**.

Controllo dell'inversione dei motori

Per rilevare l'inversione dei motori, spostare il joystick leggermente in avanti.

- Se la carrozzina si sposta all'indietro invece che in avanti, commutare entrambi i parametri **Left Invert (Inversione a sinistra)** e **Right Invert (Inversione a destra)**.
- Se la carrozzina gira su se stessa, è invertito solo un motore. Innanzi tutto, commutare solo il parametro **Left Invert (Inversione a sinistra)** e spostare nuovamente il joystick in avanti. Se la carrozzina si sposta all'indietro, ora entrambi i motori sono invertiti. Per risolvere questo problema, commutare entrambi i parametri **Left Invert (Inversione a sinistra)** e **Right Invert (Inversione a destra)**.

Prima di continuare, assicurarsi che la carrozzina si sposti correttamente avanti e indietro.

Controllo del passaggio da un motore all'altro

Per rilevare il passaggio da un motore all'altro, spostare il joystick a sinistra. Se la carrozzina si sposta a destra, commutare il parametro **Swap (Passaggio a)**.

Prima di continuare, assicurarsi che la carrozzina si sposti correttamente avanti, indietro, a sinistra e a destra.

6.3 Punto 3 - Impostazione della compensazione del carico

Per un funzionamento efficace, la compensazione del carico si basa su valori di resistenza del motore accurati. I valori di resistenza del motore possono essere calcolati manualmente, in seguito all'osservazione, o automaticamente con la Compensazione adattiva del carico (ALC - Adaptive Load Compensation).

 Invacare raccomanda di aggiungere automaticamente i valori di resistenza del motore, mediante la Compensazione adattiva del carico. La Compensazione adattiva del carico è un processo che apprende il valore di resistenza di ciascun motore automaticamente, individualmente e con una precisione mΩ. Poiché a ciascun motore viene applicato un valore di resistenza separato e accurato, le prestazioni di guida della carrozzina vengono migliorate in modo significativo.

La Compensazione adattiva del carico è attivata per impostazione predefinita in modo da non utilizzare il valore del parametro Motor Resistance (Resistenza del motore).

Per ulteriori informazioni sull'app ALC Calibration con strumento per iOS, fare riferimento alla sezione 6.3.1 *Calibrazione della compensazione adattiva del carico (strumento per iOS)*, pagina 96.

Per ulteriori informazioni sull'app ALC Calibration con strumento per PC, fare riferimento alla sezione 6.3.2 *Calibrazione della compensazione adattiva del carico (Strumento per PC)*, pagina 97.

Dopo aver appreso i valori di resistenza del motore con l'app ALC Calibration, azionare la carrozzina e osservare le sue prestazioni su vari tipi di superficie e su varie pendenze.

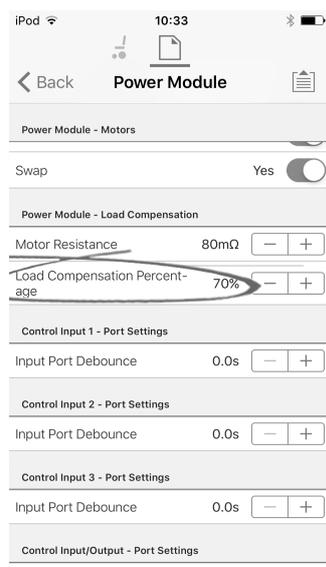


Fig. 6-3

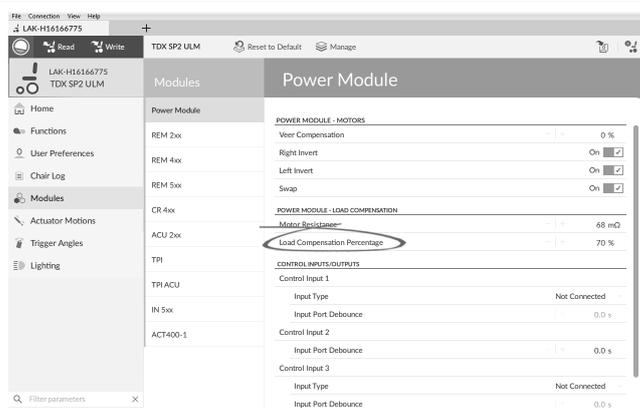


Fig. 6-4

Aprire **Modules (Moduli)** → **Power Module (Modulo elettrico)**.

Se le prestazioni della carrozzina non sono quelle desiderate, l'effetto della compensazione adattiva del carico può essere regolata dal parametro **Load Compensation Percentage (Percentuale di compensazione del carico)**:

- ridurre il valore di tale parametro se la carrozzina si sposta in modo più aggressivo di prima.
- aumentare il valore di tale parametro se la carrozzina si sposta in modo più lento di prima.

 La **Load Compensation Percentage (Percentuale di compensazione del carico)** viene applicata solo quando l'opzione **Adaptive Load Comp Enabled (Compensazione adattiva del carico abilitata)** è attivata.

6.3.1 Calibrazione della compensazione adattiva del carico (strumento per iOS)

 Se l'elettronica o i motori sono stati sostituiti, occorre calibrare la Compensazione adattiva del carico (ALC).

1. Nella schermata **Home**, fare clic su **Modules (Moduli)**.
2. Fare clic su **Power Module (Modulo elettrico)**.
3. Scorrere verso il basso fino alla sezione **Power Module – Load Compensation (Modulo elettrico - Compensazione del carico)**.
- 4.

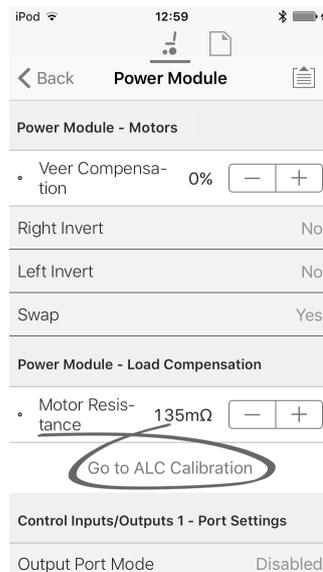


Fig. 6-5

Fare clic su **Go To ALC Calibration (Vai alla calibrazione ALC)**.

5.

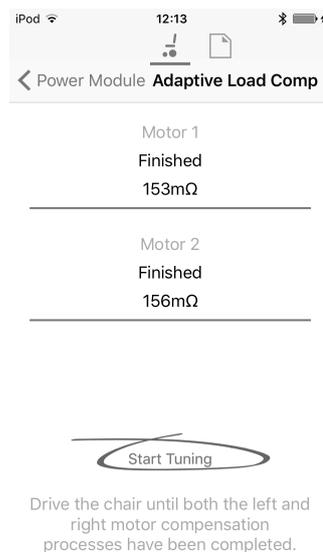


Fig. 6-6

Toccare **Start Tuning (Avvia calibrazione)**.

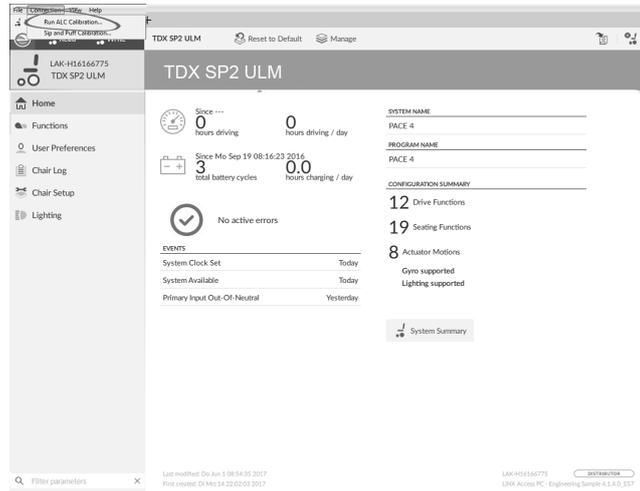
6. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo.

6.3.2 Calibrazione della compensazione adattiva del carico (Strumento per PC)



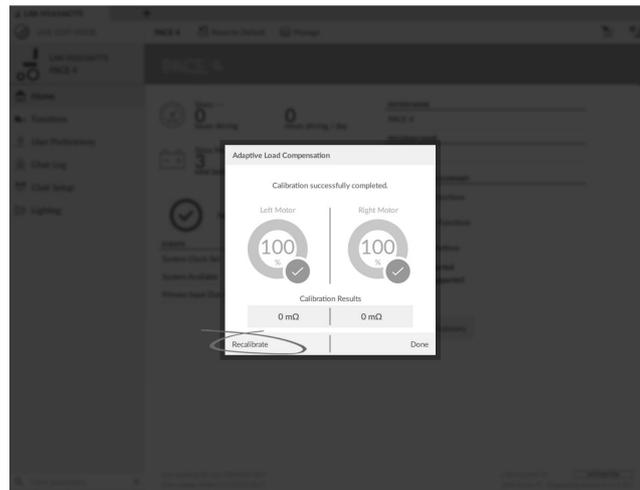
Se l'elettronica o i motori sono stati sostituiti, occorre calibrare la Compensazione adattiva del carico (ALC).

1.



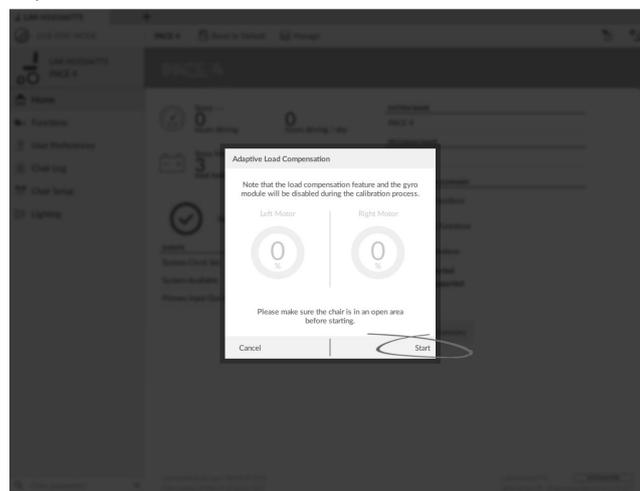
Fare clic sul menu **Connection** (Collegamento).
 Selezionare **Run ALC Calibration** (Esegui calibrazione ALC).

2.



Fare clic su **Recalibrate** (Ricalibra).

3.



Fare clic su **Start** (Avvia).

4.



Guidare la carrozzina fino a portare a termine le procedure di compensazione dei motori di sinistra e di destra.

5.



Fare clic su **Done** (Fatto).

6.4 Passaggio 4 – Regolazione delle impostazioni di velocità

Per ciascuna funzione di guida, occorre impostare i parametri seguenti.

| General | |
|----------------------------|--------------------|
| Drive Function Name | D1 |
| Enable Drive Function | Yes |
| Function User Input | Profile User Input |
| Navigation Timeout Enabled | No |
| Forward | |
| Max Forward Speed | 30% |
| Min Forward Speed | 20% |
| Forward Acceleration | 70% |
| Forward Deceleration | 60% |

Fig. 6-7

| GENERAL | |
|----------------------------|----------------------------|
| Drive Function Name | REM400 Slow |
| Enable Drive Function | On |
| Function User Input | Profile User Input (RE...) |
| Navigation Timeout Enabled | OFF |
| FORWARD | |
| Max Forward Speed | 30 % |
| Min Forward Speed | 20 % |
| Forward Acceleration | 80 % |
| Forward Deceleration | 100 % |
| REVERSE | |
| Max Reverse Speed | 30 % |
| Min Reverse Speed | 28 % |
| Reverse Acceleration | 100 % |
| Reverse Deceleration | 100 % |
| TURN | |
| Turn Boost at Max Speed | 200 % |
| Max Turn Speed | 50 % |
| Min Turn Speed | 40 % |
| Turn Acceleration | 100 % |
| Turn Deceleration | 100 % |
| STABILITY | |

Fig. 6-8

1. Aprire **Functions (Funzioni)** → aprire la funzione di guida desiderata.

Regolazione della velocità di marcia avanti

La velocità massima della carrozzina può essere ridotta, se lo si desidera. Impostare il selettore della velocità o il dispositivo di scorrimento al massimo e spostare il joystick in avanti. Regolare il parametro **Max Forward Speed (Velocità max. marcia avanti)** fino a raggiungere una velocità di marcia avanti comoda.

Regolazione della velocità in retromarcia

Non esiste nulla che impedisca fisicamente ai motori di raggiungere le stesse velocità sia in marcia avanti sia in retromarcia. Impostare il selettore della velocità o il dispositivo di scorrimento al massimo e spostare il joystick all'indietro. Regolare il parametro **Max Reverse Speed (Velocità max. di retromarcia)** per impostare la velocità di guida della carrozzina in retromarcia a un valore comodo e sicuro. Il valore predefinito è il 50% della velocità massima di marcia avanti.

Regolare le velocità di guida minime

Impostare il selettore della velocità o il dispositivo di scorrimento al minimo e spostare il joystick completamente in avanti. Regolare **Min Forward speed (Velocità minima di marcia avanti)** fino a raggiungere la velocità di marcia avanti minima desiderata.

Impostare il selettore o il dispositivo di scorrimento al minimo e spostare il joystick completamente all'indietro. Regolare **Min Reverse speed (Velocità minima di retromarcia)** fino a raggiungere una velocità di retromarcia minima.

Regolazione della velocità di svolta

Impostare il selettore della velocità o il dispositivo di scorrimento al massimo e spostare il joystick a sinistra o a destra per far svoltare la carrozzina sul posto. Attendere che la carrozzina raggiunga una velocità di svolta costante. Regolare il parametro **Max Turn Speed (Velocità max. di svolta)** fino a raggiungere una velocità di svolta massima pratica.

Impostare il selettore della velocità o il dispositivo di scorrimento al minimo per regolare la **Min Turn Speed (Velocità min di svolta)**.

Regolazione della compensazione di svolta

Se i motori della carrozzina non funzionano in modo identico tra loro, la carrozzina non procede in linea retta. Per compensare le differenze tra i motori, regolare il parametro **Veer Compensation (Compensazione di svolta)**.

1.

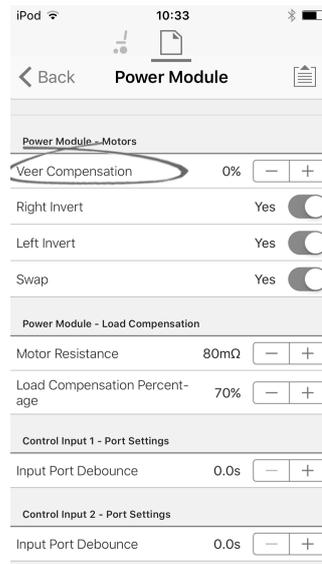


Fig. 6-9

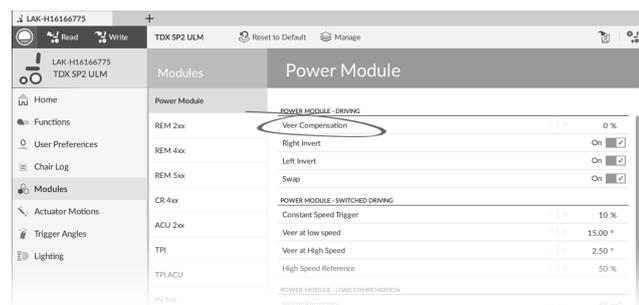


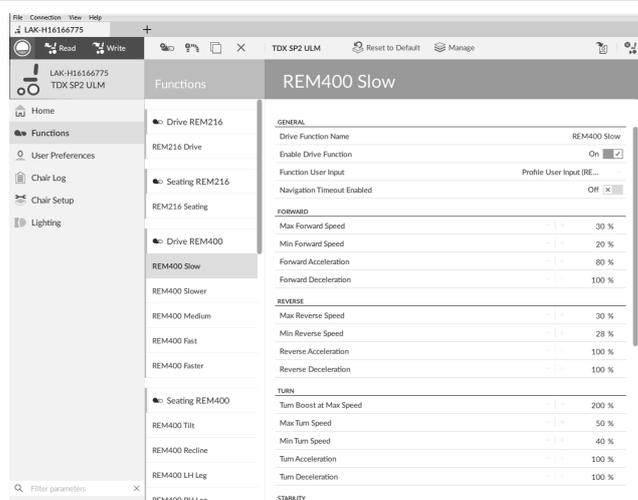
Fig. 6-10

Aprire **Modules (Moduli)** → **Power Module (Modulo elettrico)**.

6.5 Punto 5 – Regolazione delle impostazioni di accelerazione

Per ciascuna funzione di guida, occorre impostare i parametri seguenti.

| General | |
|----------------------------|--------------------|
| Drive Function Name | D1 |
| Enable Drive Function | Yes |
| Function User Input | Profile User Input |
| Navigation Timeout Enabled | No |
| Forward | |
| Max Forward Speed | 30% |
| Min Forward Speed | 20% |
| Forward Acceleration | 70% |
| Forward Deceleration | 60% |



1. Aprire **Functions** (Funzioni) → aprire la funzione di guida desiderata.

Regolazione dell'accelerazione in marcia avanti

Impostare il selettore o il dispositivo di scorrimento al massimo e spostare il joystick completamente in avanti. Attendere che la carrozzina raggiunga una velocità in marcia avanti costante. Regolare il parametro **Forward Acceleration** (Accelerazione in marcia avanti) se la carrozzina raggiunge una velocità costante troppo velocemente o troppo lentamente. Ripetere fino a raggiungere un'accelerazione pratica e sicura.

Regolazione della decelerazione in marcia avanti

Per impostare il tasso di decelerazione in marcia avanti, rilasciare il joystick dopo che la carrozzina abbia raggiunto una velocità in marcia avanti costante. Regolare il parametro **Forward Deceleration** (Decelerazione in marcia avanti) se la carrozzina decelera troppo velocemente o troppo lentamente. Ripetere fino a raggiungere una decelerazione pratica e sicura.

Regolazione dell'accelerazione in retromarcia

Impostare il selettore o il dispositivo di scorrimento al massimo e spostare il joystick completamente all'indietro. Attendere che la carrozzina raggiunga una velocità di retromarcia costante. Regolare il parametro **Reverse Acceleration** (Accelerazione in retromarcia) se la carrozzina raggiunge una velocità costante troppo velocemente o troppo lentamente. Ripetere fino a raggiungere un'accelerazione pratica e sicura.

Regolazione della decelerazione in retromarcia

Per impostare il tasso di decelerazione in retromarcia, rilasciare il joystick dopo che la carrozzina abbia raggiunto una velocità in retromarcia costante. Regolare il parametro **Reverse Deceleration** (Decelerazione in retromarcia) se la carrozzina decelera troppo velocemente o troppo lentamente. Ripetere fino a raggiungere una decelerazione pratica e sicura.

Regolazione dell'accelerazione in svolta

Impostare il selettore o il dispositivo di scorrimento al massimo e spostare il joystick a sinistra o a destra per far svoltare la carrozzina sul posto. Attendere che la carrozzina raggiunga una velocità di svolta costante. Regolare il parametro **Turn Acceleration** (Accelerazione di svolta) se la carrozzina raggiunge una velocità di svolta costante troppo velocemente o troppo lentamente. Ripetere fino a raggiungere un'accelerazione pratica e sicura.

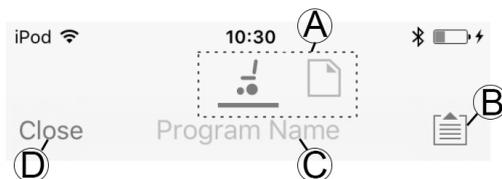
Regolazione della decelerazione in svolta

Per impostare il tasso di decelerazione durante la svolta, rilasciare il joystick dopo che la carrozzina abbia raggiunto una velocità di svolta costante. Regolare il parametro **Turn Deceleration** (Decelerazione in svolta) se la carrozzina decelera troppo velocemente o troppo lentamente. Ripetere fino a raggiungere una decelerazione pratica e sicura.

7 Utilizzo dell'applicazione LiNX Access per iOS

7.1 Barra di navigazione

La barra di navigazione si trova nella parte superiore di ciascuna schermata. Il contenuto della barra di navigazione cambia a seconda della schermata in cui ci si trova.

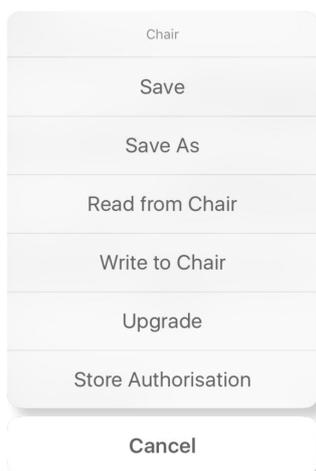


- Ⓐ Commutatore di contesto (permette di passare dalla modalità di collegamento a quella contesto di file e viceversa)
- Ⓑ Pulsante del menu delle applicazioni (pulsante di modifica)
- Ⓒ Nome del programma/nome della schermata
- Ⓓ Close (Chiudi)/tornare alla schermata precedente

7.1.1 Menu delle applicazioni

Il contenuto del menu delle applicazioni cambia a seconda della modalità di contesto con cui si sta lavorando: **Contesto di collegamento** or **Contesto di file**.

Contesto di collegamento

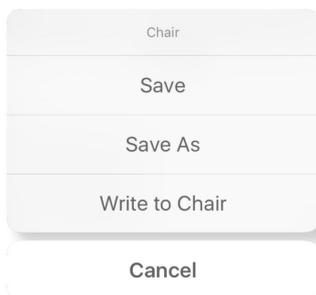


Per lavorare su una carrozzina collegata, selezionare **Connection context** (Contesto di collegamento). Se non si è collegati a un sistema LiNX, viene visualizzata la schermata **Connect to device** (Collega al dispositivo). In caso contrario, viene visualizzata l'ultima schermata su cui si stava lavorando.

Nel contesto di collegamento, sono disponibili le opzioni seguenti:

- **Save** (Salva) – salva la configurazione come file di configurazione di LiNX (.lci)
- **Save As** (Salva con nome) – salva la configurazione come file di configurazione di LiNX (.lci) con un nome diverso
- **Read from Chair** (Leggi dalla carrozzina) – legge la configurazione dal sistema LiNX collegato
- **Write to Chair** (Scrivi sulla carrozzina) – scrive la configurazione sul sistema LiNX collegato
- **Upgrade** (Aggiorna) – accede alla modalità di aggiornamento del firmware
- **Store authorization** (Archivia autorizzazione) – archivia un certificato di livello di accesso

Contesto di file



Per lavorare su un file salvato, selezionare **File context**(Contesto di file). Se non vi è alcun file aperto, viene visualizzata la schermata **Load from file** (Carica da file). In caso contrario, viene visualizzata l'ultima schermata su cui si stava lavorando.

Nel contesto di file, sono disponibili le opzioni seguenti:

- **Save** (Salva) – salva la configurazione come file di configurazione di LiNX (.lci)
- **Save As** (Salva con nome) – salva la configurazione come file di configurazione di LiNX (.lci) con un nome diverso
- **Write to Chair** (Scrivi sulla carrozzina) – scrive la configurazione sul sistema LiNX collegato

Selezione della modalità di contesto



Fare clic sul commutatore di contesto per passare in qualsiasi momento da **Connection context** (Contesto di collegamento) a **File context** (Contesto di file) e viceversa. Il contesto selezionato è visualizzato in una barra colorata sotto l'icona di commutazione del contesto.

7.1.2 Modifica del nome del programma

Per impostazione predefinita, il nome del programma e il nome del sistema sono composti da lettere e numeri corrispondenti alla configurazione della carrozzina. Consultare la sezione *11 Struttura del nome del programma*, pagina 216

Il nome del programma può essere modificato con un nome più facilmente riconoscibile.



Fig. 7-1 Esempio di nome standard. Le aree e le didascalie evidenziate corrispondono alle convenzioni di denominazione del programma.

Il nome del programma è stato generato utilizzando le convenzioni di denominazione del programma valide fino a luglio 2018. Si riferisce a una carrozzina TDX SP2 a trazione centrale con modulo DLX-PM120LA, 8 km/h, dispositivo di sollevamento del sedile con inclinazione elettrica e spostamento del baricentro, comando REM1XX o REM2XX e spia LED. La revisione del file è la 00.

- Il nuovo nome del programma viene salvato in base alla modalità in cui si sta lavorando.
- Se si lavora in modalità **Connection context** (Contesto di collegamento) e **Live edit** (Modifica in tempo reale), le modifiche vengono scritte automaticamente sulla carrozzina.
 - Se si lavora in modalità **Connection context** (Contesto di collegamento) e **Bulk edit** (Modifica in blocco), fare clic sul pulsante **Write** (Scrivi) per salvare le modifiche.
 - Se si lavora in modalità **File context** (Contesto di file), fare clic sul pulsante **Save** (Salva) per salvare le modifiche.

Strumento per iOS



Fig. 7-2

1. Fare clic su **Program Name** (Nome del programma) nella barra di navigazione per visualizzare una tastiera.
2. Modificare il nome del programma.
3. Fare clic su **Return** (Invio).

Strumento per PC



Fig. 7-3

1. Dalla schermata **Home** (Home), fare clic sulla casella di testo **Program Name** (Nome del programma).
2. Modificare il nome del programma.

7.2 Schermata Home

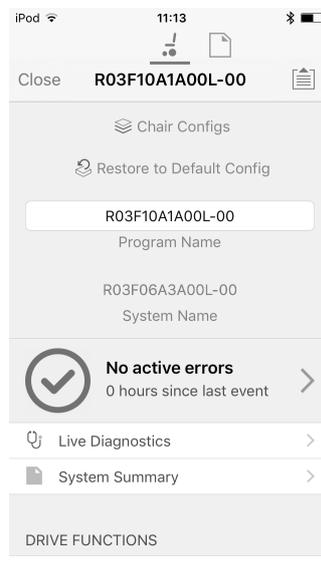


Fig. 7-4

La schermata **Home** è la prima schermata visualizzata dopo il collegamento a una carrozzina o l'apertura di un file di configurazione. Dalla schermata **Home**, è possibile accedere alle schermate informative e di programmazione seguenti:

- Configurazioni della carrozzina
- Errori attivi / Registro della carrozzina
- Diagnostica in tempo reale (solo in modalità Contesto di collegamento)
- Riepilogo del sistema
- Funzioni di guida
- Funzioni di seduta
- Moduli
- Movimenti dell'attuatore
- Angoli di attivazione
- Preferenze dell'utilizzatore
- Illuminazione

7.3 Azioni del contesto di collegamento



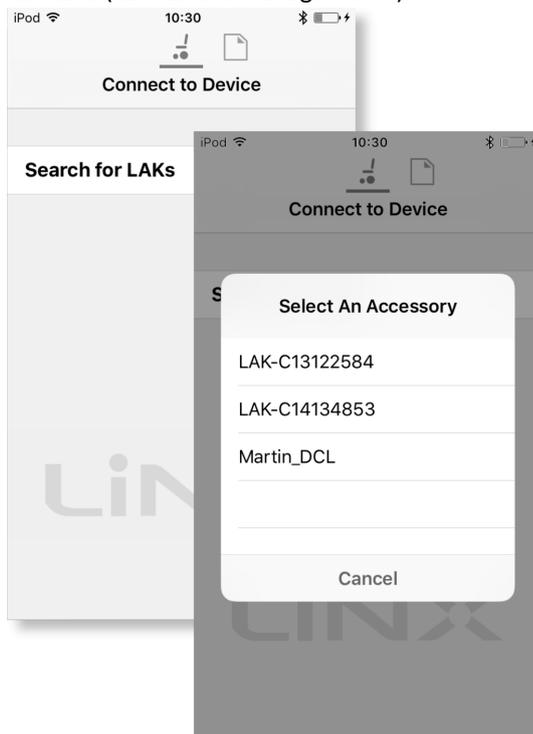
Le azioni seguenti sono disponibili solo in modalità **Connection context** (Contesto di collegamento). Per le attività della modalità **File context** (Contesto di file), fare riferimento a *7.4 Azioni del contesto di file, pagina 113*

7.3.1 Collegamento allo schermo del dispositivo

La schermata **Connect to device** (Collegamento al dispositivo) viene visualizzata quando ci si trova in **Contesto del collegamento** prima di collegarsi al sistema LiNX. In questa schermata è possibile cercare e collegarsi a una chiave LiNX Access (LAK).

Collegamento dell'applicazione LiNX Access per iOS con una carrozzina

1. Avviare il sistema LiNX per carrozzine.
2. Inserire la chiave LiNX Access nel modulo di comando.
3. Aprire l'applicazione LiNX Access per iOS.
4. Selezionare la modalità **Connection context** (Contesto di collegamento).
- 5.

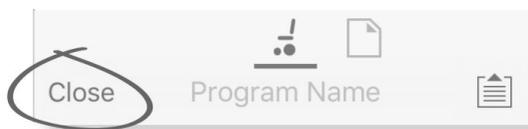


Fare clic su **Search for LAKs** (Cerca LAK) e selezionarne una dalla finestra di dialogo **Select an Accessory** (Seleziona un accessorio).

6. Verrà visualizzata una schermata di avviso **Warning** (Attenzione). Leggere l'avviso e fare clic sul pulsante **I Agree** (Accetto) per proseguire.

Scollegamento

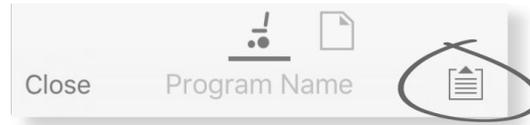
- 1.



Fare clic sul pulsante **Close** (Chiudi).

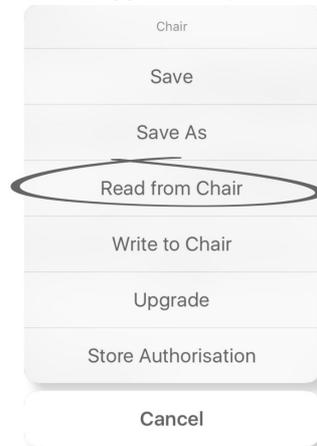
7.3.2 Lettura di un programma dalla carrozzina

1.



Fare clic sul pulsante **Application menu** (Menu delle applicazioni).

2.



Selezionare **Read from Chair** (Leggi dalla carrozzina).

7.3.3 Ripristino delle configurazioni predefinite della carrozzina

La configurazione di fabbrica per il modulo elettrico prevede una sola configurazione della carrozzina. Se si ordina un modulo elettrico come pezzo di ricambio, viene invece fornito con un massimo di otto configurazioni della carrozzina. Selezionare quella desiderata.

1. Fare clic su **Chair Configs** (Configurazioni della carrozzina) nella parte superiore della schermata **Home**. Verrà visualizzata la schermata **Chair config** (Configurazioni della carrozzina).
2. Fare clic sul nome della configurazione della carrozzina. Verrà visualizzata una schermata di avviso **Warning** (Attenzione).
3. Fare clic su **Yes** (Sì) per confermare la selezione.
4. Fare clic su **Back** (Indietro) per tornare alla schermata **Home**.

 Quando si seleziona una nuova configurazione della carrozzina, il sistema si riavvia automaticamente prima di attivarla.

7.3.4 Conversione dei file di configurazione

L'utilizzo di file di configurazione non aggiornati sulle carrozzine può provocare la mancanza delle funzioni introdotte in successive revisioni del firmware, come il comando dell'interruttore. Nella maggior parte dei casi, la conversione di questi file di configurazione consente di aggiornare la configurazione dell'utilizzatore all'ultima release in modo da abilitare tutte le funzioni.

 Nel caso in cui il file di configurazione sia attualmente in corso di revisione o incompatibile, la voce di menu appare grigia.

1. Collegarsi alla carrozzina.
2. Aprire il menu delle applicazioni.
- 3.



Fig. 7-5

Toccare la voce **Convert Configuration** (Converti configurazione) e seguire le istruzioni visualizzate.

7.3.5 Modifica di un programma

Per modificare un programma, è necessario innanzitutto selezionare un parametro da una delle sezioni elencate nella schermata **Home**:

- Funzioni di guida
- Funzioni di seduta
- Preferenze dell'utilizzatore
- Moduli
- Movimenti dell'attuatore
- Angoli di attivazione

I parametri possono essere modificati in modo grafico o numerico; vedere *9 Modifica delle configurazioni della carrozzina, pagina 132*

I parametri possono essere modificati in modalità di modifica in tempo reale o in blocco.

Modalità di modifica in tempo reale



Se ci si trova nella modalità di modifica in tempo reale, le modifiche apportate ai parametri hanno effetto immediato e modificano istantaneamente le prestazioni della carrozzina.



I cambiamenti apportati in modalità di modifica in tempo reale non possono essere annullati; si consiglia pertanto di salvare una copia del programma in uso per poter ripristinare le impostazioni correnti qualora fosse necessario.

| Forward | | | |
|---------|----------------------|------|---------|
| ◦ | Max Forward Speed | 30% | [-] [+] |
| ◦ | Min Forward Speed | 10% | [-] [+] |
| ◦ | Forward Acceleration | 100% | [-] [+] |

Fig. 7-6

Alcuni parametri possono essere aggiornati in modalità di modifica in tempo reale. Sono identificati da un cerchietto davanti al nome del parametro.

La modalità di modifica in tempo reale permette di scrivere immediatamente determinati parametri sul modulo elettrico. Ciò può essere utile per velocizzare il processo di configurazione o verifica di varie applicazioni e scenari.

Modalità di modifica in blocco

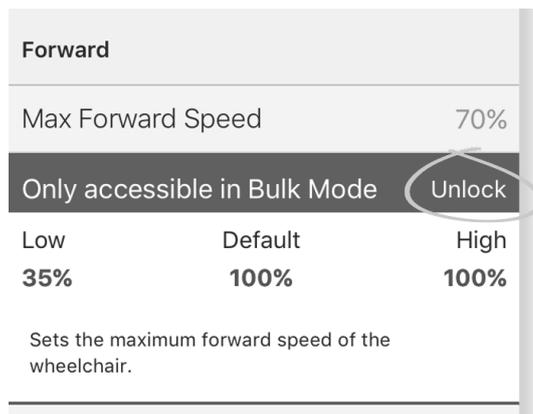


Fig. 7-7

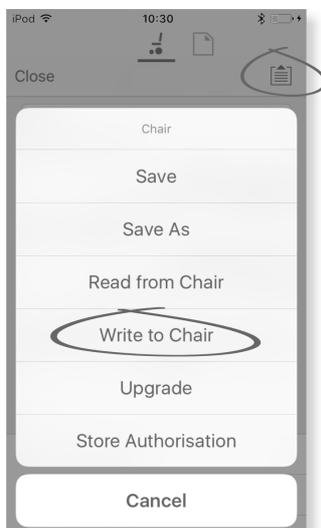
Alcuni parametri possono essere aggiornati solo in modalità di modifica in blocco. Sono identificati da uno sfondo colorato. Per modificare tali parametri, è necessario sbloccare la modalità di modifica in blocco prima di procedere.

Se ci si trova in modalità di modifica in blocco, i parametri non vengono scritti immediatamente sul modulo elettrico. Ciò avviene solo quando si seleziona **Write to Chair (Scrivi sulla carrozzina)**; vedere 7.3.6 *Scrittura di un programma sulla carrozzina*, pagina 110

Per impostazione predefinita, la modalità di modifica in tempo reale viene attivata a ogni accensione del sistema, anche dopo il riavvio. L'applicazione rimane in modalità di modifica in tempo reale fino a quando non viene sbloccata la modalità di modifica in blocco. A questo punto, l'applicazione passa alla modalità di modifica in blocco e la modalità di modifica in tempo reale viene disattivata. L'applicazione rimane in modalità di modifica in blocco fino a quando il sistema non viene riavviato.

7.3.6 Scrittura di un programma sulla carrozzina

 Questa funzionalità è disponibile solo quando una carrozzina collegata.



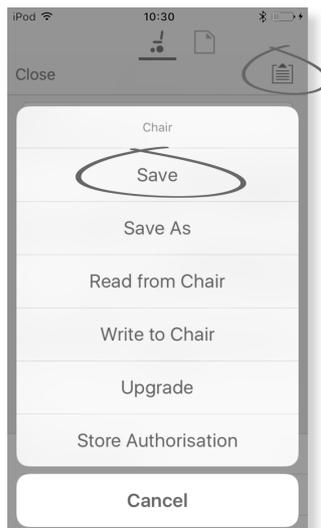
1. Fare clic sul pulsante **Application menu** (Menu delle applicazioni).
2. Selezionare **Write to Chair** (Scrivi sulla carrozzina).

Dopo aver scritto sulla carrozzina, LiNX Access per PC riavvia il sistema e si riconnette automaticamente allo stesso.

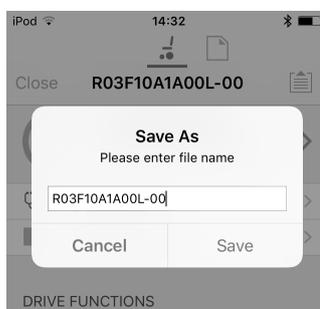
 La finestra di dialogo **Application menu** (Menu delle applicazioni) nella figura seguente mostra tutte le azioni disponibili all'interno del **Connection context** (Contesto di collegamento). Quando ci si trova in **File context** (Contesto di file), la selezione è più limitata.

7.3.7 Salvataggio di un programma

Utilizzo dell'opzione Save (Salva)



1. Fare clic sul pulsante **Application menu** (Menu delle applicazioni).
2. Selezionare **Save** (Salva).
- 3.



Quando si utilizza la modalità **Connection context mode** (Modalità contesto di collegamento), il menu **Save As** (Salva con nome) si apre automaticamente. Immettere il nome del file o il programma suggerirà il nome del programma corrente con "-1" se già esistente.

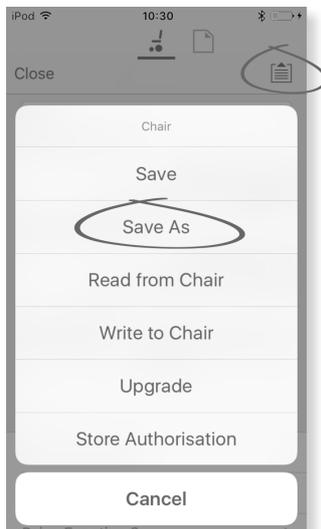
4. Dopo aver salvato il programma, l'applicazione LiNX Access visualizza un messaggio che riporta il nome del file e la conferma di avvenuto salvataggio.
5. Fare clic su **Dismiss** (Chiudi) per chiudere il messaggio e proseguire.

i Tutti i file sono salvati con l'estensione .lci. Se il Nome del programma è stato definito, il file verrà salvato con la stessa dicitura. In caso contrario, il file verrà salvato con data e ora di creazione, indicate come segue:
 YYYYMMDD-HHMMSS.lci (dove YYYY indica l'anno, MM il mese, DD il giorno, HH l'ora, MM il minuto e SS il secondo).
 Eventuali salvataggi successivi manterranno l'ultimo nome salvato per il file in questione e sostituiranno le versioni precedenti. Per salvare un file senza sovrascrivere quello esistente, utilizzare Save As (Salva con nome); vedere .

i La finestra di dialogo **Application menu** (Menu delle applicazioni) nella figura seguente mostra tutte le azioni disponibili all'interno del **Connection context** (Contesto di collegamento). Quando ci si trova in **File context** (Contesto di file), la selezione è più limitata.

Utilizzo di Save As (Salva con nome)

Per salvare un file di programma con un nome diverso:



1. Fare clic sul pulsante **Application menu** (Menu delle applicazioni).
2. Selezionare **Save As** (Salva con nome). Dopo aver salvato il programma, l'applicazione LiNX Access visualizza un messaggio che riporta il nome del file e la conferma di avvenuto salvataggio.
3. Fare clic su **Dismiss** (Chiudi) per chiudere il messaggio e proseguire.

i Tutti i file sono salvati con l'estensione .lci. Se il file non è mai stato salvato ma il nome del programma è stato definito, il file verrà salvato con la stessa dicitura. Se il file è stato salvato in precedenza con il nome del programma, a quest'ultimo verrà aggiunto un valore numerico. Se il nome del programma è stato definito, il file verrà salvato con la stessa dicitura. In caso contrario, il file verrà salvato con data e ora di creazione, indicate come segue: YYYYMMDD-HHMMSS.lci (dove YYYY indica l'anno, MM il mese, DD il giorno, HH l'ora, MM il minuto e SS il secondo).

i La finestra di dialogo **Application menu** (Menu delle applicazioni) nella figura seguente mostra tutte le azioni disponibili all'interno del **Connection context** (Contesto di collegamento). Quando ci si trova in **File context** (Contesto di file), la selezione è più limitata.

7.3.8 Aggiornamento del firmware

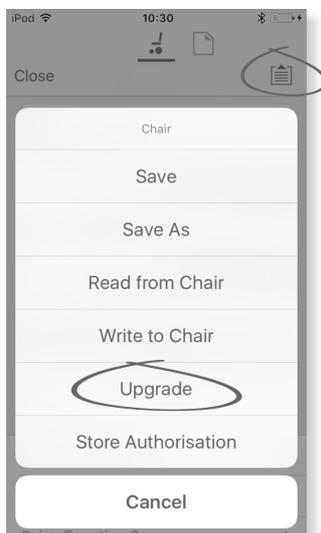


Fig. 7-8

1. Toccare il **Application menu** pulsante.
2. Toccare **Upgrade**. Viene visualizzata la schermata **Entering Firmware Upgrade Mode – please wait...** Se i moduli collegati sono aggiornati, sullo schermo appare il messaggio **FIRMWARE UP TO DATE** con un elenco dei moduli collegati e le rispettive versioni. Se uno o più moduli devono essere aggiornati, vengono visualizzati sotto al messaggio **NEW FIRMWARE AVAILABLE**.
- 3.



Fig. 7-9

Se nessun modulo richiede aggiornamenti, toccare il pulsante **Done** per terminare.

4.



Fig. 7-10

Se uno o più moduli richiedono aggiornamenti, toccare il singolo modulo per aggiornarlo oppure sul pulsante **Upgrade All**.

Nel corso dell'aggiornamento, viene visualizzata una barra di avanzamento. Una volta completato l'aggiornamento, il suo stato (riuscito o fallito) viene visualizzato di fianco al nome del modulo.

5. Toccare il pulsante **Done** per terminare.

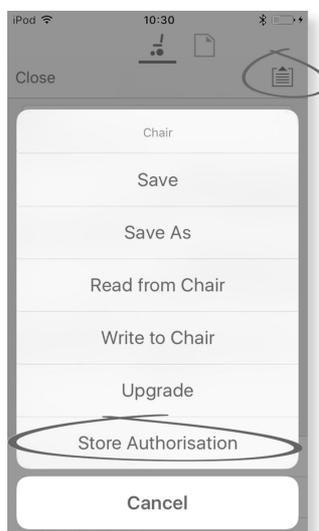
7.3.9 Acquisizione del certificato LAK

L'**Access Level Certificate** (Certificato di livello di accesso) determina le possibilità di visualizzazione e modifica dei programmi offline (file .lci) in modalità **File context** (Contesto di file). L'**Access Level Certificate** (Certificato di livello di accesso) viene acquisito da una chiave LiNX Access e assegna dei livelli ai file archiviati.

Per modificare i file con un livello di accesso del distributore, è necessario acquisire l'**Access Level Certificate** (Certificato di livello di accesso) da una chiave LiNX Access di livello distributore.

Se dalla chiave LiNX Access non è stato acquisito alcun **Access Level Certificate** (Certificato di livello di accesso), l'accesso ai file avviene in modalità di sola lettura e pertanto non è possibile modificarli.

Acquisizione del certificato



1. - Collegarsi al sistema LiNX.
2. Fare clic sul pulsante **Application menu** (Menu delle applicazioni).
3. Selezionare l'opzione **Store Authorisation** (Acquisisci autorizzazione). Viene visualizzato un messaggio che informa l'utilizzatore del numero di autorizzazioni rimaste e chiede conferma prima di procedere. Le chiavi LiNX Access consentono solo tre operazioni di **Store Authorisation** (Acquisisci autorizzazione).
4. Fare clic su **Store option** (Acquisisci opzione) per continuare o su **Don't store** (Non acquisire) per annullare l'azione.



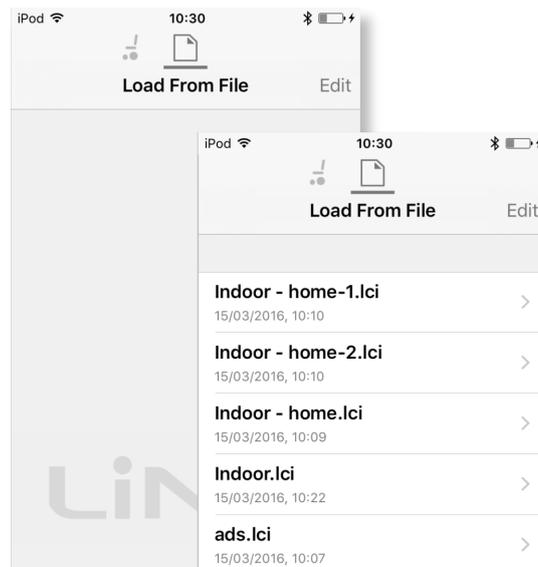
Se l'applicazione LiNX Access per iOS viene rimossa dal dispositivo iOS, l'**Access Level Certificate** (Certificato di livello di accesso) è da considerarsi perso.

7.4 Azioni del contesto di file



Le seguenti attività sono disponibili solo in modalità **File context** (Contesto di file). Per le attività della modalità **Connection context** (Contesto di collegamento), fare riferimento a **7.3 Azioni del contesto di collegamento, pagina 106**

7.4.1 Schermata Load from file (Carica da file)



Quando ci si trova in **File context** (Contesto di file), prima di aprire un file viene visualizzata la schermata **Load from file** (Carica da file). Se sul dispositivo sono presenti file di configurazione di LiNX (.lci), essi verranno visualizzati. Da questa schermata è possibile:

- Visualizzare i file di configurazione disponibili
- Aprire un file di configurazione per modificarlo
- Inviare un file di configurazione via e-mail
- Eliminare un file di configurazione

7.4.2 Scrittura di file bundle

I file bundle possono essere scritti sulla carrozzina collegata. I file bundle possono includere file di configurazione e/o firmware della carrozzina.

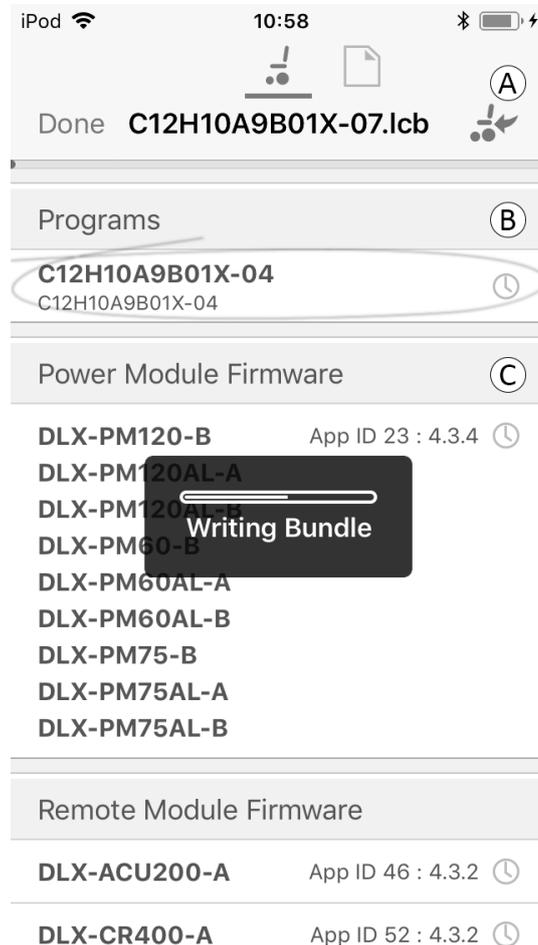


Fig. 7-11

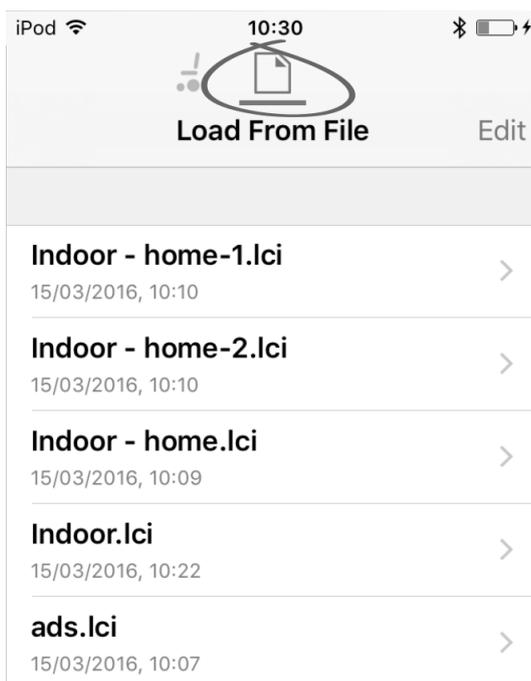
1. Collegare la carrozzina.
2. Selezionare la schermata File connection (Collegamento file).
3. Selezionare il file bundle dall'elenco visualizzato nella schermata Load From File (Carica da file).
- 4.

 Assicurarsi di selezionare la configurazione corretta. Una configurazione errata può determinare comportamenti imprevisti e guasti. Per ulteriori informazioni sulla convenzione di denominazione del programma, vedere *11 Struttura del nome del programma, pagina 216*

Selezionare la configurazione preferita dalla sezione **Ⓑ**.

5. Controllare le versioni del firmware incluso dei componenti nella sezione **Ⓒ** e di seguito.
6. Scrivere il file bundle viene sulla carrozzina. Fare clic sul pulsante **Ⓐ** e attendere che la sovrapposizione Writing Bundle (Writing Bundle) scompaia.
7. Fare clic sul pulsante Done(Fatto) per tornare alla schermata File connection (Collegamento file).

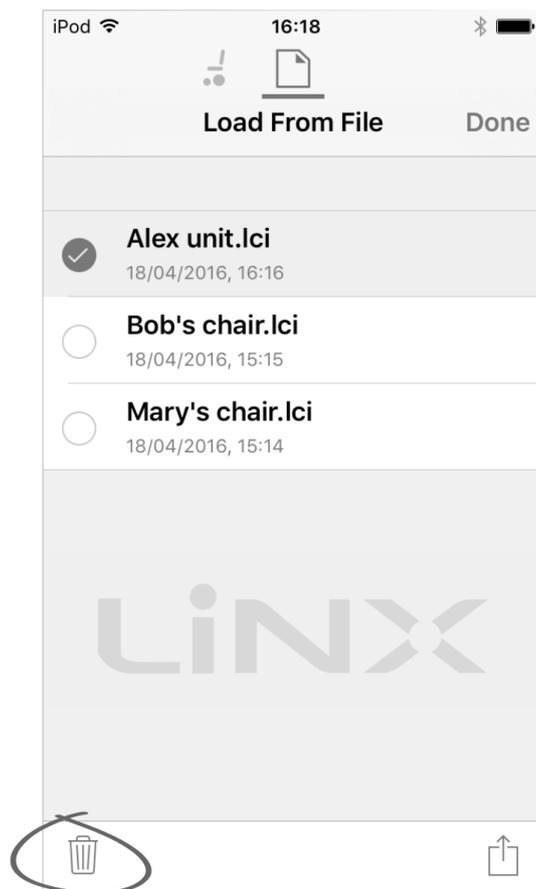
7.4.3 Apertura dei file



1. Selezionare la schermata **File connection** (Collegamento file).
2. Selezionare il file dall'elenco visualizzato nella schermata **Load From File** (Carica da file).

Per informazioni sul salvataggio dei file e sulla scrittura su una carrozzina, fare riferimento a *8.5.4 Salvataggio di un programma come file, pagina 125* e a *7.3.6 Scrittura di un programma sulla carrozzina, pagina 110*

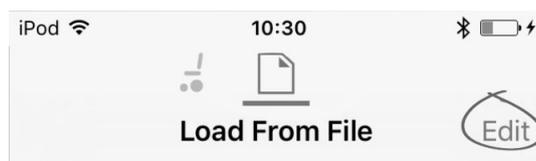
7.4.4 Eliminazione dei file



1. Selezionare **Edit** (Modifica) dalla schermata **Load from file** (Carica da file).
2. Selezionare uno o più file dall'elenco.
3. Fare clic sull'icona del cestino nella parte inferiore della schermata.
4. Fare clic su **Done** (Fine) per terminare.

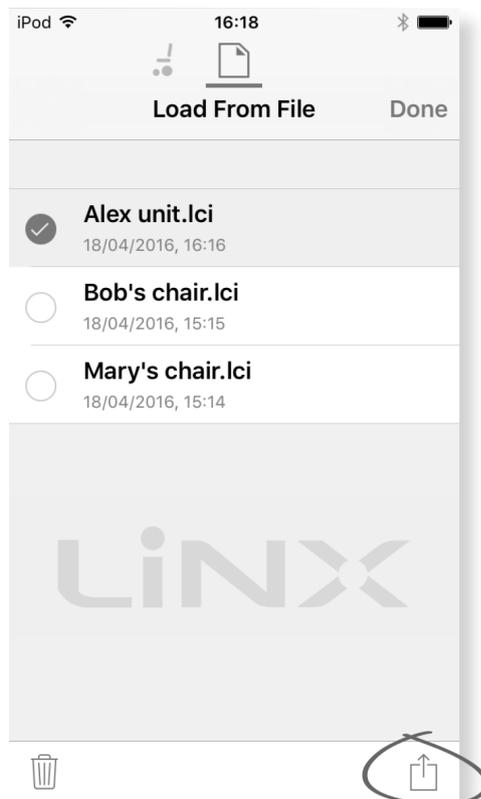
7.4.5 Invio di file tramite e-mail

1.



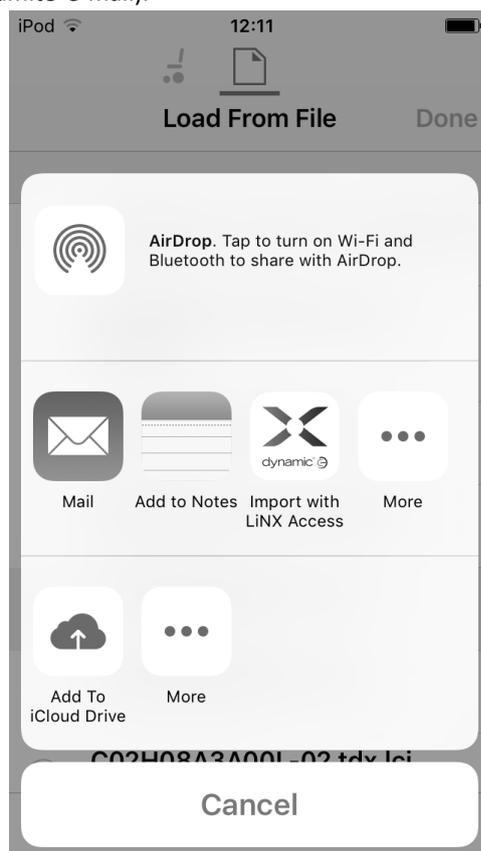
1. Selezionare **Edit** (Modifica) dalla schermata **Load From file** (Carica da file).
2. Selezionare uno o più file dall'elenco.

3.



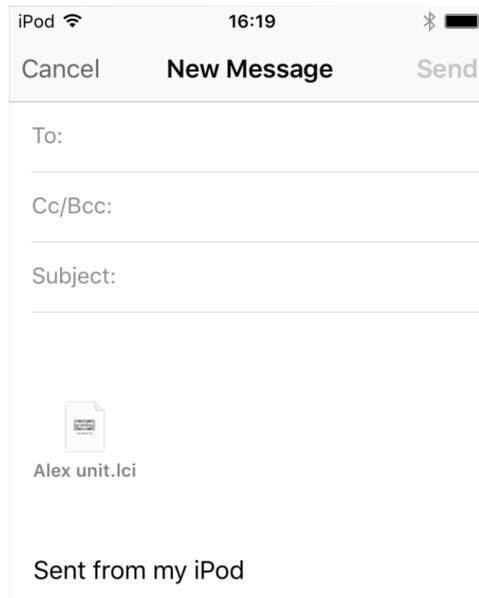
Fare clic sul pulsante **E-mail** (Invia tramite e-mail).

4.



Si apre l'applicazione Share Sheet di iOS. Selezionare l'opzione desiderata.

5.



Se si sceglie il proprio client e-mail, i file di programma selezionati vengono aggiunti all'e-mail come allegati. Dopo aver terminato l'email, fare clic su **Send** (Invia).

6. Fare clic su **Done** (Fine) per terminare.

8 Utilizzo dell'applicazione LiNX Access per PC

8.1 Installazione del software

Fare doppio clic sul software di installazione di LiNX Access per PC e seguire le istruzioni sullo schermo.

Fase 1

Selezionare la lingua durante l'installazione.

1.



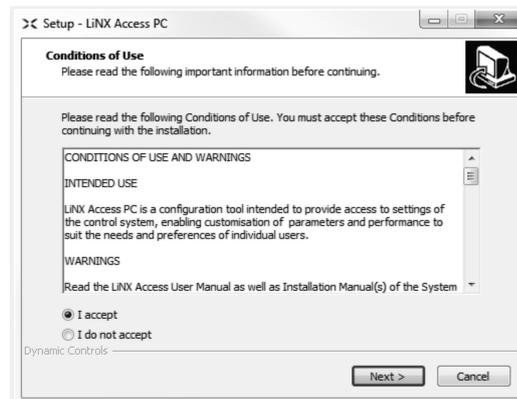
Selezionare la lingua desiderata dall'elenco a discesa.

2. Fare clic su **OK** per continuare.

Fase 2

Prima di proseguire, accertarsi di aver letto e compreso le Condizioni d'uso e le Avvertenze presentate nella finestra di dialogo.

1.



Selezionare l'opzione **I accept** (Accetto).

2. Fare clic sul pulsante **Next** (Avanti).

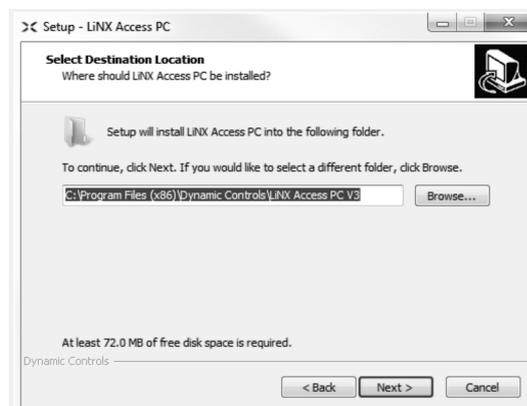
Fase 3

L'applicazione può essere salvata nella cartella suggerita o in un'altra cartella, in base alle preferenze dell'utilizzatore.

Se la cartella suggerita è quella adatta, fare clic su **Next** (Avanti) per proseguire con l'installazione.

Se si desidera cambiare cartella:

1.



Fare clic sul pulsante **Browse** (Sfogliare) e selezionare un'altra cartella.

2. Fare clic su **Next** (Avanti) per continuare.

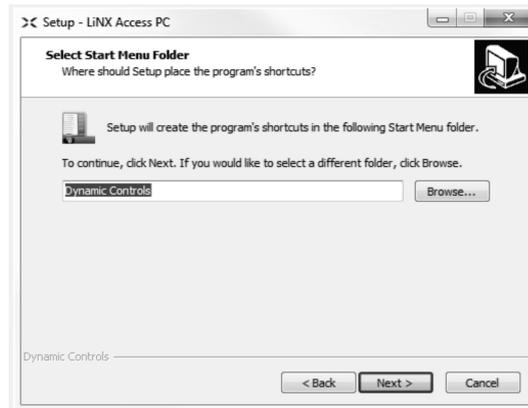
Fase 4

Anche il collegamento all'applicazione può essere salvato nella cartella suggerita o in un'altra cartella.

Se la cartella suggerita è quella giusta, fare clic su **Next** (Avanti) per proseguire con l'installazione.

Se si desidera cambiare cartella:

1.



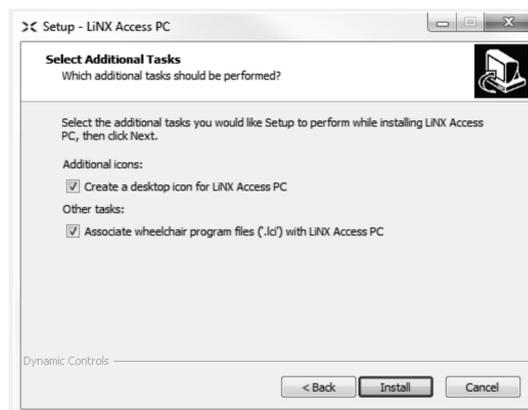
Fare clic sul pulsante **Browse** (Sfoglia) e selezionare un'altra cartella.

2. Fare clic su **Next** (Avanti) per continuare.

Fase 5

Come impostazione predefinita, sul desktop viene aggiunta l'icona di LiNX Access per PC e i file di programma della carrozzina (*.lci) sono associati a questa applicazione.

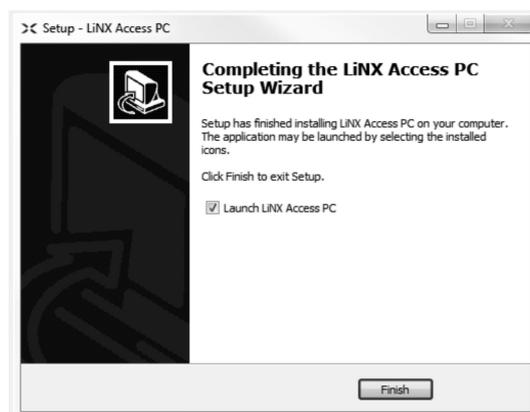
1.



Selezionare/deselezionare in base alle proprie preferenze.

2. Fare clic su **Install**(Installa).

Fase 6



Fare clic su **Finish** (Fine) per completare l'installazione.

8.1.1 Utilizzo del Bluetooth su un computer

Per le comunicazioni tra LiNX Access per PC e un sistema LiNX è necessaria una connessione Bluetooth. È possibile utilizzare l'adattatore Bluetooth integrato nel computer in uso (generalmente presente sui computer portatili) o un adattatore esterno USB.

Utilizzo dell'adattatore Bluetooth integrato

Accendere l'adattatore Bluetooth integrato (fare riferimento al manuale del computer per istruzioni).

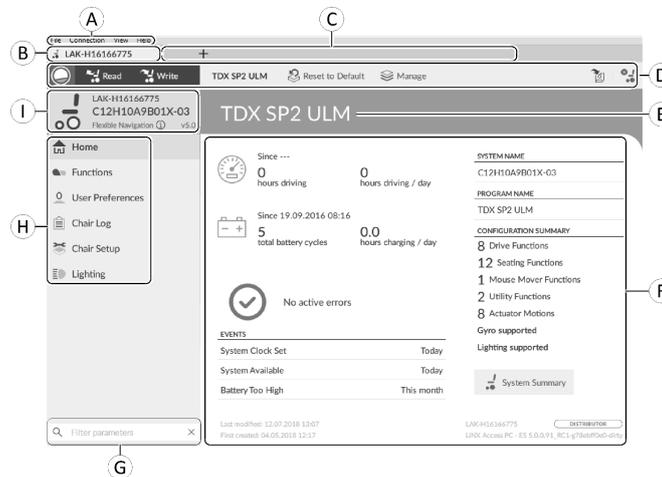
Utilizzo dell'adattatore Bluetooth USB

Inserire l'adattatore Bluetooth USB in una porta USB libera. Il sistema operativo Windows rileva e installa i driver appropriati. Non installare eventuali driver forniti insieme all'adattatore.

8.2 Panoramica di layout

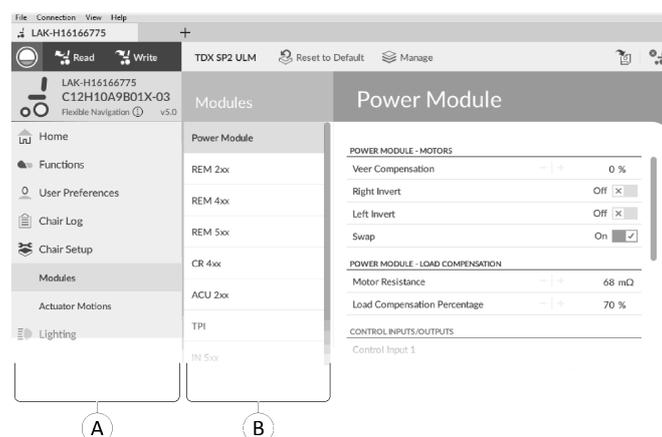
 Il layout può cambiare a seconda che il dispositivo sia collegato o non.

Schermata Home



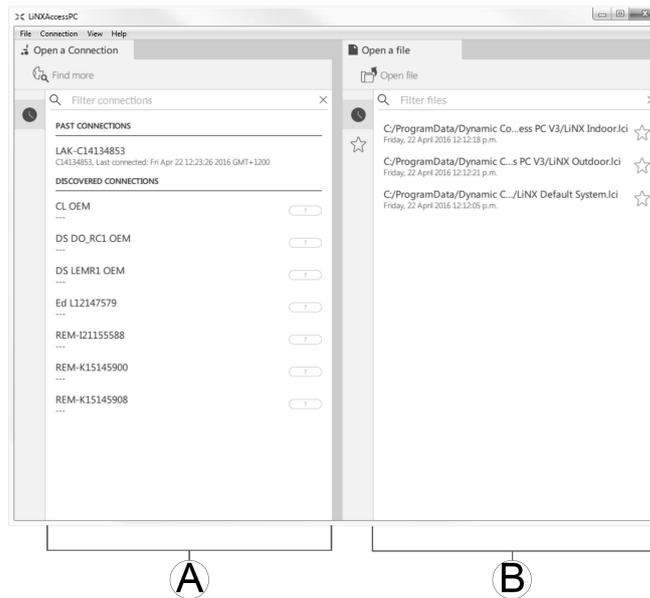
- Ⓐ Barra dei menu
- Ⓑ Scheda di collegamento
- Ⓒ Schede File
- Ⓓ Barra degli strumenti
- Ⓔ Intestazione del contenuto principale
- Ⓕ Contenuto principale
- Ⓖ Casella dei parametri di filtro
- Ⓗ Barra laterale di navigazione primaria
- Ⓘ Contesto della scheda

Barra laterale di navigazione secondaria



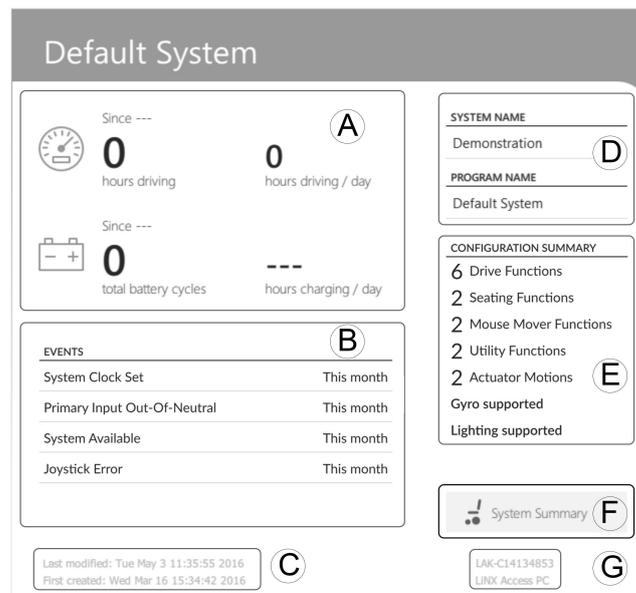
La barra di navigazione secondaria **Ⓑ** è visibile solo per determinate selezioni della barra di navigazione primaria **Ⓐ** e permette di visualizzare i dettagli di funzionalità, parametri e funzioni.

Apertura



- Ⓐ Open a connection (Apri collegamento)
- Ⓑ Open a file (Apri file)

Informazioni di sistema



| | | |
|---|--|---|
| Ⓐ | Informazioni sulla guida/batteria | Visualizza statistiche relative al tempo di guida e all'uso della batteria. |
| Ⓑ | Events (Eventi) | Visualizza una panoramica degli eventi. |
| Ⓒ | Informazioni sul file | Visualizza data e ora di creazione e di ultima modifica della configurazione. |
| Ⓓ | System name (Nome del sistema) e Program name (Nome del programma) | Visualizza il nome del sistema il nome del programma. |
| Ⓔ | Configuration summary (Riepilogo della configurazione) | Panoramica dei moduli, delle funzioni e delle funzionalità per il sistema connesso. |
| Ⓕ | System summary (Riepilogo del sistema) | Fare clic su questa voce per visualizzare le informazioni relative alla versione dei moduli nel sistema connesso. |
| Ⓖ | Informazioni su LiNX Access | Visualizza la chiave LiNX Access e i dettagli relativi all'applicazione. |

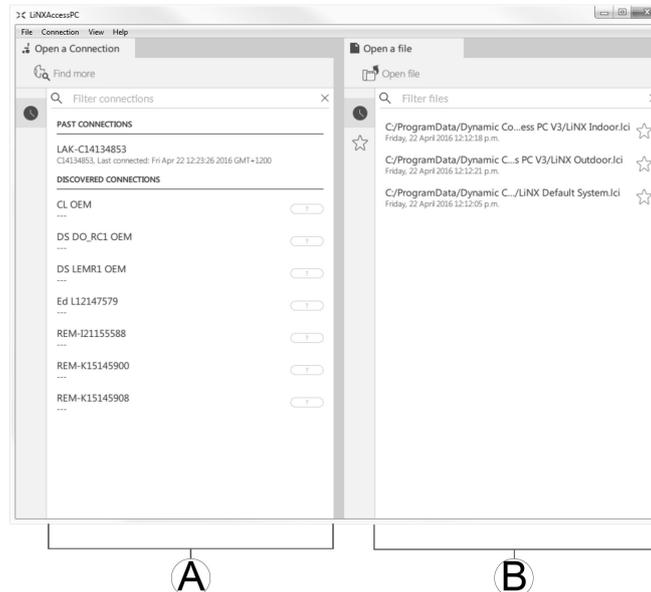
8.3 Concetti

L'applicazione LiNX Access per PC fornisce numerosi strumenti e funzionalità in grado di semplificare la configurazione e la programmazione dei moduli e dei sistemi LiNX.

Due concetti importanti sono i seguenti:

- modalità di contesto
- modalità di modifica

Modalità di contesto



Le modalità di contesto consentono di lavorare contemporaneamente con file di configurazione online (ovvero con un sistema collegato) e offline (ovvero con file archiviati su un computer). Le modalità di contesto sono due:

- **Connection context** **A** (Contesto di collegamento). Lo strumento per PC interagisce con un sistema collegato. Dalla scheda Open a connection (Apri collegamento), è possibile collegarsi a una carrozzina utilizzando una chiave LiNX Access.
- **File context** **B** (Contesto di file). Lo strumento per PC interagisce con i file archiviati sul computer. Dalla scheda Open a file (Apri file), è possibile accedere a un file archiviato sul computer.



La scheda di collegamento si trova sempre sul lato sinistro della schermata dell'applicazione. Non è possibile aprire contemporaneamente più schede di collegamento.

Le schede file si trovano sempre a destra della schermata dell'applicazione. L'applicazione consente di avere più schede file aperte in un dato momento.

Modalità di modifica

L'applicazione LiNX Access per PC offre due modalità di modifica dei parametri in grado di stabilire quando questi ultimi vengono scritti sulla carrozzina. Tali modalità sono:

- **Live edit** (Modifica in tempo reale - solo in contesto di collegamento).
- **Bulk edit** (Modifica in blocco).

Per ulteriori informazioni sulle modalità di modifica, fare riferimento a *7.3.5 Modifica di un programma, pagina 109*

8.4 Controllo e aggiornamento all'ultima versione

LiNX Access per PC verifica automaticamente la disponibilità di aggiornamenti per il software e il firmware. Quest'operazione richiede una connessione a Internet e viene eseguita in un arco di 24 ore. Se sono disponibili aggiornamenti per l'applicazione, viene visualizzata una notifica che richiede l'autorizzazione per il download. Fare clic sul pulsante **Yes (Sì)** per continuare. Una volta terminato il download, viene visualizzata un'ulteriore notifica che richiede l'autorizzazione per l'installazione degli aggiornamenti. Fare clic sul pulsante **Yes (Sì)** per continuare.

Per verificare manualmente la presenza di aggiornamenti, è possibile:

- visitare il sito web di Dynamic Controls all'indirizzo www.dynamiccontrols.com, oppure
- dal menu principale di LiNX Access per PC, fare clic su **Help (Aiuto)** e poi su **Check for updates (Verifica disponibilità aggiornamenti)**.

Per controllare qual è la versione attualmente installata, fare clic su **Help (Aiuto)** nella barra dei menu, quindi fare clic su **About (Info)**.

 Per verificare la disponibilità degli aggiornamenti è necessaria una connessione a Internet. Se non è disponibile alcuna connessione, viene visualizzato il seguente messaggio:

Impossibile verificare la presenza di aggiornamenti. Il software non è riuscito a connettersi a Internet. Controllare che le impostazioni di rete siano corrette e riprovare.

Se il computer utilizza un server proxy per connettersi a Internet, sarà necessario configurare le impostazioni Internet.

Se è disponibile l'accesso a Internet ma lo strumento LiNX Access per PC non è in grado di verificare la presenza di aggiornamenti, è possibile che i criteri di rete dell'organizzazione non consentano di accedere a siti Web non approvati. In questo caso, è necessario aggiungere l'URL seguente alla whitelist della rete dell'organizzazione: <https://mage.dynamiccontrols.com/>

Configurazione delle impostazioni Internet

1. Fare clic su **Help (Aiuto)** e selezionare **Internet Settings (Impostazioni Internet)**.
- 2.

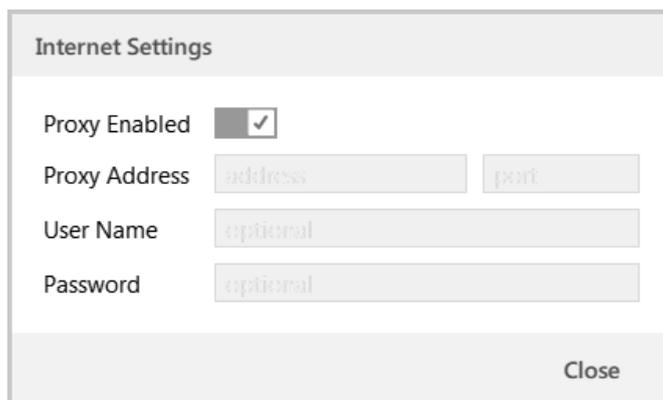


Fig. 8-1

Abilitare le impostazioni proxy facendo clic sull'interruttore **Proxy Enabled (Proxy abilitato)**.

3. Inserire i seguenti dati (potrebbe essere necessario consultare il reparto IT per reperire le informazioni):
 - **Proxy address and port (Indirizzo e porta proxy)**
 - **User name (Nome utente)**
 - **Password**
4. Fare clic sul pulsante **Close (Chiudi)**.

8.5 Azioni del contesto di collegamento



Le azioni seguenti sono disponibili solo in modalità **Connection context** (Contesto di collegamento). Per le attività della modalità **File context** (Contesto di file), fare riferimento a *7.4 Azioni del contesto di file, pagina 113*

8.5.1 Collegamento/scollamento di LiNX Access per PC

Collegamento a una carrozzina

1. Accendere il sistema LiNX.
2. Inserire la chiave LiNX Access nel modulo di comando.
3. Aprire l'applicazione LiNX Access per PC.
4. Nella scheda **Open a connection** (Apri collegamento):
 - a. Selezionare la chiave LiNX Access dall'elenco **PAST CONNECTIONS** (Collegamenti passati), oppure
 - b. fare clic sul pulsante **Find more** (Trova altre) in alto a sinistra per costringere l'applicazione a cercare altre chiavi LiNX Access, oppure
 - c. se l'elenco è troppo lungo per essere letto, inserire la chiave LiNX Access nella casella di testo **Filter Connections** (Filtra collegamenti) per individuarla nell'elenco delle chiavi di accesso LiNX.

Dopo aver selezionato la chiave di accesso LiNX Access, LiNX Access per PC si collega alla carrozzina e ne legge le configurazioni.

Scollegamento da una carrozzina



Per scollegarsi da una carrozzina collegata, fare clic sull'icona **Disconnect** (Scollega) sul lato destro della barra degli strumenti.

8.5.2 Scrittura di un programma sulla carrozzina

Non è necessario scrivere un programma sulla carrozzina se ci si trova in un contesto di collegamento e si sta lavorando in modalità live edit (Modifica in tempo reale), in quanto eventuali modifiche ai parametri vengono immediatamente scritte alla carrozzina.



Se si sta lavorando in modalità bulk edit (Modifica in blocco), è possibile scrivere sulla carrozzina facendo clic sul pulsante **Write** (Scrivi) nella barra degli strumenti.

Dopo aver fatto clic su **Write** (Scrivi), LiNX Access per PC eseguirà le seguenti operazioni:

- Scrittura del programma sulla carrozzina.
- Riavvio della carrozzina.
- Lettura di un programma dalla carrozzina.
- Lettura delle informazioni di diagnostica dalla carrozzina.

Una volta terminata l'operazione di scrittura, LiNX Access per PC torna alla modalità di modifica in tempo reale.

8.5.3 Leggere un programma dalla carrozzina

Il programma di configurazione viene letto automaticamente dal sistema della carrozzina quando ci si collega ad esso. Tuttavia, è possibile leggere manualmente il programma di configurazione dalla carrozzina collegata attivando la modalità di modifica in blocco o la modalità contesto di file in LiNX Access per PC.

Per leggere la configurazione dalla modalità di modifica in blocco

1. Passare alla modalità di modifica in blocco sbloccando il relativo parametro.
- 2.



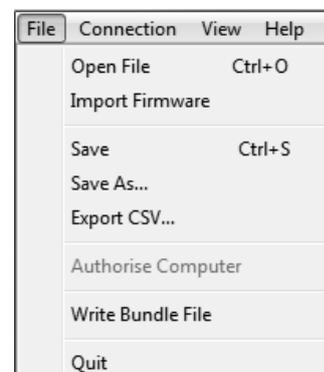
Fare clic sull'icona **Read** (Leggere - dalla carrozzina) nella barra degli strumenti.

Per leggere la configurazione dal contesto di file

1. Aprire un file facendo clic sulla scheda **New file** (Nuovo file) (+) e selezionando un file esistente.
2. Fare clic sull'icona **Read** (Leggere - dalla carrozzina) nella barra degli strumenti.

8.5.4 Salvataggio di un programma come file

- 1.

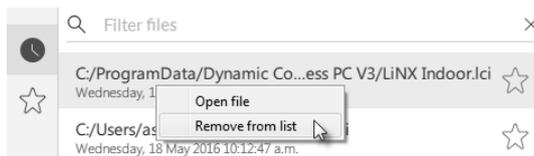


Fare clic sul pulsante **Save to file** (Salva su file) o su **File** nella barra dei menu e selezionare **Save** (Salva) o **Save As...** (Salva con nome).

2. Si aprirà la finestra di dialogo **Save File As** (Salva file con nome).
3. Selezionare la cartella desiderata.
4. Digitare un nome nella casella **File name** (Nome del file).
5. Fare clic sul pulsante **Save** (Salva) per terminare. Il file verrà salvato con l'estensione **.lci**.

Rimuovere un file dall'elenco dei file

1.



Fare clic con il pulsante destro del mouse sulla finestra di dialogo **Open file** (Apri file) e selezionare **Remove from list** (Rimuovi dall'elenco).

8.5.5 Acquisizione del certificato LAK

Per modificare i file in modalità non in linea, è necessario che il computer sia autorizzato tramite il certificato della chiave LiNX Access (LAK).

Il certificato LAK determina le possibilità di visualizzazione e modifica non in linea dei programmi (file .lci) e viene ottenuto da una chiave LiNX Access collegata. I livelli di accesso disponibili sono due:

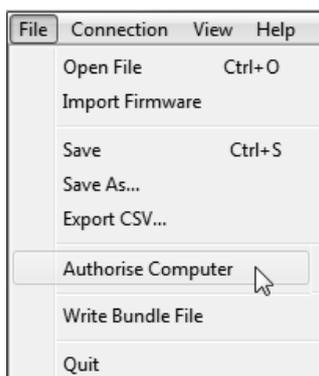
- Distributore e
- Sola lettura.

Per modificare i file con un accesso di livello Distributore, è necessario acquisire il certificato LAK da una chiave LiNX Access.

Se dalla chiave LiNX Access non è stato acquisito alcun certificato, l'accesso ai file avviene in modalità di sola lettura e pertanto non è possibile modificarli.

Per acquisire il certificato LAK:

1. - Collegarsi al sistema LiNX.
2. Fare clic sul menu **File**.
- 3.



Selezionare l'opzione **Authorise Computer** (Autorizza computer). Viene visualizzato un messaggio che informa l'utilizzatore del numero di autorizzazioni rimaste (è possibile effettuare quest'operazione al massimo tre volte) e chiede conferma prima di procedere.

4. Per continuare, fare clic sul pulsante **Authorise** (Autorizza).
5. Una volta completato il procedimento di autorizzazione, viene visualizzato un messaggio. Per terminare, fare clic sul pulsante **OK**.

8.5.6 Aggiornamento del firmware



IMPORTANTE!

- Prima di aggiornare il firmware, assicurarsi che il livello della batteria non sia basso. Assicurarsi che la carrozzina sia in condizioni di sicurezza e stabilità.
- Posizionare la carrozzina su blocchi per sollevarla dal suolo.
 - Non aggiornare il firmware quando la carrozzina è in pendenza.
 - Non aggiornare il firmware quando i freni di parcheggio sono disinnestati.



- Blocchi di legno oblungi (almeno 14 x 14 x 30 cm)

Per accedere alla schermata di aggiornamento del firmware del modulo:

1. Assicurarsi che il sistema sia in un contesto di collegamento.
2. Fare clic sulla voce di menu **Home** nella barra laterale di navigazione.
3. Fare clic sul pulsante **System Summary**.

| System Summary | |
|---|---|
| DLX-PM120AL-B F18173633 | Firmware: 5.1.10 Hardware: 2.13 |
| DLX-REM400-B C19197010 | Firmware: 5.1.10 GUI: 5.1.10 Asset: 5.1.10 Asset: 5.1.10 Asset: 5.1.10 Hardware: 2.9 |
|  DLX-HKEY01-A H16166775 | Firmware: 5.0.0 → 5.0.1 Hardware: 1.4 |

Update Update All Close

Fig. 8-2

Il riepilogo del sistema visualizza ciascun modulo con lo stato del firmware:

- Una freccia bianca su uno sfondo blu indica che il firmware è obsoleto e che è disponibile un aggiornamento.

Il firmware può essere aggiornato su moduli singolarmente o contemporaneamente.

Per eseguire aggiornare i moduli singolarmente:

1. Selezionare il modulo singolo e fare clic sul pulsante **Update**.

Per aggiornare i moduli contemporaneamente:

1. Fare clic su **Update All**.

8.5.7 Ripristino delle configurazioni predefinite della carrozzina

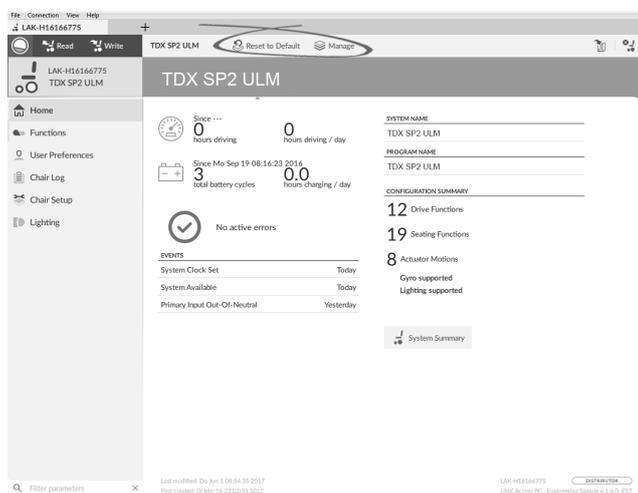


Fig. 8-3

Caricamento delle configurazioni conservate della carrozzina



1. Fare clic su **Manage** (Gestisci) per aprire l'elenco delle configurazione della carrozzina.
- 2.



Fig. 8-4

3. Fare clic sull'icona **A** accanto alla configurazione desiderata della carrozzina.

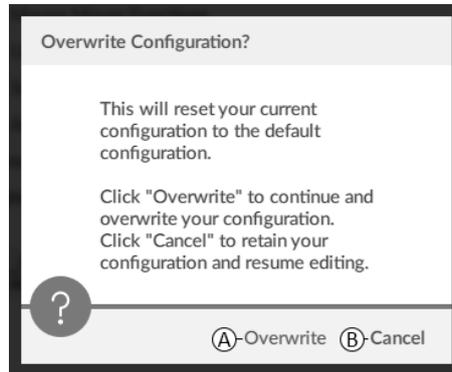


Fig. 8-5

Viene visualizzato un messaggio di avviso che conferma che l'attuale configurazione verrà sovrascritta. Fare clic su **Overwrite** (Sovrascrivi) **(A)** per concludere l'operazione. Altrimenti fare clic su **Cancel** (Annulla) **(B)** per annullare l'operazione.

Caricamento della configurazione predefinita della carrozzina



Per ripristinare nella carrozzina collegata la configurazione predefinita selezionata:

1. Fare clic sul pulsante **Reset to Default** (Ripristina configurazione predefinita) nella barra degli strumenti.
- 2.

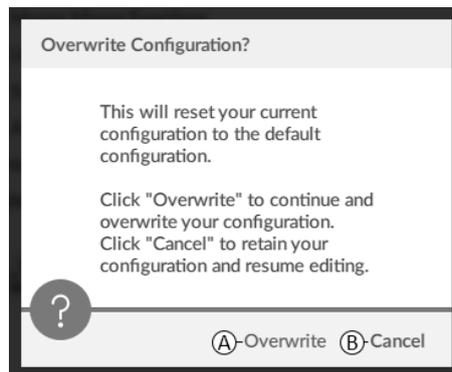


Fig. 8-6

Viene visualizzato un messaggio di avviso che conferma che l'attuale configurazione verrà sovrascritta. Fare clic su **Overwrite** (Sovrascrivi) **(A)** per concludere l'operazione. Altrimenti fare clic su **Cancel** (Annulla) **(B)** per annullare l'operazione.



Per configurazione predefinita della carrozzina si intende l'ultima configurazione collegata.

Se le configurazioni della carrozzina non sono supportate, come nei sistemi LiNX LE, **Reset to Default** (Ripristina configurazione predefinita) e **Manage** (Gestisci) non sono visualizzati.

8.5.8 Caricamento delle configurazioni predefinite

1. Aprire LiNX Access.
- 2.

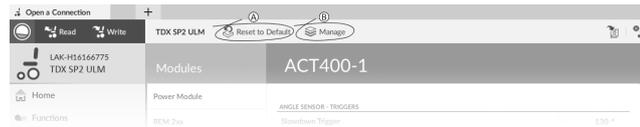


Fig. 8-7

Fare clic sul pulsante **Reset To Default** (Ripristina configurazioni predefinite) (A) o **Manage** (Gestisci) (B) nella barra degli strumenti.

- 3.



Fig. 8-8

Se si seleziona **Manage** (Gestisci), viene visualizzato un elenco con le configurazioni predefinite memorizzate nel modulo elettrico. Fare clic sull'icona (A) accanto alla configurazione preferita. Altrimenti fare clic sul pulsante (B) per annullare l'operazione.

- 4.

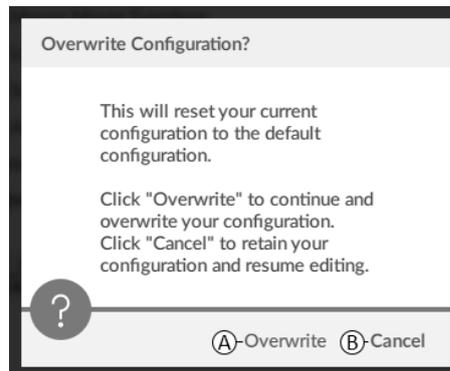


Fig. 8-9

Viene visualizzata una casella dei messaggi. Confermare il ripristino facendo clic sul pulsante **Overwrite** (Sovrascrivi) (A). Altrimenti fare clic sul pulsante **Cancel** (Annulla) (B) per annullare l'operazione.

5. Modificare i parametri, specialmente le funzioni di illuminazione (vedere 9.7 *Modifica dei parametri di illuminazione, pagina 147*) e lo stato del giroscopio (vedere 9.6 *Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida, pagina 146*).

8.5.9 Conversione dei file di configurazione

L'utilizzo di file di configurazione non aggiornati sulle carrozzine può provocare la mancanza delle funzioni introdotte in successive revisioni del firmware, come il comando dell'interruttore. Nella maggior parte dei casi, la conversione di questi file di configurazione consente di aggiornare la configurazione dell'utilizzatore all'ultima release in modo da abilitare tutte le funzioni.

 Nel caso in cui il file di configurazione sia attualmente in corso di revisione o incompatibile, la voce di menu appare grigia.

1. Collegarsi alla carrozzina.
2. Nella barra del menu fare clic sul menu **File**.
- 3.

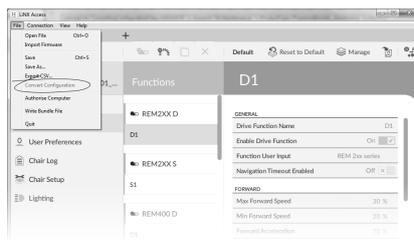


Fig. 8-10

Selezionare la voce **Convert Configuration** (Converti configurazione) e seguire le istruzioni visualizzate.

8.6 Azioni del contesto di file



Le seguenti attività sono disponibili solo in modalità **File context** (Contesto di file). Per le attività della modalità **Connection context** (Contesto di collegamento), fare riferimento a *8.5 Azioni del contesto di collegamento, pagina 124*

8.6.1 Aprire/chiedere un file

Se l'applicazione LiNX Access per PC non è aperta

1. Aprire LiNX Access per PC.
2. Nella scheda **Open a file** (Apri file):
 - a. selezionare un file dall'elenco, oppure
 - b. fare clic sul pulsante **Open file** (Apri file) in alto a sinistra per aprire la finestra di dialogo **Open file** (Apri file), oppure
 - c. se l'elenco è troppo lungo per essere letto, inserire il nome del file nella casella di testo **Filter Files** (Filtra file) per individuare il file nell'elenco.
3. Selezionare il file.

Se l'applicazione LiNX Access per PC è già aperta

1. Fare clic sulla scheda **New file** (Nuovo file) (+).
2. In questa scheda:
 - a. selezionare un file dall'elenco, oppure
 - b. fare clic sul pulsante **Open file** (Apri file) in alto a sinistra per aprire la finestra di dialogo **Open file** (Apri file), oppure
 - c. inserire il nome del file nella casella di testo **Filter Files** (Filtra file) per individuarlo nell'elenco.
3. Selezionare il file.

Aprire il file dal menu File

1. Fare clic sul menu **File**.
2. Selezionare **Open file** (Apri file) per aprire la finestra di dialogo **Open file** (Apri file).
3. Selezionare il file.

Una volta selezionato il file, LiNX Access per PC lo aprirà in una scheda dedicata. La scheda avrà lo stesso nome del file.

Chiudere un file

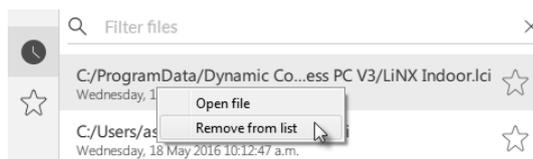


Per chiudere un file, utilizzare il pulsante **Close file** (Chiudi file) situato sul lato destro della barra degli strumenti. Se si tenta di chiudere un file con modifiche in sospeso, si apre una finestra di dialogo che offre la possibilità di:

- **Save** (Salva) — salvare le modifiche prima di chiudere il file
- **Discard** (Ignora) — ignorare le modifiche e chiudere il file
- **Cancel** (Annulla) — annullare la chiusura del file

Per ulteriori informazioni sui parametri di modifica, fare riferimento alla sezione *9 Modifica delle configurazioni della carrozzina, pagina 132* Per ulteriori informazioni sul salvataggio dei file, fare riferimento alla sezione *8.5.4 Salvataggio di un programma come file, pagina 125* Per ulteriori informazioni sulla lettura di un programma, fare riferimento alla sezione *8.5.3 Leggere un programma dalla carrozzina, pagina 125* e per ulteriori informazioni sulla scrittura di un programma su una carrozzina, fare riferimento alla sezione *8.5.2 Scrittura di un programma sulla carrozzina, pagina 125*

8.6.2 Rimozione di un file dall'elenco

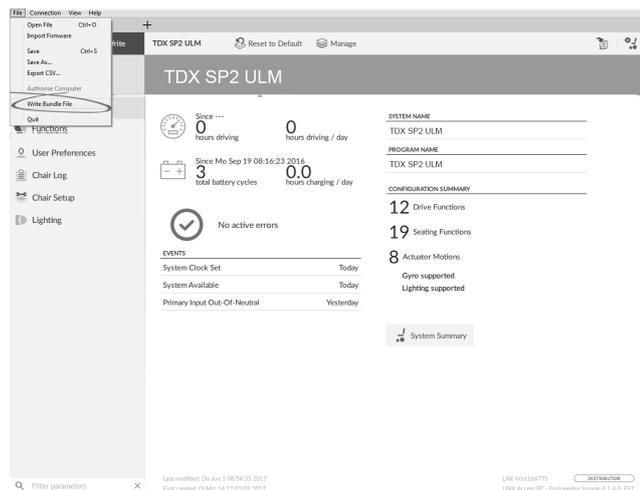


Fare clic con il pulsante destro del mouse sulla finestra di dialogo relativa ai file aperti e selezionare **Remove from list** (Rimuovi dall'elenco).

8.6.3 Scrittura dei file bundle sulla carrozzina

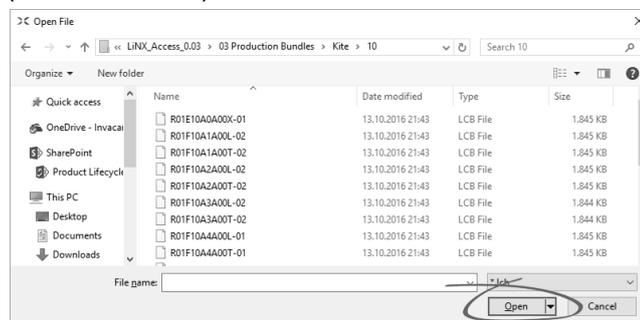
I file bundle possono essere scritti sulla carrozzina collegata. I file bundle possono includere file di configurazione e/o firmware della carrozzina.

1.



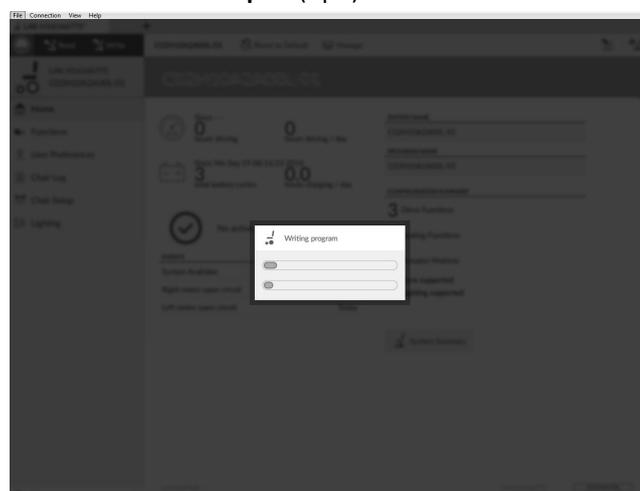
Fare clic sul menu **File**.
Selezionare **Write Bundle File** (Scrivi file bundle).

2.



Selezionare il file bundle desiderato e fare clic su **Open** (Apri).

3.



Il file bundle viene scritto sulla carrozzina.

9 Modifica delle configurazioni della carrozzina

9.1 Azioni su profili e funzioni

9.1.1 Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con lo strumento per iOS

In modalità di modifica in blocco:

- è possibile aggiungere ed eliminare i profili,
- è possibile aggiungere, eliminare, duplicare e spostare le funzioni.

 Un sistema include sempre un profilo di funzione di guida Drive REM2xx e un profilo di funzione di seduta Seating REM2xx. Questi non possono essere né spostati né eliminati.

Panoramica della schermata

1. Toccare **Edit (Modifica)** nella barra del titolo.

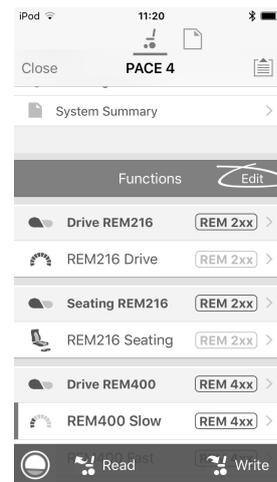


Fig. 9-1

2. Selezionare la funzione o il profilo desiderato.
 - A Eliminazione di una funzione o di un profilo
 - B Aggiunta di una funzione
 - C Aggiunta di un profilo

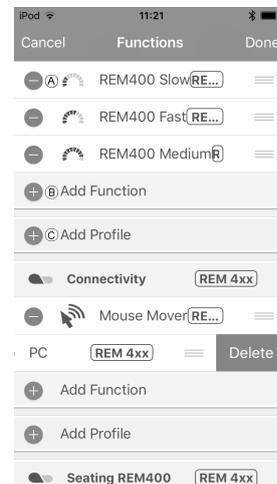


Fig. 9-2

3. Toccare **Done (Fatto)** per tornare alla schermata **Home (Iniziale)**.

Aggiunta di un profilo

1. Toccare l'icona **Ⓒ Add Profile (Aggiungi profilo)**.
Inserire il nome del profilo.
Selezionare **User Input (Ingresso utilizzatore)**.
2. Aggiungere una funzione al profilo, vedere la descrizione qui sotto.
3. Toccare **Done (Fatto)** per tornare alla schermata **Home (Iniziale)**.

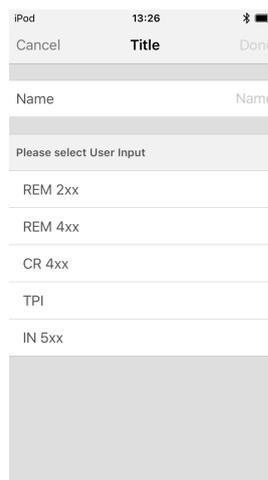


Fig. 9-3

i Sullo schermo viene visualizzato User Navigation Error (Errore di navigazione utilizzatore) finché una funzione non viene aggiunta al nuovo profilo.

Aggiunta di una nuova funzione

1. Toccare l'icona **Ⓑ Add Function (Aggiungi funzione)**.
2. Inserire il nome della funzione.
3. Selezionare **function type (tipo di funzione)**.
Toccare l'icona **Ⓓ** per aggiungere la funzione di guida.
Toccare l'icona **Ⓔ** per aggiungere la funzione di seduta.
Toccare l'icona **Ⓕ** per aggiungere la funzione di spostamento del mouse.
Toccare l'icona **Ⓖ** per aggiungere la funzione delle utility.
Toccare l'icona **Ⓗ** per aggiungere la funzione di comando dell'interruttore.

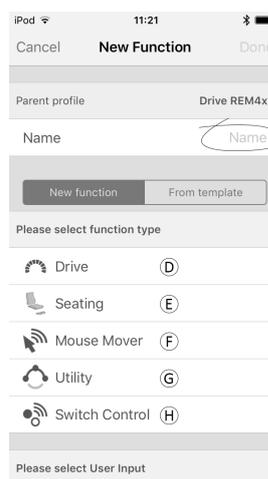


Fig. 9-4

4. Selezionare **User Input (Ingresso utilizzatore)**.
Toccare **Done (Fatto)**.
5. Toccare **Done (Fatto)** per tornare alla schermata **Home (Iniziale)**.

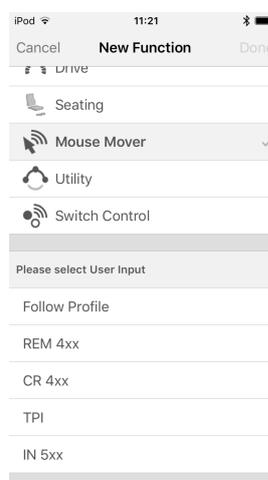


Fig. 9-5

Per ulteriori informazioni sulla modifica dei parametri di guida, vedere *9.3 Modifica dei parametri di guida, pagina 141*

Per ulteriori informazioni sulla modifica dei parametri di seduta, vedere *9.8 Modifica dei parametri di seduta, pagina 148*

Per ulteriori informazioni sulla configurazione di uno spostamento del mouse o di un comando dell'interruttore, consultare il manuale d'uso del comando.

Aggiunta di una nuova funzione come da modello

1. Toccare l'icona **ⓑ Add Function (Aggiungi funzione)**.
2. Inserire il nome della funzione.
3. Toccare **From template (Come da modello)**.
Selezionare il modello desiderato.
Toccare **Done (Fatto)**.

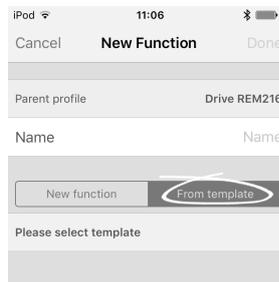


Fig. 9-6

Duplicazione di una funzione

1. Toccare la funzione che si desidera duplicare.
2. Toccare **Duplicate (Duplica)**.
La funzione duplicata viene visualizzata subito sotto la funzione originale.

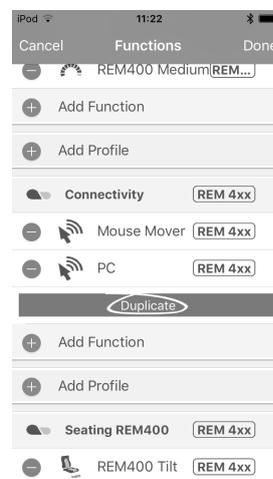


Fig. 9-7

Spostamento di una funzione

Le funzioni possono essere riordinate trascinandole e rilasciandole all'interno di un profilo o tra diversi profili.

1. Toccare e tenere premuta la funzione che si desidera spostare.
La funzione si sposta leggermente in alto verso destra.
2. Trascinare la funzione nella posizione desiderata nello stesso profilo o in un altro.

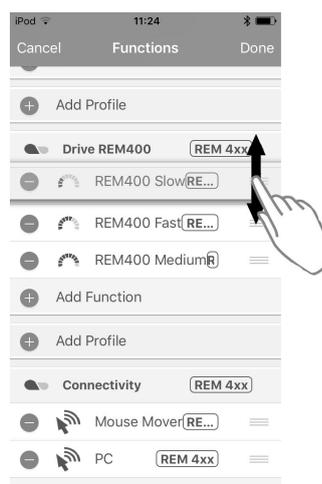


Fig. 9-8

Eliminazione di una funzione o di un profilo)

- i** Un profilo non può essere eliminato finché non siano state eliminate le sue funzioni.

1. Selezionare la funzione o il profilo che si desidera eliminare.
2. Toccare l'icona .
3. Confermare l'azione toccando il tasto **Delete (Elimina)** che compare accanto alla funzione o al profilo.

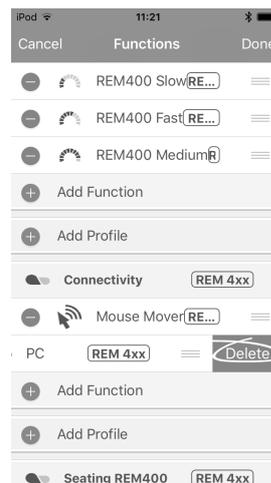


Fig. 9-9

Eliminazione o duplicazione di una funzione (Accesso rapido)

1. Selezionare la funzione che si desidera eliminare o duplicare dalla schermata **Home (Iniziale)**.
2. Toccare e trascinare la funzione verso sinistra.

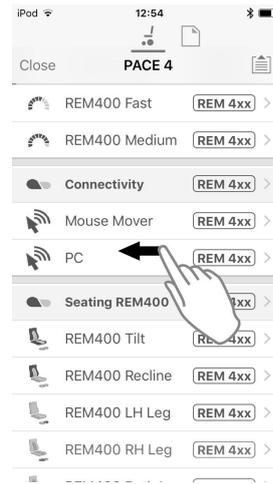


Fig. 9-10

3. Toccare **Duplicate (Duplica)** o **Delete (Elimina)**.

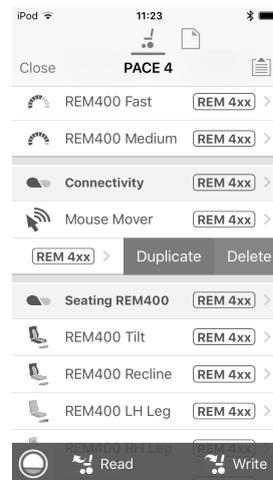


Fig. 9-11

4. Confermare se si desidera eliminare la funzione. Altrimenti fare clic su **Cancel (Annulla)**

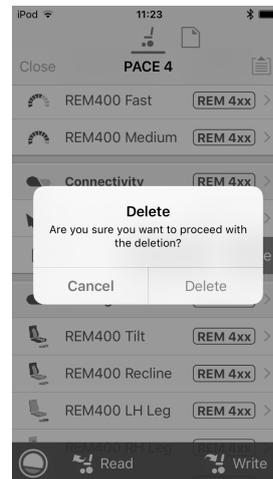


Fig. 9-12

9.1.2 Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con lo strumento per PC

In modalità di modifica in blocco:

- è possibile aggiungere ed eliminare i profili,
- è possibile aggiungere, eliminare, duplicare e spostare le funzioni.

- Ⓐ Nuovo profilo
- Ⓑ Nuova funzione
- Ⓒ Duplicazione di una funzione
- Ⓓ Eliminazione di una funzione o di un profilo

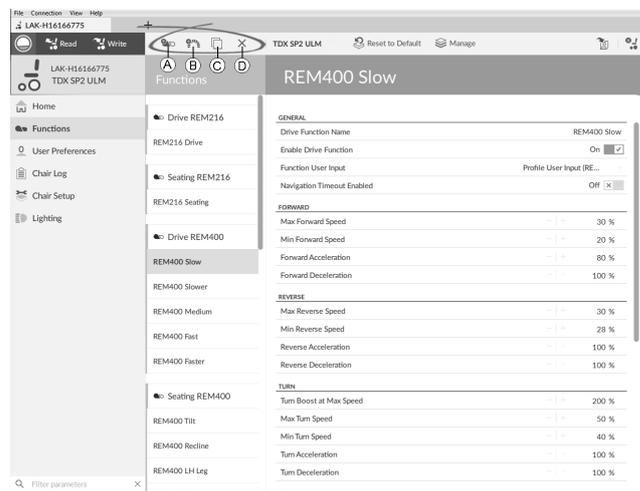


Fig. 9-13

i Un sistema include sempre un profilo di funzione di guida Drive REM2xx e un profilo di funzione di seduta Seating REM2xx. Questi non possono essere né spostati né eliminati.

1. Aprire **Functions (Funzioni)**.
2. Selezionare il profilo o la funzione desiderati dalla barra degli strumenti.

Aggiunta di un nuovo profilo

1. Fare clic sull'icona Ⓐ.
Il nuovo profilo viene visualizzato in **Functions (Funzioni)**.



Fig. 9-14

2. Modifica del nome del profilo. Consultare la sezione *9.2 Modifica dei nomi delle funzioni e dei profili, pagina 139*
3. Aggiungere almeno una funzione. Consultare la sezione *Aggiunta della funzione utilizzatore, pagina 137*.

i Il nuovo profilo viene visualizzato come non valido finché una funzione non viene aggiunta al profilo.

Aggiunta della funzione utilizzatore

i Quando si crea una nuova funzione, tutti i parametri sono riportati ai valori predefiniti e devono essere modificati. Può essere più facile duplicare una funzione già esistente e spostarla nel profilo corrente.

1. Fare clic sull'icona .



Fig. 9-15

2. Fare clic sull'icona per aggiungere la funzione desiderata. Viene visualizzata una finestra di dialogo.

Icona Azione

- | | |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none">  Aggiunta di una nuova funzione di guida  Aggiunta di una nuova funzione di seduta  Aggiunta di una nuova funzione di spostamento del mouse  Aggiunta di una nuova funzione di utility  Aggiunta di una nuova funzione di comando dell'interruttore | <ol style="list-style-type: none"> 3. Inserire il nome della funzione. 4. Selezionare User Input (Input utilizzatore) dall'elenco. 5. Fare clic su Create (Crea) per procedere. Altrimenti fare clic su Cancel (Annulla). |
|---|---|

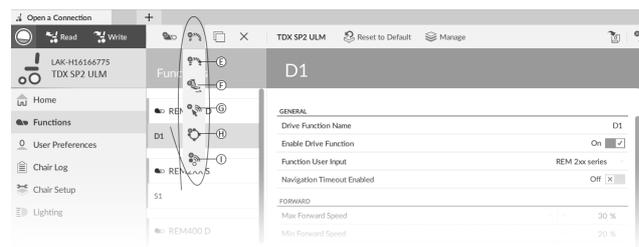


Fig. 9-16

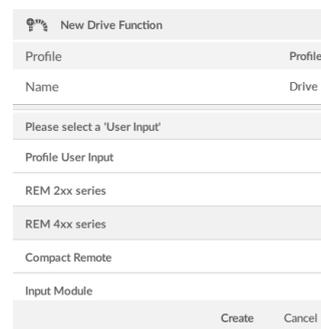


Fig. 9-17

Per ulteriori informazioni sulla modifica dei parametri di guida, vedere *9.3.1 Modifica numerica dei parametri di guida, pagina 141*

Per ulteriori informazioni sulla modifica dei parametri di seduta, vedere *9.8 Modifica dei parametri di seduta, pagina 148*

Per ulteriori informazioni sulla configurazione di uno spostamento del mouse, vedere il manuale d'uso del comando.

Duplicazione di una funzione

1. Selezionare la funzione che si desidera duplicare.
2. Fare clic sull'icona . La funzione duplicata viene visualizzata subito sotto la funzione originale.
3. Modificare la funzione secondo necessità.

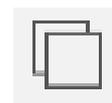


Fig. 9-18

Spostamento di una funzione

Le funzioni possono essere riordinate trascinandole e rilasciandole all'interno di un profilo o tra diversi profili.

1. Fare clic e tenere premuta la funzione che si desidera spostare. La funzione si sposta leggermente in alto verso destra e sotto di essa appare una casella barrata.
2. Trascinare la funzione nella posizione desiderata nello stesso profilo o in un altro.

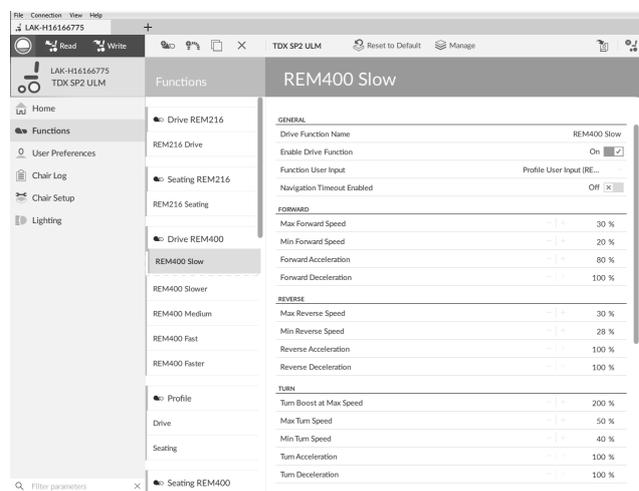


Fig. 9-19

Eliminazione di una funzione o di un profilo

 Una funzione viene eliminata immediatamente facendo clic sul pulsante di eliminazione.

 Un profilo non può essere eliminato finché non siano state eliminate le sue funzioni.

1. Selezionare la funzione o il profilo che si desidera eliminare.
2. Fare clic sull'icona .



Fig. 9-20

9.2 Modifica dei nomi delle funzioni e dei profili

 Viene visualizzato solo il **Drive Function Name (Nome della funzione di guida)** modificato. La modifica del **Seating Function Name (Nome della funzione di seduta)**, **Mouse Mover Function Name (Nome della funzione di spostamento del mouse)** o **Profile Name (Nome del profilo)** funziona allo stesso modo.

Strumento per PC

1. Fare clic sul nome della funzione.
2. Inserire un nome nuovo della funzione.

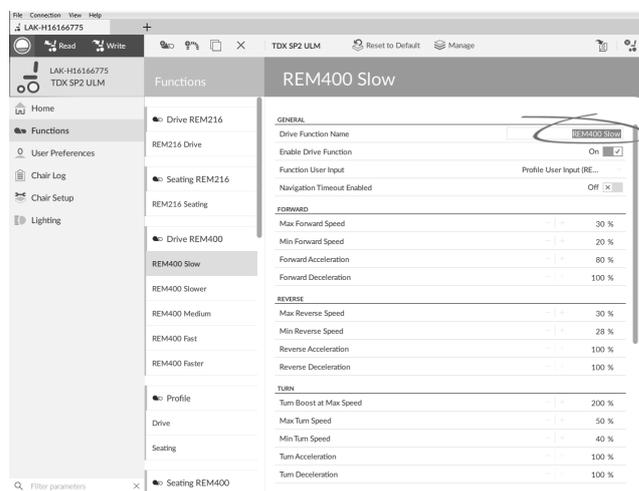


Fig. 9-21

Strumento per iOS

Nomi delle funzioni

1. Apertura della funzione. Toccare sul campo con il nome della funzione.

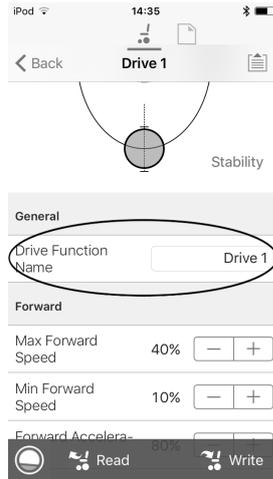


Fig. 9-22

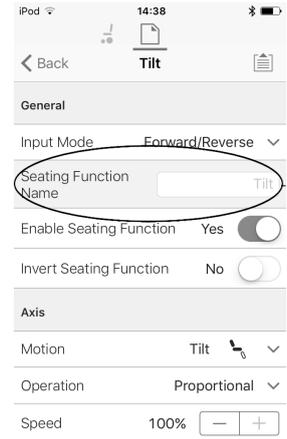


Fig. 9-23

2. Prima di modificare il nome, sbloccare la **Bulk Mode (Modalità in blocco)**.
3. Inserire un nuovo nome.

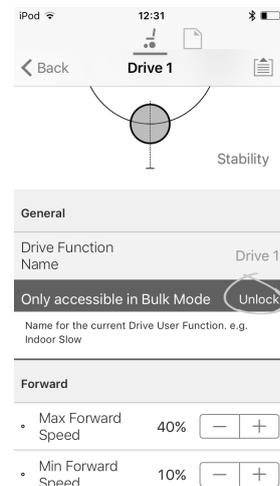


Fig. 9-24

4. Toccare il campo **Back (Indietro)**.

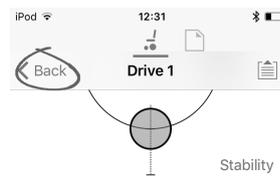


Fig. 9-25

Nomi dei profili

1. Aprire il profilo. Toccare sul campo con il nome della funzione.
2. Inserire un nuovo nome.
3. Toccare il campo **Back (Indietro)**.

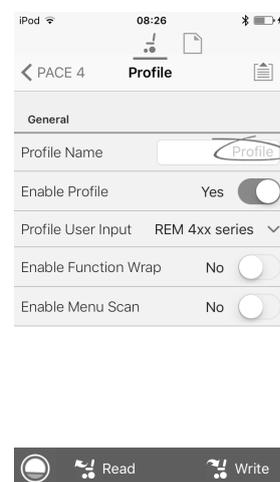


Fig. 9-26

9.3 Modifica dei parametri di guida

9.3.1 Modifica numerica dei parametri di guida

1. Selezionare un parametro da modificare.
2. Fare clic sul nome del paragrafo per accedere ai relativi dettagli. Verranno visualizzati i valori predefiniti, minimi e massimi, nonché un riepilogo del parametro.
- 3.

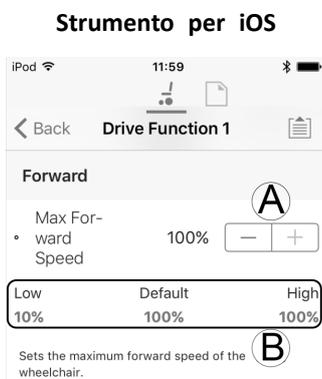


Fig. 9-27

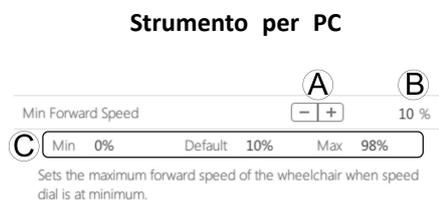


Fig. 9-28

Esistono due metodi diversi per modificare i parametri.

- a. Aumentare o diminuire il valore del parametro utilizzando i pulsanti più (+) e meno (-) **A**. Fare clic su questi pulsanti per modificare il valore di un'unità per volta oppure tenerli premuti per modificare il valore più velocemente.
- b. Fare doppio clic sul valore **B** e modificarlo direttamente dalla tastiera, quindi premere **Enter** (Invio) per confermare.
- c. Impostare il valore del parametro facendo clic sui pulsanti **Low (Basso)/Min (Min)**, **Default (Predefinito)** o **High (Alto)/Max (Max)** **C**.

i Durante la modifica di un parametro, il suo sfondo cambierà colore per indicare che il valore è stato cambiato. Una volta che il valore è stato scritto sul controller (o sul file), lo sfondo tornerà bianco.

i Se ci si trova nella modalità di modifica in tempo reale, potrebbe essere difficile notare il cambio di colore dello sfondo, in quanto l'operazione di modifica in tempo reale avviene molto rapidamente.

Elenco a discesa (solo per strumento per PC)



Fig. 9-29

1. Per selezionare un'opzione, fare clic sull'elenco a discesa.

9.3.2 Modifica grafica dei parametri di guida (solo strumenti iOS)

Determinati parametri di guida possono essere modificati graficamente solo tramite Access Tool per iOS. Il grafico relativo alla velocità viene visualizzato in alto nell'elenco dei parametri. Da questa schermata è possibile accedere anche a tutti gli altri grafici, come illustrato nelle sezioni seguenti.

Modifica delle impostazioni di velocità

Il grafico relativo alla velocità permette di regolare la velocità.

- Ⓐ **Maximum Forward Speed (Velocità massima in avanti)**
- Ⓑ **Maximum Turn Speed (Velocità massima di svolta)**
- Ⓒ **Maximum Reverse Speed (Velocità massima di retromarcia)**

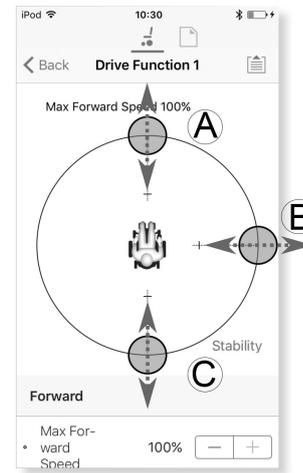


Fig. 9-30

1. Toccare e trascinare i cerchi colorati verso l'interno o l'esterno per diminuire o aumentare i valori dei parametri.

 Durante la regolazione di un parametro, l'esatto valore di quest'ultimo viene visualizzato nella parte superiore della schermata e nell'elenco dei parametri.

 Se il modulo giroscopio è attivo, l'immagine al centro del grafico passa da un utilizzatore in carrozzina a un giroscopio per indicare che i parametri modificati sono specifici del giroscopio.

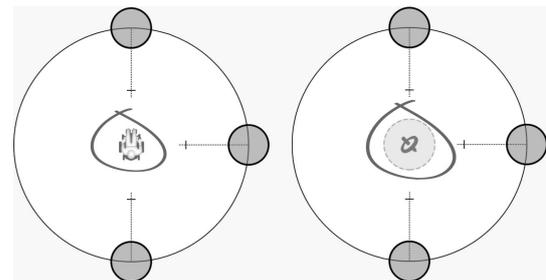


Fig. 9-31

Modifica delle impostazioni di accelerazione/decelerazione

I parametri di accelerazione/decelerazione sono accessibili solo tramite la schermata del grafico relativo alla velocità.

1. Per modificare una delle impostazioni di accelerazione o decelerazione, premere e trascinare uno dei cerchi colorati nella schermata del grafico relativo alla velocità.
 - a. Premere e tenere premuto il cerchio **Maximum Forward Speed (Velocità massima in avanti)** per accedere alla schermata di accelerazione Ⓐ / decelerazione Ⓑ.
 - b. Premere e tenere premuto il cerchio **Maximum Turn Speed (Velocità massima di svolta)** per accedere alla schermata di accelerazione Ⓒ / decelerazione Ⓓ di svolta.
 - c. Premere e tenere premuto il cerchio **Maximum Reverse Speed (Velocità massima di retromarcia)** per accedere alla schermata di accelerazione Ⓔ / decelerazione Ⓕ in retromarcia.

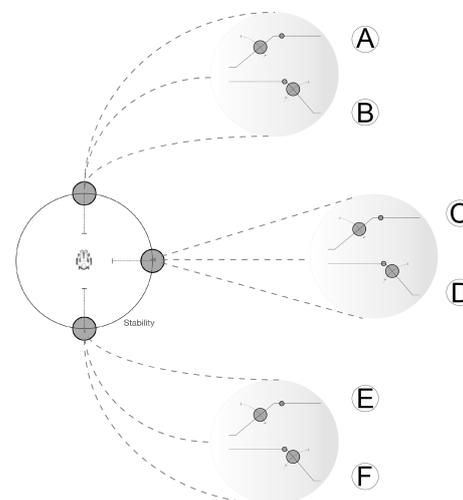


Fig. 9-32

9.4 Regolazione del funzionamento dei quadranti

Questo parametro configura l'input dell'utilizzatore per la funzione di guida in modo che funzioni in modalità operate 3 quadranti (3Q) o 4 quadranti (4Q). Generalmente, la modalità 4Q viene selezionata tramite comandi o input da joystick, a 4 quadranti, ad esempio, un comando a succhio e soffio. La modalità 3Q viene selezionata tramite input dell'utilizzatore, a 3 quadranti, ad esempio, un comando a testa.

Strumento per iOS

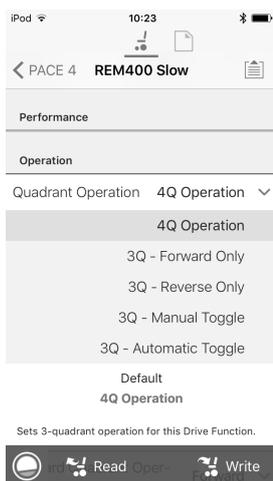


Fig. 9-33

Strumento per PC

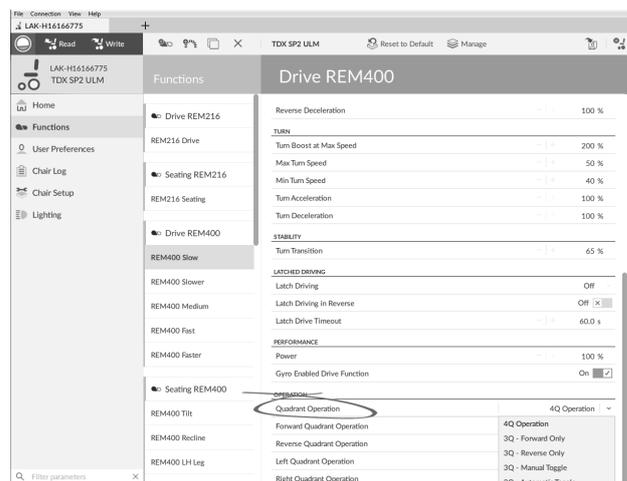


Fig. 9-34

Le opzioni sono:

- **4Q Operation (Funzionamento 4Q)**
- **3Q - Forward Only (3Q - Forward Only (Solo marcia avanti))**
- **3Q - Reverse Only (3Q - Reverse Only (Solo retromarcia))**
- **3Q - Manual Toggle (3Q - Manual Toggle (Commutazione manuale))**
- **3Q - Automatic Toggle (3Q - Automatic Toggle (Commutazione automatica))**

4Q Operation (Funzionamento 4Q)

Quando è selezionata la funzione **4Q Operation (Funzionamento 4Q)**, a ciascun quadrante viene assegnata una direzione univoca: marcia avanti, retromarcia, sinistra e destra, come modalità predefinita. Per modificare tali direzioni predefinite, ai quadranti possono essere riassegnate direzioni diverse impostando i parametri seguenti:

- **Forward Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di marcia avanti)**
- **Reverse Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di retromarcia)**
- **Left Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di sinistra)**
- **Right Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di destra)**

Non è necessario che a tutti i quadranti venga assegnata una direzione univoca. Se necessario, uno o più quadranti possono condividere la stessa direzione. Ad esempio, **Forward Quadrant Operation (Funzionamento quadrante marcia avanti)** e **Reverse Quadrant Operation (Funzionamento quadrante retromarcia)** possono entrambi essere impostati su **Forward (Marcia avanti)**. Per ulteriori informazioni sull'impostazione della direzione di guida, fare riferimento alla sezione 9.4.1 *Regolazione delle direzioni di guida, pagina 144*

3Q - Forward Only (3Q - Forward Only (Solo marcia avanti))

Quando è selezionata al funzione **3Q - Forward Only (3Q - Solo marcia avanti)**, l'input dell'utilizzatore può far spostare la carrozzina in marcia avanti, a sinistra e a destra.

Se necessario, a ciascun quadrante può essere riassegnata una direzione diversa. Si noti che il parametro **Reverse Quadrant Operation (Funzionamento quadrante retromarcia)** non funziona in modalità **3Q - Forward Only (3Q - Solo marcia avanti)**.

3Q - Reverse Only (3Q - Reverse Only (Solo retromarcia))

Quando è selezionata la funzione **3Q - Reverse Only (3Q - Solo retromarcia)**, l'input dell'utilizzatore può far spostare la carrozzina in retromarcia, a sinistra e a destra.

Se necessario, a ciascun quadrante può essere riassegnata una direzione diversa. Si noti che il parametro **Reverse Quadrant Operation (Funzionamento quadrante retromarcia)** non funziona in modalità **3Q - Reverse Only (3Q - Solo retromarcia)**.

3Q - Manual Toggle (3Q - Manual Toggle (Commutazione manuale))

Quando è selezionata al funzione **3Q - Manual Toggle (3Q - Commutazione manuale)**, l'input dell'utilizzatore può far spostare la carrozzina in marcia avanti, in retromarcia, a sinistra e a destra. Utilizzatore può controllare le direzioni di marcia avanti e di retromarcia commutando un interruttore esterno.

Se necessario, a ciascun quadrante può essere riassegnata una direzione diversa. Si noti che il parametro **Reverse Quadrant Operation (Funzionamento quadrante retromarcia)** non funziona in modalità **3Q - Manual Toggle (3Q - Commutazione manuale)**.

3Q - Automatic Toggle (3Q - Automatic Toggle (Commutazione automatica))

Quando è selezionata la funzione **3Q - Automatic Toggle (3Q - Commutazione automatica)**, l'input dell'utilizzatore può far spostare la carrozzina in marcia avanti, in retromarcia, a sinistra e a destra. Utilizzatore può controllare le direzioni di marcia avanti e di retromarcia commutando il quadrante di marcia avanti.

Se necessario, a ciascun input del quadrante può essere riassegnata una direzione diversa. Si noti che il parametro **Reverse Quadrant Operation (Funzionamento quadrante retromarcia)** non funziona in modalità **3Q - Automatic Toggle (3Q - Commutazione automatica)**.

9.4.1 Regolazione delle direzioni di guida

Strumento per iOS



Fig. 9-35

Strumento per PC

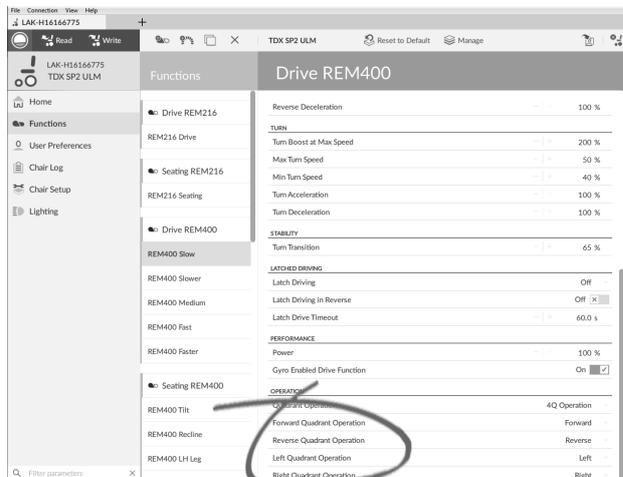


Fig. 9-36

Forward Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di marcia avanti)

Questo parametro imposta la direzione di movimento della carrozzina quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di marcia avanti. Le opzioni disponibili sono:

- **Forward (Marcia avanti)**
- **Reverse (Retromarcia)**
- **Left (Sinistra)**
- **Right (Destra)**
- **Ignored (Indifferente)**

Se viene selezionata la funzione **Ignored (Indifferente)**, la carrozzina non si sposta in alcuna direzione quando viene selezionato il quadrante di marcia avanti relativo all'input dell'utilizzatore.

Reverse Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di retromarcia)

Questo parametro imposta la direzione di movimento della carrozzina quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di retromarcia. Le opzioni disponibili sono:

- **Forward (Marcia avanti)**
- **Reverse (Retromarcia)**
- **Left (Sinistra)**
- **Right (Destra)**
- **Ignored (Indifferente)**

Se viene selezionato **Ignored (Indifferente)**, la carrozzina non si sposta in alcuna direzione quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di retromarcia.

Questo parametro non è disponibile quando il funzionamento dei quadranti è impostato in una qualsiasi delle modalità 3Q.

Left Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di sinistra)

Questo parametro imposta la direzione di movimento della carrozzina quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di sinistra. Le opzioni disponibili sono:

- **Forward (Marcia avanti)**
- **Reverse (Retromarcia)**
- **Left (Sinistra)**
- **Right (Destra)**
- **Ignored (Indifferente)**

Se viene selezionato **Ignored (Indifferente)**, la carrozzina non si sposta in alcuna direzione quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di sinistra.

Right Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di destra)

Questo parametro imposta la direzione di movimento della carrozzina quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di destra. Le opzioni disponibili sono:

- **Forward (Marcia avanti)**

- **Reverse (Retromarcia)**
- **Left (Sinistra)**
- **Right (Destra)**
- **Ignored (Indifferente)**

Se viene selezionato **Ignored (Indifferente)**, la carrozzina non si sposta in alcuna direzione quando viene selezionato l'input dell'utilizzatore di quadrante di destra.

9.5 Configurazione di un sistema per il blocco guida

Per configurare il blocco guida su una carrozzina, è necessario che su di essa sia montato un interruttore di spegnimento esterno. Idealmente, l'interruttore di spegnimento esterno dovrebbe essere ben visibile e facilmente accessibile per garantire un elevato livello di sicurezza e protezione per l'utilizzatore.

Collegare l'interruttore di spegnimento esterno a un input di controllo. Invacare raccomanda di collegare l'interruttore di spegnimento esterno al modulo di input. L'interruttore di spegnimento esterno deve essere un interruttore normalmente aperto a polo singolo. Normalmente, il blocco guida è impiegato insieme al comando a succhio e soffio, dove l'interruttore a labbra funge da interruttore di spegnimento esterno.

Configurare i parametri dell'interruttore di spegnimento esterno

Configurare i parametri seguenti per impostare l'interruttore di spegnimento esterno.

1. Aprire **Modules (Moduli)** → input desiderato a cui è collegato l'interruttore di spegnimento esterno.
2. Impostare **Input Type (Tipo di input)** all'input desiderato, ad esempio, **Momentary (Momentaneo)**.

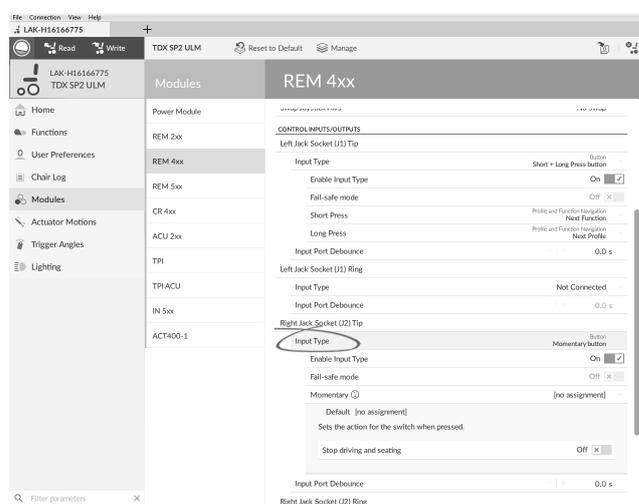


Fig. 9-37

3. Fare clic sull'icona delle informazioni posta accanto a **Momentary (Momentaneo)**. Attivare **Stop driving and seating (Interrompi guida e seduta)**.



Non occorre assegnare alcuna funzione all'interruttore.

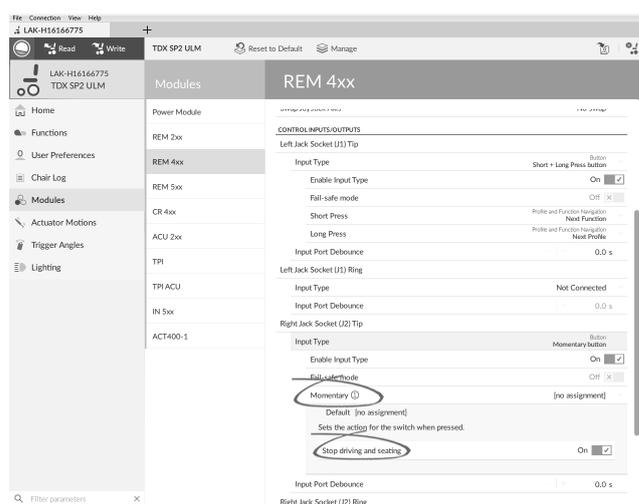


Fig. 9-38

Configurare i parametri di blocco guida

Per ciascuna funzione di guida, è possibile impostare individualmente i parametri seguenti.

1. Aprire **Functions (Funzioni)** → funzione di guida desiderata.
2. Impostare il tipo di blocco guida con **Latch Driving (Blocco guida)**. Per ulteriori informazioni sui tipi di blocco guida, fare riferimento al manuale d'uso del comando.

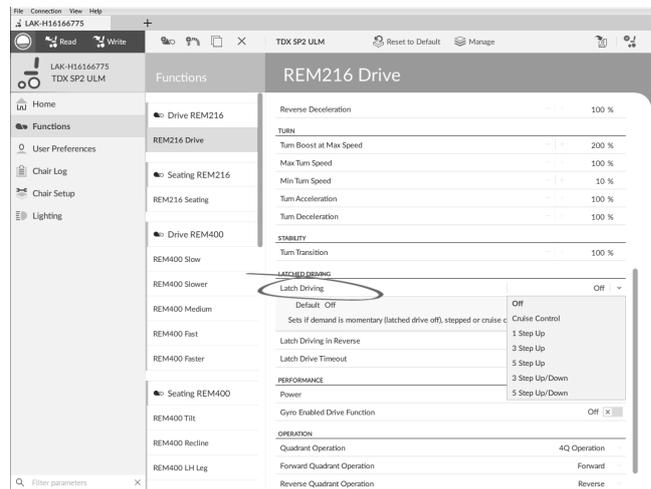


Fig. 9-39

3. Per abilitare il blocco guida in retromarcia, impostare il parametro **Latch Driving in Reverse (Blocco guida in retromarcia)** su **On**.
4. Impostare un periodo di tempo massimo per cui la guida è bloccata senza input da parte dell'utilizzatore con il parametro **Latch Drive Timeout (Timeout di blocco guida)**.
5. Impostare una velocità di decelerazione più "delicata" con **Latch Driving Demand Ramp-Down Ratecon (Blocco velocità in rallentamento guida)**.

 Se impostata sul valore 100%, la decelerazione non viene estesa e viene determinata dalle impostazioni di guida della funzione **Forward Deceleration (Decelerazione in marcia avanti)** e **Reverse Deceleration (Decelerazione in retromarcia)**.

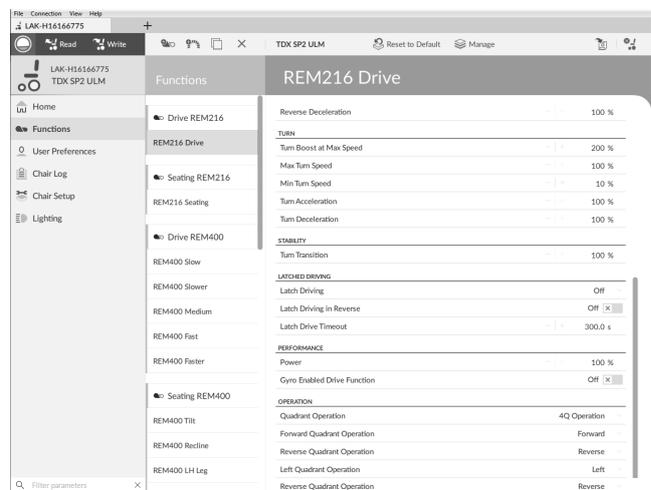


Fig. 9-40

9.6 Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida

Per impostazione predefinita, il supporto con giroscopio è abilitato nelle funzioni di guida. Le istruzioni seguenti mostrano come disabilitare il supporto con giroscopio per le funzioni di guida o nascondere il simbolo del giroscopio sullo schermo se sulla carrozzina non è installato un giroscopio.

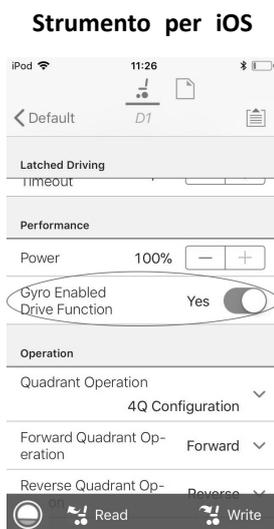


Fig. 9-41

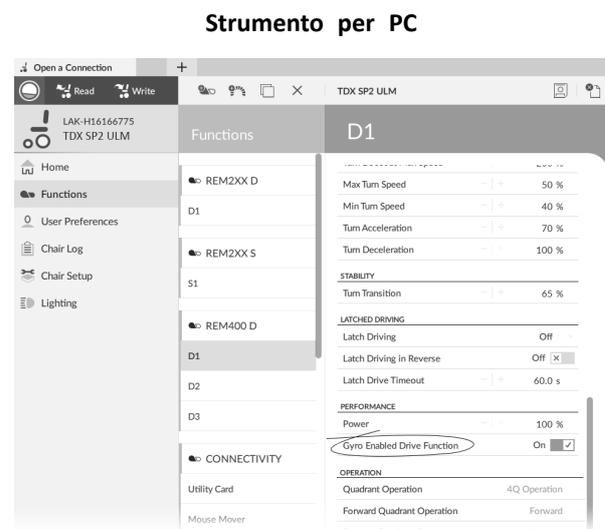


Fig. 9-42

1. Aprire la funzione di guida desiderata.
2. Impostare **Gyro Enabled Drive Function (Funzione di guida con giroscopio abilitato)** su **Yes (Sì)/On (Attiva)**, per fornire un maggiore controllo della stabilità per questa funzione di guida. Altrimenti, impostarla su **No (No)/Off (Disattiva)** per disabilitare il supporto con giroscopio per questa funzione.

9.7 Modifica dei parametri di illuminazione

Quando si installa il sistema di illuminazione, per regolare le impostazioni di illuminazione può essere necessario sostituire il modulo elettrico o ripristinare la configurazione predefinita dal modulo elettrico. In alcune configurazioni le funzioni di illuminazione sono disabilitate per impostazione predefinita ed è necessaria l'abilitazione manuale.

1. Se necessario, ripristinare la configurazione della carrozzina. Consultare la sezione 8.5.8 *Caricamento delle configurazioni predefinite*, pagina 129
- 2.

Strumento per iOS

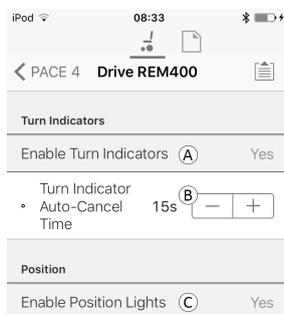


Fig. 9-43

Strumento per PC

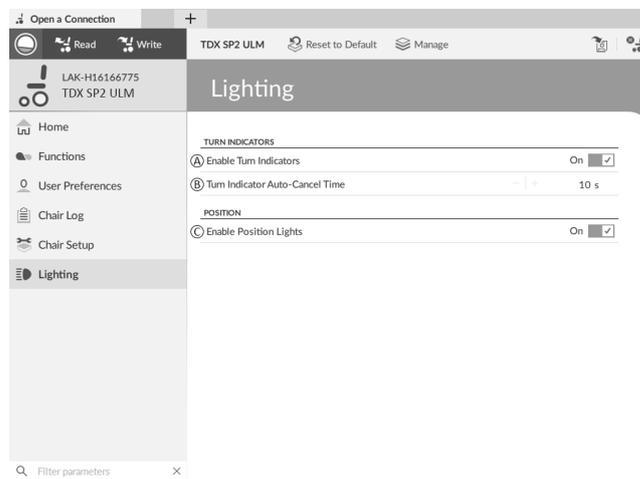


Fig. 9-44

Aprire **Lighting (Illuminazione)**.

3. Modificare i parametri in base alla seguente tabella.

| | Parametro | Descrizione | Valori |
|---|---|---|---|
| Ⓐ | Enable Turn Indicators (Abilitazione indicatori di svolta) | Consente al sistema di utilizzare gli indicatori di svolta | No (No)/Yes (Si) Off (Disattivi)/On (Attivi) |
| Ⓑ | Turn Indicator Auto-Cancel Time (Tempo di disabilitazione automatica indicatori di svolta) | Imposta il periodo di tempo in cui un indicatore di svolta resta abilitato prima di essere disabilitato automaticamente | 0 s ... 30 s |
| Ⓒ | Enable Position Lights (Abilita luci di posizione) | Consente al sistema di utilizzare le luci di posizione | No (No)/Yes (Si) Off (Disattivi)/On (Attivi) |

9.8 Modifica dei parametri di seduta

Movimento di seduta

Strumento per iOS

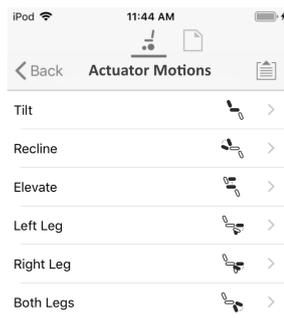


Fig. 9-45

Strumento per PC

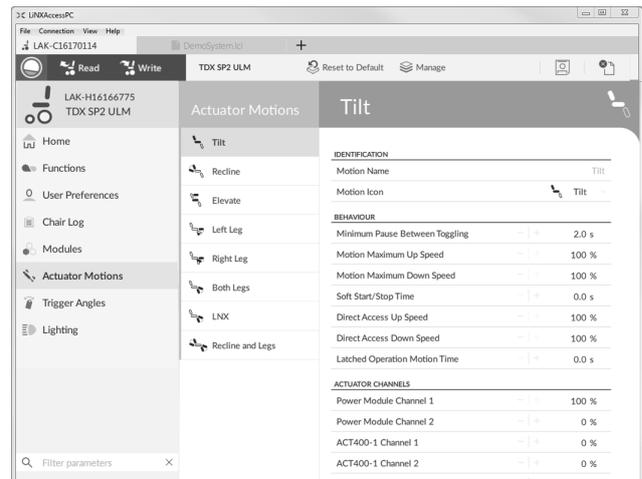


Fig. 9-46

1. Apri **Actuator Motions (Movimenti attuatore)** – > movimento di seduta desiderato.

Modifica del nome del movimento

Strumento per iOS

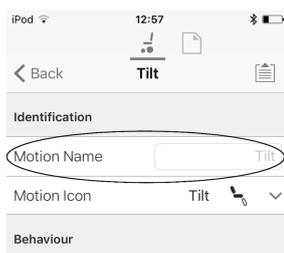


Fig. 9-47

Strumento per PC

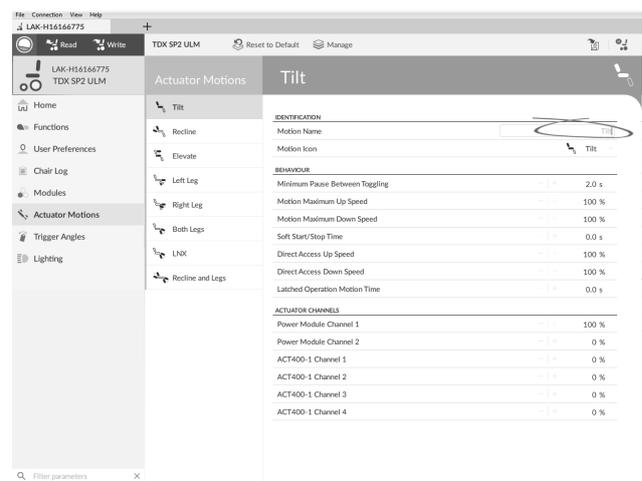


Fig. 9-48

1. Selezionare **Motion Name (Nome movimento)**.
2. Prima di modificare il nome, sbloccare la **Bulk Mode (Modalità in blocco)**.
3. Inserire un nuovo nome del movimento.

Funzione di seduta

Questo parametro imposta la modalità di regolazione dei movimenti da parte del joystick. Il joystick può controllare i movimenti come commutatore o come controller proporzionale. Esistono quattro modalità di commutazione e una modalità proporzionale.

1. Aprire la funzione di seduta desiderata.
- 2.

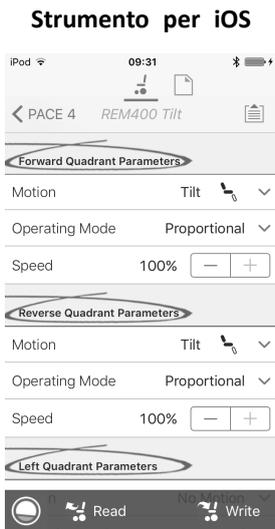


Fig. 9-49

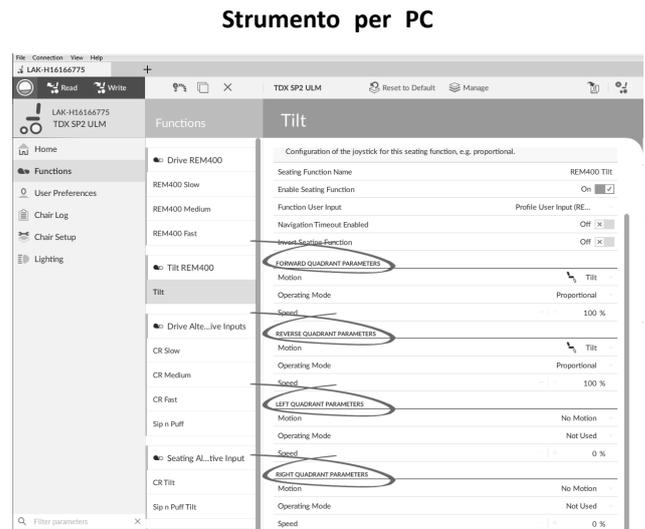


Fig. 9-50

Input Mode (Modalità di input): Configurazione dell'input dell'utilizzatore per questa funzione di seduta.

- **Forward/Reverse (Avanti/Indietro):** Per controllare il movimento, spostare il joystick avanti o indietro.
- **Left/Right (Sinistra/Destra):** Per controllare il movimento, spostare il joystick a sinistra o a destra.
- **Four Quadrant (Quattro quadranti):** Per controllare i movimenti, utilizzare tutti e quattro i quadranti del joystick.

Se è selezionato **Four Quadrant (Quattro quadranti)**, è possibile modificare individualmente tutti i parametri dei quadranti.

- 3.

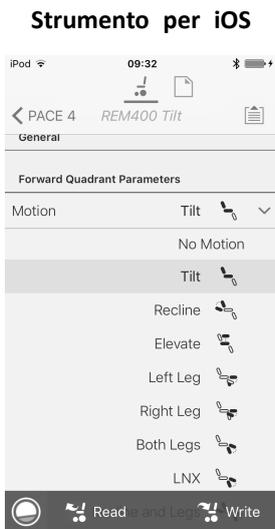


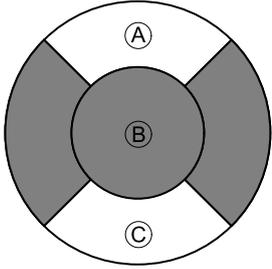
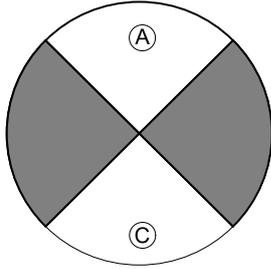
Fig. 9-51



Fig. 9-52

Motion (Movimento): Se il joystick viene utilizzato per controllare un movimento, selezionare quest'ultimo dall'elenco dei movimenti disponibili.
 Se il joystick non viene utilizzato per controllare un movimento, selezionare **No Motion (Nessun movimento)** dall'elenco.

4.

| Tipo di commutazione | Tipo proporzionale |
|--|--|
|  <p>Fig. 9-53</p> |  <p>Fig. 9-54</p> |
| Commutato | Proporzionale |
| Bloccato | |
| Alternato (disponibile solo con il funzionamento a quattro quadranti) | |
| Alternato / bloccato (disponibile solo con il funzionamento a quattro quadranti) | |

Operating Mode (Modalità di funzionamento):

Selezionare una delle quattro modalità di commutazione per effettuare il movimento a velocità fissa. Il movimento inizia quando il joystick viene portato oltre la **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)** ⑥ verso i quadranti di marcia avanti ① o di retromarcia ③. Vedere 9.11 *Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)*, pagina 157 come modificare la **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)**.

Selezionare la modalità proporzionale per effettuare il movimento a una velocità proporzionale alla posizione del joystick. Il movimento inizia quando il joystick viene spostato dalla posizione di folle verso i quadranti di marcia avanti ① o retromarcia ③.

Se il joystick non viene utilizzato per controllare il movimento, impostare questo parametro su **Not Used (Non in uso)**.

| Funzionamento | Scopo |
|----------------------|--|
| Commutato | Attiva il movimento nella direzione di marcia avanti/retromarcia per l'intero periodo in cui il joystick viene portato in avanti/indietro e la sua posizione supera la propria soglia di commutazione. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando la posizione del joystick rientra nei limiti della relativa soglia di commutazione. |
| Bloccato | Attiva e blocca il movimento nella direzione di marcia avanti/retromarcia quando il joystick viene momentaneamente portato in avanti/indietro oltre la propria soglia di commutazione. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando la posizione del joystick supera nuovamente la soglia di commutazione dello stesso. |
| Alternato | Attiva il movimento in una direzione (marcia avanti o retromarcia) per l'intero periodo in cui la posizione del joystick supera la soglia di commutazione dello stesso. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando la posizione del joystick rientra nei limiti della soglia di commutazione dello stesso. La direzione del movimento passa da marcia avanti a retromarcia e viceversa a ogni nuova attivazione. |
| Alternato / bloccato | Attiva e blocca il movimento in una direzione (marcia avanti o retromarcia) quando il joystick viene momentaneamente portato oltre la soglia di commutazione dello stesso. Il movimento viene interrotto quando ha raggiunto la fine della corsa o quando la posizione del joystick supera nuovamente la soglia di commutazione dello stesso. |
| Proporzionale | La flessione in avanti/indietro del joystick attiva il movimento in direzione di marcia avanti/retromarcia per l'intero periodo in cui si esercita pressione sul joystick stesso. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando il joystick è riportato in posizione di folle. La velocità di tale movimento è proporzionale all'ampiezza dello spostamento del joystick dalla posizione di folle e può essere modificata intervenendo sul parametro della velocità. |
| Non in uso | Nessun funzionamento. |

5. **Speed (Velocità):** per il funzionamento in modalità di commutazione (commutato, bloccato, alternato, alternato/bloccato), questo parametro si riferisce alla velocità del movimento quando il joystick supera la propria **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)**.

Per il funzionamento in modalità proporzionale, questo parametro definisce la velocità massima del movimento quando il joystick è portato fino alla fine della propria corsa. Per tutte le altre posizioni di flessione del joystick, la velocità applicata verrà ridotta in modo proporzionale.

9.8.1 Angoli di attivazione (strumento per iOS)

Gli attivatori dei sensori degli angoli consentono di modificare gli attivatori degli angoli predefiniti della carrozzina al fine di soddisfare specifiche necessità dell'utilizzatore.



Fig. 9-55

| Parametro | Descrizione |
|--|---|
| Slowdown Trigger (Attivatore di rallentamento) | Imposta l'angolo di attivazione del sensore dell'angolo in modo da rallentare la velocità di guida |
| Lockout Trigger (Attivatore di blocco) | Imposta l'angolo di attivazione del sensore dell'angolo in modo da bloccare la guida |
| Maximum Back Angle (Massima inclinazione dello schienale) | Imposta l'angolo di attivazione del sensore dell'angolo in modo da arrestare ulteriore movimento dello schienale. |

1. Nella schermata **Home**, toccare **Trigger Angles (Angoli di attivazione)**.
2. Impostare i parametri secondo le esigenze dell'utilizzatore.

9.8.2 Angoli di attivazione (strumento per PC)

Gli attivatori dei sensori degli angoli consentono di modificare gli attivatori degli angoli predefiniti della carrozzina al fine di soddisfare specifiche necessità dell'utilizzatore.

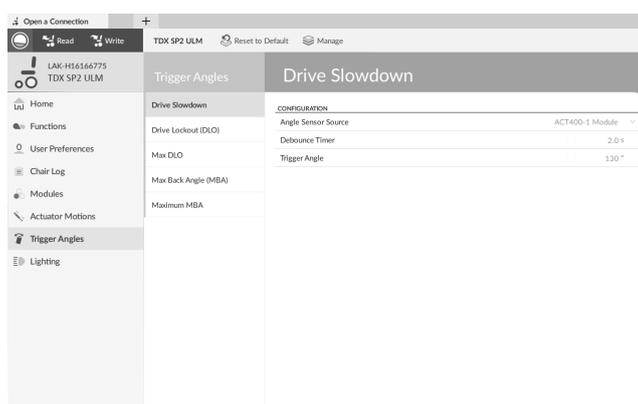


Fig. 9-56

| Trigger Angles (Angoli di attivazione) | Configurazione | Descrizione |
|--|--|---|
| Drive Slowdown (Rallentamento della guida) | Angle Sensor Source (Sorgente del sensore di inclinazione) Debounce Timer (Timer di rimbalzo) Trigger Angle (Angolo di attivazione) | Consente di specificare la posizione di collegamento o l'origine del sensore di inclinazione. |
| Drive Lockout (DLO) [Blocco dell'azionamento (DLO)] | | Consente di applicare un tempo di rimbalzo all'angolo di attivazione. |
| Max DLO | | Il tempo di rimbalzo viene applicato solo durante la guida. Consente di impostare il valore dell'angolo di attivazione. |
| Maximum Back Angle (MBA) [Massima inclinazione dello schienale (MBA)] | | |
| Maximum MBA (Massima MBA) | | |

1. Aprire **Trigger Angles (Angoli di attivazione)**. Selezionare il tipo di angolo di attivazione, ad esempio **Drive Slowdown (Rallentamento della guida)**.
2. Impostare i parametri secondo le esigenze dell'utilizzatore.

9.9 Modifica dei parametri dell'assistente

I profili assistente consentono a un assistente di comandare le funzioni di guida e seduta della carrozzina. Attualmente sono disponibili due input dell'utilizzatore, la centralina assistente (DLX-ACU200) e il comando intuitivo doppio (Invacare IDC).

Centralina dell'assistente (DLX-ACU200)

L'input consente di programmare le funzioni di guida e le funzioni di seduta. I parametri delle funzioni sono identici a quelli dei comandi principali. Consultare la sezione *9.3 Modifica dei parametri di guida, pagina 141* e *9.8 Modifica dei parametri di seduta, pagina 148*

Comando intuitivo doppio (Invacare IDC)

L'input consente di programmare una funzione di guida al massimo.

Aggiunta di una nuova funzione dell'assistente

 Questo strumento consente di aggiungere tutti i tipi di funzioni al profilo dell'assistente. In caso di funzione non valida, come il comando dell'interruttore, viene visualizzato un messaggio di errore con ulteriori istruzioni per risolvere il problema.

 Quando si crea una nuova funzione, tutti i parametri sono riportati ai valori predefiniti e devono essere modificati. Può essere più facile duplicare una funzione già esistente e spostarla nel profilo corrente.

1. Aprire **Functions (Funzioni)**.
2. Selezionare il profilo **Attendant (Assistente)** dall'elenco. Altrimenti nessuno dei due ingressi utilizzatore è disponibile.
3. Aggiungere una nuova funzione o duplicare una funzione esistente. Consultare la sezione *9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132*
4. Modificare altri parametri.

9.10 Modifica delle funzioni delle utility

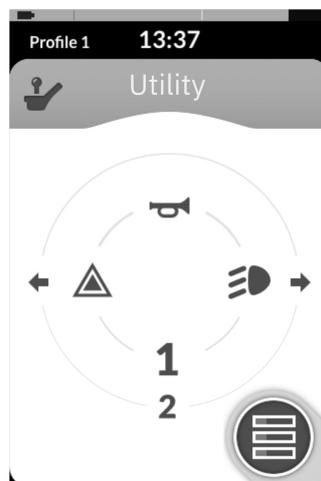


Fig. 9-57

La funzione di utilità consente all'utilizzatore di azionare le uscite (luci, avvisatore acustico, ecc.) e gli accessori collegati alle uscite di controllo, ad esempio quelle disponibili sul modulo di uscita LiNX.

La funzione di utilità è adatta sia per la navigazione 3Q che 4Q e può essere azionata da una serie di input di controllo del sistema, ad esempio moduli di comando, interruttori e comandi a testa.

Le funzioni di utilità possono essere aggiunte a qualsiasi profilo, ad eccezione del profilo dell'assistente ed è possibile configurare per l'utilizzo:

- l'avvisatore acustico
- le luci di emergenza
- le luci di posizione
- gli indicatori
- uscite di controllo (sul modulo di uscita LiNX)

Consentire più uscite

Il numero di uscite che possono essere commutate da una singola richiesta di ingresso del controllo è controllato da **Allow Multiple Quadrants (Consenti più quadranti)**.



Fig. 9-58

Per impostazione predefinita, una sola uscita viene commutata da un singolo quadrante.



Fig. 9-59

Tuttavia, se **Allow Multiple Quadrants (Consenti più quadranti)** è impostato su **On (Attivo)/Yes (Sì)**, è possibile commutare due uscite contemporaneamente selezionando due quadranti adiacenti.

I quadranti adiacenti vengono selezionati scegliendo un input di controllo del sistema basato sul joystick in diagonale (tra quadranti) o selezionando le seguenti combinazioni di interruttori con un input di controllo del sistema basato su switch: avanti/sinistra, avanti/destra, retromarcia/sinistra, retromarcia/destra.

Aggiunta di uscite

La procedura per aggiungere un output a una funzione di utilità è la seguente:

- assegnare un'uscita a un interruttore,
- regolare il comportamento di uscita e
- selezionare un'icona del display per l'interruttore.

Assegnare un'uscita a un interruttore

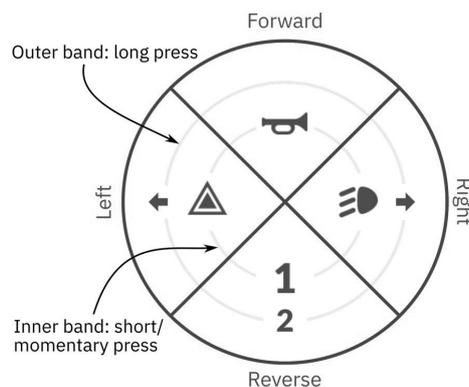


Fig. 9-60 Quadranti e fasce di attivazione

Gli interruttori sono rappresentati su una scheda di utilità con icone situate su due bande di attivazione circolari all'interno di quattro quadranti. Il quadrante e la posizione delle icone sulle fasce indicano all'utilizzatore come selezionare e azionare gli interruttori con l'input del proprio controllo del sistema.

Le bande di attivazione interne ed esterne corrispondono a uno dei tre tipi di interruttore: pressione breve, pressione prolungata e pressione momentanea. Gli interruttori per la pressione breve e la pressione momentanea sono posizionati sulla fascia interna e quelli per la pressione prolungata sono posizionati sulla fascia esterna.

i I termini *pressione breve* e *pressione prolungata* si riferiscono alla durata di attivazione dell'input di controllo del sistema, non al punto in cui viene spostato l'interruttore. Il tempo di attivazione che permette di distinguere tra pressione breve e pressione prolungata può essere modificato nelle preferenze dell'utilizzatore (vedere 5.2.2 *Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80*).

Poiché è difficile distinguere la differenza tra una pressione prolungata e una pressione momentanea, un quadrante configurato per una pressione momentanea (banda interna) non può essere configurato anche con un interruttore a pressione prolungata (banda esterna). Ciò significa che, per qualsiasi configurazione del quadrante con un interruttore momentaneo, la banda esterna rimarrà vuota. Le opzioni di configurazione sono mostrate di seguito.



Fig. 9-61 Solo pressione breve



Fig. 9-62 Solo pressione prolungata



Fig. 9-63 Short + Long Press button (Pulsante pressione breve + prolungata)



Fig. 9-64 Solo momentanea

Impostazione del comportamento di uscita

Impostare la modalità di funzionamento dell'output quando viene commutato, in base al quadrante del commutatore e alla posizione dell'anello di attivazione. Ogni uscita può essere configurata come un tipo di uscita di aggancio o di non aggancio. Sono disponibili tre tipi di aggancio e un tipo non di aggancio.

| Non aggancio | Aggancio |
|---------------------|--|
| Pulsante momentaneo | Aggancio ACCESO, aggancio SPENTO, Commutazione |

Scegliere:

- **Momentary (Momentaneo)** per attivare un'uscita per tutta la durata in cui l'interruttore è selezionato.
- **Latch ON (Blocco ATTIVO)** per attivare un'uscita che rimane attivata quando l'interruttore viene deselezionato.
- **Latch OFF (Blocco DISATTIVO)** per disattivare un'uscita che rimane disattivata quando l'interruttore viene deselezionato.
- **Toggle (Alternato)** per cambiare lo stato di uscita corrente (attivato → disattivato o disattivato → attivato) e lasciarlo nel nuovo stato quando l'interruttore è deselezionato.

Selezione di un'icona del display per l'interruttore

| Nessuno | ← Freccia sinistra | ↶ Segnale di svolta a sinistra | ▲ Agganciato |
|---------------------|----------------------------|-----------------------------------|---------------------------------------|
| 1 Uno | ↑ Freccia avanti | → Ind. direz. destro | ▶ Agganciato a destra |
| 2 Due | → Freccia destra | ▲ Luci di emergenza | ▼ Agganciato in basso |
| 3 Tre | ↓ Freccia all'indietro | 🔊 Avvisatore acustico | ↔ Freccia da sinistra a destra |
| 4 Quattro | ✓ Operare una selezione | ◀ Sinistra momentanea | ↕ Freccia dall'alto verso il basso |
| 5 Cinque | ↷ Avanti | ▲ Momentaneamente in alto | 🖱️ Clic sinistro del mouse |

| | | | |
|-------|---|--|---|
| 6 |  |  |  |
| Sei | Precedente/indietro | Momentaneamente a destra | Clic destro del mouse |
| 7 |  |  | |
| Sette | Home | Momentaneamente verso il basso | |
| 8 |  |  | |
| Otto | Luce di posizione | Agganciato a sinistra | |

Per rappresentare l'uscita, selezionare un'icona di visualizzazione per l'interruttore della banda di attivazione interna o esterna di uno dei quattro quadranti dell'input di controllo del sistema (avanti, indietro, sinistra o destra)

Esempio di aggiunta di un'uscita

Le istruzioni seguenti mostrano come programmare il primo output di controllo del modulo DLX-OUT500 tramite una pressione breve/momentanea in avanti a titolo di esempio.

1. Aprire **Functions (Funzioni)**.
2. Aggiungere una nuova funzione delle utility o aprire una funzione esistente. Consultare la sezione 9.1.2 *Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con lo strumento per PC, pagina 136*
- 3.

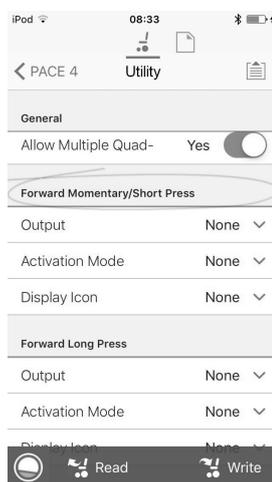


Fig. 9-65

Scorrere fino alla sezione con il comando di input desiderato, ad esempio **Forward Momentary/Short Press (Pressione momentanea / breve in avanti)**.

4.

Strumento per iOS

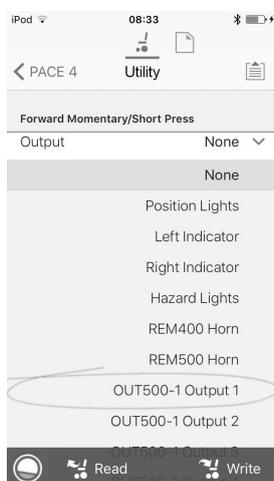


Fig. 9-66

Strumento per PC

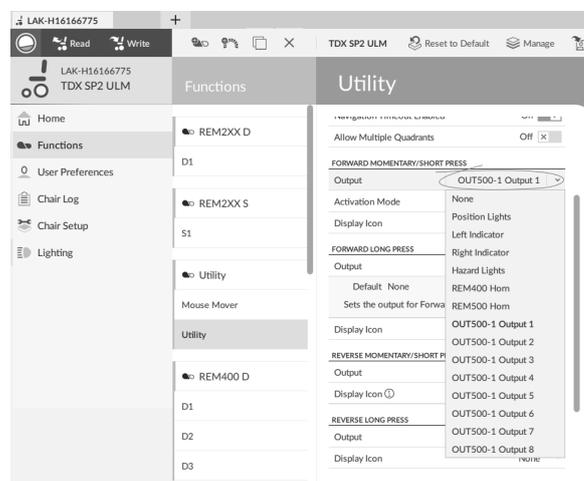


Fig. 9-67

Assegnare l'uscita **OUT500-1 Output 1 (OUT500-1 Output 1)** al parametro **Output (Output)**.

5.

Strumento per iOS



Fig. 9-68

Strumento per PC

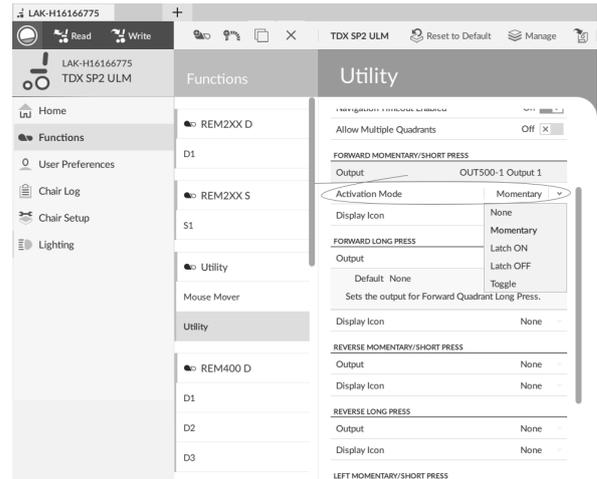


Fig. 9-69

Impostare il parametro **Activation Mode (Modalità di attivazione)** sul valore desiderato.

6.

Strumento per iOS

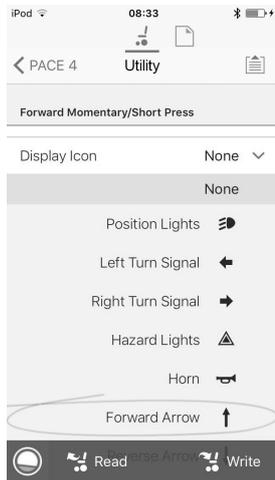


Fig. 9-70

Strumento per PC

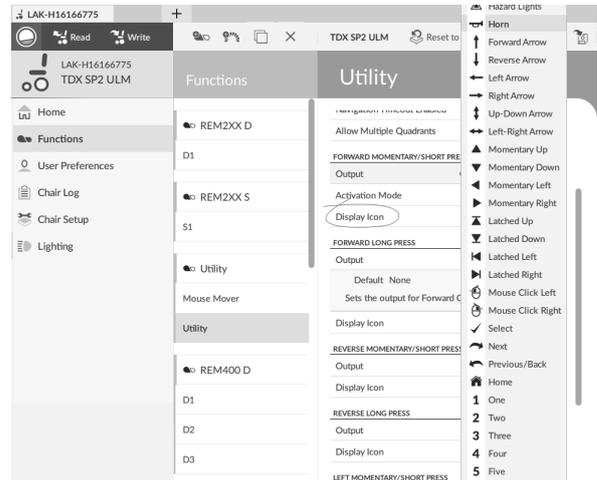


Fig. 9-71

Impostare il parametro **Display Icon (Icona da visualizzare)** sul valore desiderato. Selezionare un'icona da visualizzare dall'elenco delle icone disponibili.

7. Modificare i parametri per gli altri comandi.

8. Scorrere fino alla sezione **General (Generale)**.
- 9.

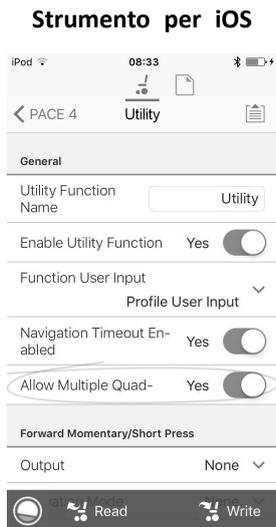


Fig. 9-72

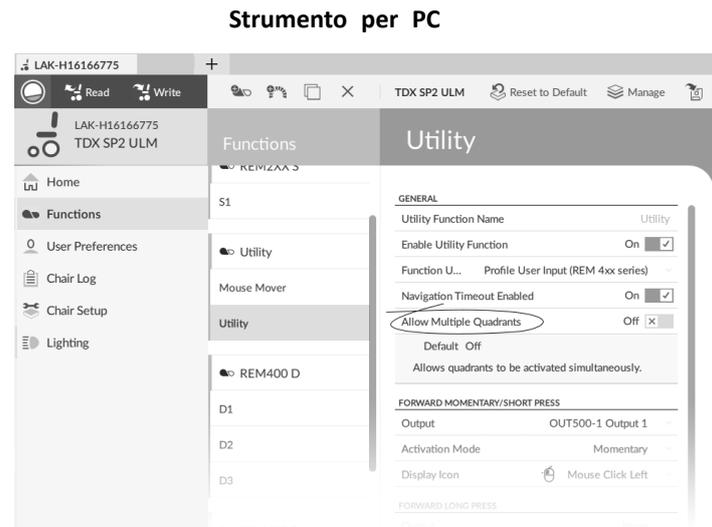


Fig. 9-73

Impostare il parametro **Allow Multiple Quadrants (Consenti quadranti multipli)** su **Yes (Sì)/On (Attivo)** per permettere di attivare due uscite contemporaneamente.

9.11 Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)

Imposta la percentuale di movimento del joystick necessaria a ottenere una risposta quando quest'ultimo funziona come dispositivo a input commutato.

Quando il joystick viene utilizzato come dispositivo a input commutato, questo parametro specifica quanto bisogna spingere il joystick prima che il suo stato cambi (da OFF **B** a ON **A**) e si produca una risposta. Il valore **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)** indica una percentuale della corsa completa dello stesso e dovrebbe essere impostato in base alle necessità dell'utilizzatore. Ad esempio:

-

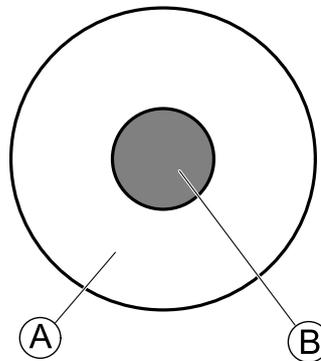


Fig. 9-74

per gli utilizzatori con difficoltà a muovere il joystick, impostare **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)** su un valore basso, come il 40% o meno;

-

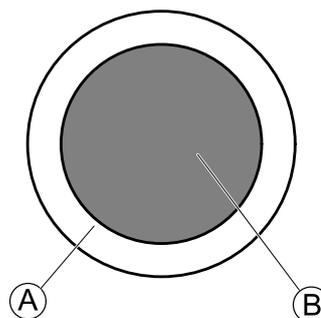


Fig. 9-75

per gli utilizzatori privi di controllo fino-motorio o affetti da tremori alle mani, impostare **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)** su un valore più elevato, come l'80%, per evitare la commutazione involontaria.

Strumento per iOS

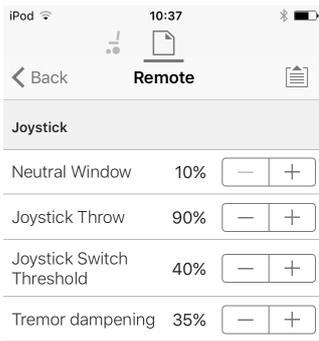


Fig. 9-76

Strumento per PC

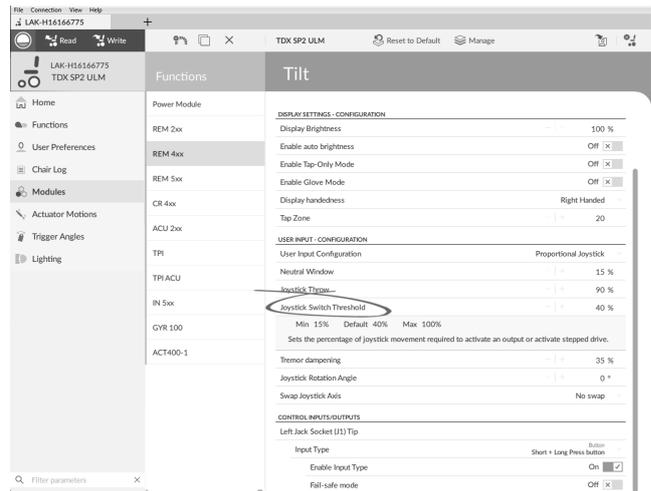


Fig. 9-77

1. Apri **Modules (Moduli)** - > telecomando desiderato.
2. Impostare la percentuale desiderata.

Tremor Dampening (Attenuazione dei tremori)

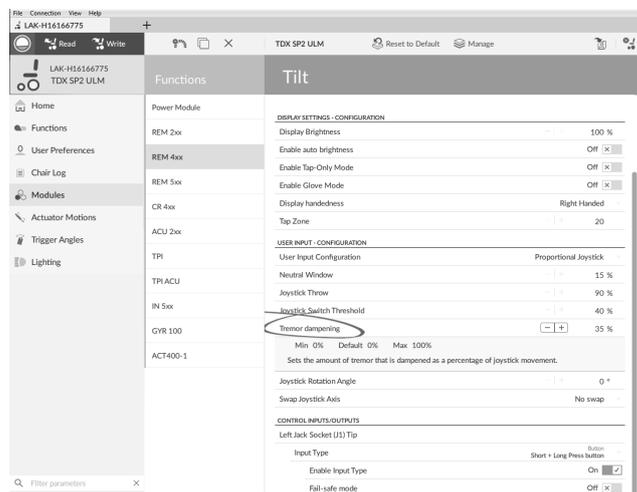


Fig. 9-78

Utilizzare questo parametro per ridurre l'effetto dei tremori alle mani sul joystick. Valori più bassi sono adatti agli utilizzatori con tremori a bassa frequenza (lenti). Valori più elevati sono adatti agli utilizzatori con tremori ad alta frequenza (rapidi). Se il valore del parametro è impostato su 0% non viene applicata alcuna attenuazione dei tremori.

9.12 Conformazione del joystick

Utilizzo dei parametri

1. Aprire **Modules (Moduli)** -> modulo desiderato.
- 2.

Strumento per iOS

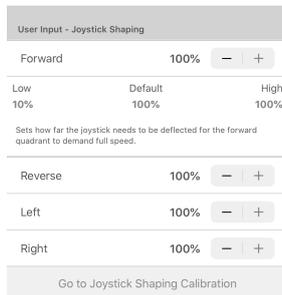


Fig. 9-79

Strumento per PC

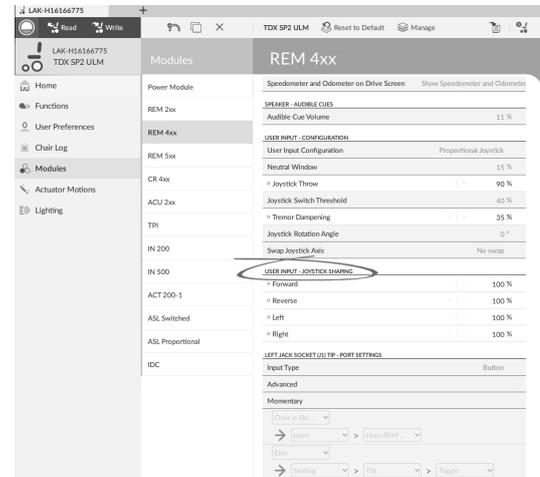


Fig. 9-80

Andare a **User Input — Joystick Shaping (Ingresso utilizzatore — conformazione del joystick)**.

3. Impostare ciascun parametro di un quadrante in base alla capacità e al comfort dell'utilizzatore.

Utilizzo della schermata di calibrazione

1. Aprire **Modules (Moduli)** -> modulo desiderato.
2. Andare a **User Input — Joystick Shaping (Ingresso utilizzatore — conformazione del joystick)**.
- 3.

Strumento per iOS



Fig. 9-81

Strumento per PC



Fig. 9-82

Selezionare **Go to Joystick Shaping Calibration (andare alla calibrazione della conformazione del joystick)** (Strumento per iOS).

Aprire **Connection (Collegamento)** e selezionare **Joystick Shaping (Conformazione joystick)** (Strumento per PC).

- 4.

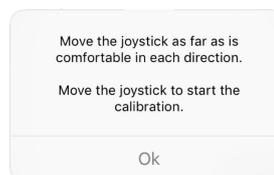


Fig. 9-83

Si apre la finestra a comparsa di istruzioni, che spiega come eseguire la calibrazione.

Selezionare **OK (OK)** o spostare il joystick per iniziare la calibrazione.

Utilizzo dell'interfaccia grafica

La schermata di calibrazione comprende l'interfaccia grafica nella parte superiore dello schermo e l'interfaccia dei parametri nella parte inferiore. Intorno alla schermata sono presenti tre pulsanti relativi all'utilizzatore.

- Selezionare **Cancel (Annulla)** in qualsiasi momento per uscire dalla schermata di calibrazione senza salvare le modifiche.
- Selezionare **Restart (Riavvia)** in qualsiasi momento per ripristinare la schermata di calibrazione e visualizzare i valori esistenti della configurazione.
- Selezionare **Done (Fatto)** per uscire dalla schermata di calibrazione e salvare le eventuali modifiche.

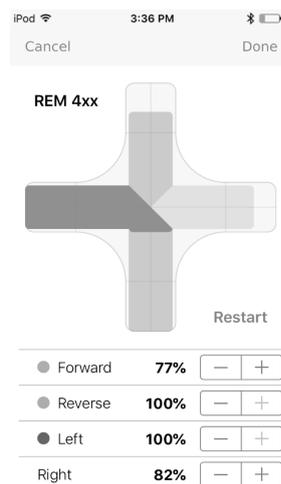


Fig. 9-84

L'interfaccia grafica mostra il grafico a quattro quadranti. I valori dei parametri di conformazione del joystick disponibili per ciascun quadrante sono visualizzati come barre grigie.

 Come guida, sono mostrati i punti relativi ai valori 50% e 100%. L'esatto valore di ciascuna barra viene visualizzato nell'interfaccia dei parametri sotto il grafico.

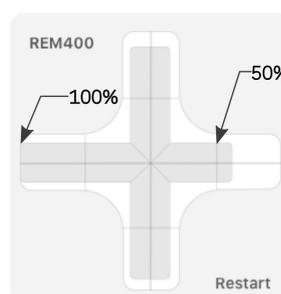


Fig. 9-85

1. Chiedere all'utilizzatore di spostare il joystick in tutte e quattro le direzioni.

L'utilizzatore può spostare il joystick in qualsiasi direzione e in qualsiasi ordine, ma solo spingendosi fino al punto in cui ciò risulta confortevole e ripetibile. La barra grigia **A** indica il valore utilizzato nella configurazione corrente.

La barra blu scuro **B** mostra lo spostamento in tempo reale. La barra blu chiaro **C** indica il valore massimo raggiunto nel quadrante.

2. Se l'utilizzatore è pronto, il joystick deve essere in posizione neutrale.
3. Selezionare **Done (Fatto)** per salvare i valori e uscire dalla schermata di configurazione. Il pulsante **Done (Fatto)** non può essere selezionato finché non viene modificato almeno un valore.

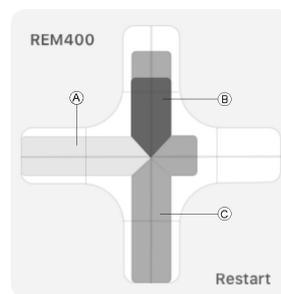


Fig. 9-86

Utilizzo dell'interfaccia dei parametri

Nella parte inferiore della schermata di calibrazione, l'interfaccia dei parametri mostra l'esatto valore numerico dei quattro parametri dei quadranti. Ogni volta che viene spostato il joystick, il relativo valore viene aggiornato nell'interfaccia dei parametri.

All'avvio della calibrazione tutti i parametri sono grigi.

Durante la calibrazione, sia i puntini che i parametri vengono aggiornati automaticamente per visualizzare il valore corrente e lo stato di spostamento.

- grigio: nessuna modifica del valore
- blu chiaro: valore massimo
- blu scuro: spostamento attivo in tempo reale

Ogni volta che il joystick ritorna in posizione neutra, i puntini diventano blu chiaro, se il valore viene modificato durante la calibrazione.

I parametri possono essere aggiornati manualmente e in modo indipendente dall'interfaccia grafica, in qualsiasi momento quando ci si trova nella schermata di calibrazione. Ciò può essere utile per la registrazione o la regolazione fine dei valori specifici.

1. Per regolare il valore, utilizzare il controllo passo-passo dei parametri, situato accanto a ciascun parametro.

| | | | |
|----------|------|---|---|
| Forward | 85% | - | + |
| Backward | 100% | - | + |
| Left | 100% | - | + |
| Right | 60% | - | + |

Fig. 9-87

| | | | |
|------------|------|---|---|
| ● Forward | 58% | - | + |
| ● Backward | 100% | - | + |
| ● Left | 100% | - | + |
| ● Right | 35% | - | + |

Fig. 9-88

| | | | |
|------------|------|---|---|
| ● Forward | 75% | - | + |
| ● Backward | 100% | - | + |
| ● Left | 100% | - | + |
| ● Right | 58% | - | + |

Fig. 9-89

| | | | |
|----------|------|---|---|
| Forward | 85% | - | + |
| Backward | 100% | - | + |
| Left | 100% | - | + |
| Right | 60% | - | + |

Fig. 9-90

9.13 Configurazione del riposo

Impostazione del timeout per accedere al riposo

1. Aprire **Functions (Funzioni)** → profilo desiderato.
- 2.

Strumento per iOS

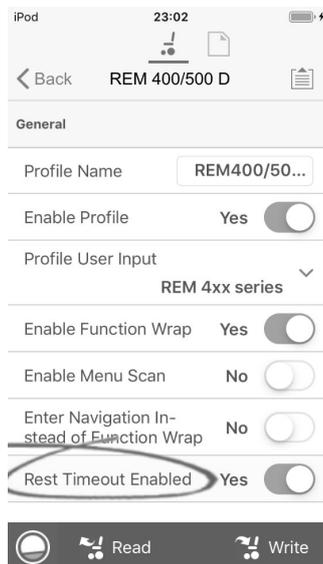


Fig. 9-91

Strumento per PC



Fig. 9-92

Impostare **Rest Timeout Enabled (Timeout riposo abilitato)** / **Enable Rest (Attiva riposo)** su **Yes (Sì)**.

3. Aprire **User Preferences (Preferenze utilizzatore)**.

4.

Strumento per iOS

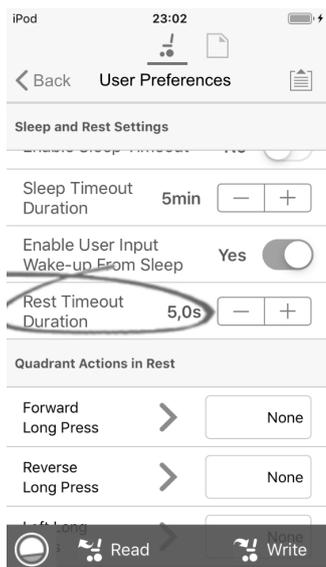


Fig. 9-93

Strumento per PC



Fig. 9-94

Impostare **Rest Timeout Duration (Durata timeout riposo)** sul valore desiderato.

Se un sistema è configurato sia per il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu che per il timeout per l'accesso al riposo, è consigliabile impostare la durata del timeout per l'accesso al riposo in modo che duri di più rispetto al timeout relativo alla navigazione dei menu, altrimenti non è possibile accedere alla navigazione dei menu. Ad esempio, se il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu è impostato su cinque secondi e il timeout per l'accesso al riposo è impostato su quattro secondi, il timeout per l'accesso al riposo scade prima e il sistema non accede mai alla navigazione dei menu. Se il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu è impostato su cinque secondi e il timeout per l'accesso al riposo è impostato su sei secondi, il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu scade per primo e il sistema accedere alla navigazione dei menu dopo cinque secondi. Se non è presente alcuna attività successiva per la durata impostata per il timeout per l'accesso al riposo, ovvero altri sei secondi in questo esempio, il sistema accede al riposo.

Impostazione dell'ingresso del controllo per l'accesso al riposo

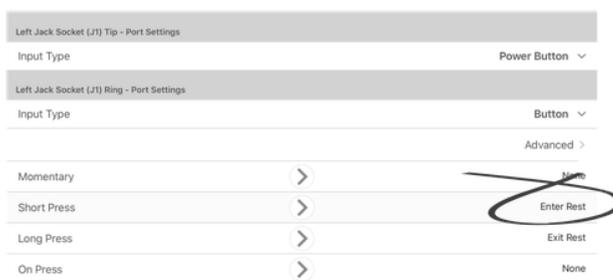


Fig. 9-95

Impostare un pulsante a breve pressione, collegato al collegamento ad anello della presa a jack sinistra sul REM400, ad esempio.

1. Aprire **Modules (Moduli) → REM 4xx (REM 4xx)**.
2. Andare a **Left Jack Socket (J1) Ring - Port Settings (Anello presa a jack sinistra (J1) - Impostazioni delle porte)**.
3. Andare a **Input Type (Tipo di ingresso)** e selezionare **Button (Pulsante)**.

4.

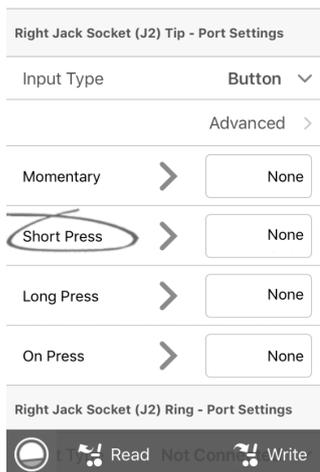


Fig. 9-96

Andare allo slot **Short Press (Pressione breve)**.

5.

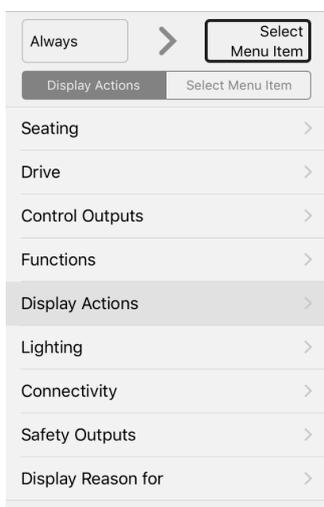


Fig. 9-97

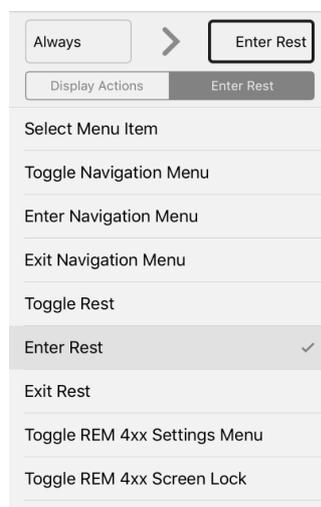


Fig. 9-98

Selezionare **Display Actions (Azioni di visualizzazione)** → **Enter Rest (Accedere al riposo)** .

6. Selezionare **Done (Fatto)**.

Impostazione dell'ingresso del controllo per l'uscita dallo stato di riposo

Impostare un pulsante a pressione prolungata, collegato al collegamento ad anello della presa a jack sinistra sul REM400, ad esempio.

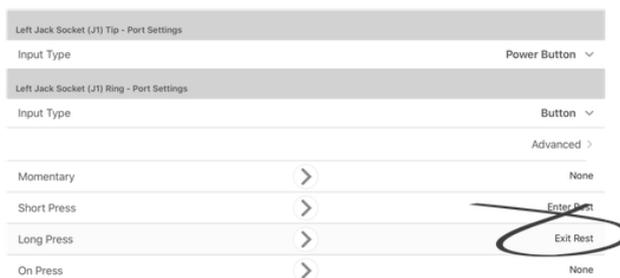


Fig. 9-99

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **REM 4xx (REM 4xx)**.
2. Andare a **Left Jack Socket (J1) Ring - Port Settings (Anello presa a jack sinistra (J1) - Impostazioni delle porte)** .
3. Andare a **Input Type (Tipo di ingresso)** e selezionare **Button (Pulsante)** .

4.

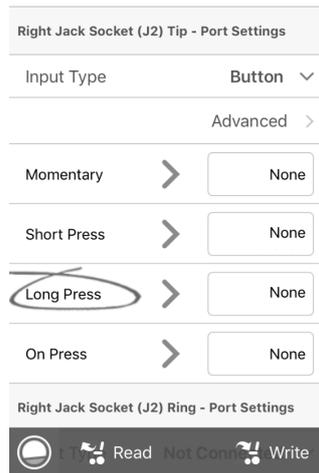


Fig. 9-100

Andare allo slot **Long Press (Pressione prolungata)**.

5.

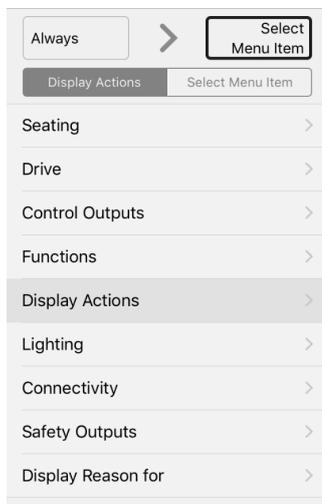


Fig. 9-101

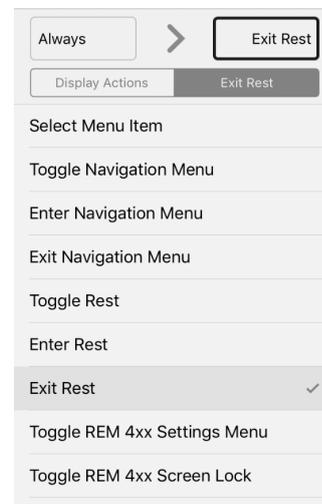


Fig. 9-102

Selezionare **Display Actions (Azioni di visualizzazione)** → **Exit Rest (Uscita dal riposo)**.

6. Selezionare **Done (Fatto)**.

9.14 Attivazione della navigazione indiretta

A seconda di quale tipo di navigazione indiretta deve essere attivata per l'utilizzatore, è necessario abilitare alcuni parametri principali.

I tipi di navigazione indiretta sono:

- Selezione dei menu
- Scansione dei menu

| Parametro | Scansione dei menu | Selezione dei menu |
|--|--------------------|--------------------|
| Navigation Type (Tipo di navigazione) | Scansione dei menu | Selezione dei menu |
| Attivazione della scansione dei menu | Attiva | Spenta |
| Navigation Timeout Enabled (Timeout della navigazione abilitato) | On/Off | On/Off |

Al momento, su iOS è disponibile solo **Menu Scan (Scansione dei menu)** con **Navigation Timeout (Timeout navigazione)**.

Abilitazione scansione dei menu / Selezione dei menu



I punti da 3 a 5 vanno effettuati per ciascun profilo e funzione desiderati.

1.

Strumento per iOS

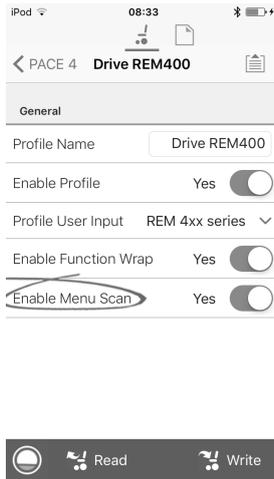


Fig. 9-103

Strumento per PC

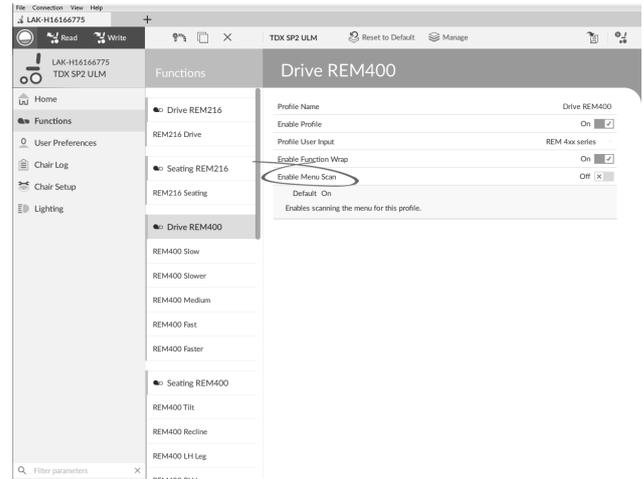


Fig. 9-104

Aprire **Functions (Funzioni)** → profilo desiderato.
 Impostare il parametro **Enable Menu Scan (Abilita scansione menu)** in base alla tabella sopra.

2. Aprire **User Preferences (Preferenze utilizzatore)**.
- 3.

Strumento per iOS

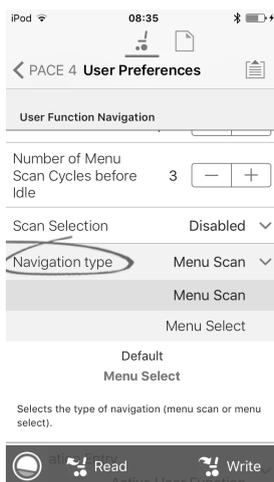


Fig. 9-105

Strumento per PC

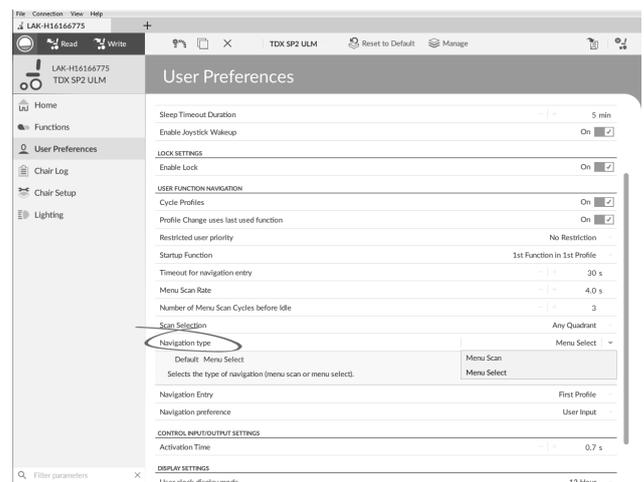


Fig. 9-106

Impostare il parametro **Navigation Type (Tipo navigazione)** in base alla tabella sopra.

4. Impostare altri parametri per la navigazione indiretta in base alle esigenze dell'utilizzatore.
5. Se il parametro **Enable Timeout for Navigation Entry (Abilita timeout per il passaggio alla navigazione)** è impostato su **Yes (Sì) / On (Attivo)**, anche il parametro **Navigation Timeout Enabled (Timeout navigazione abilitato)** deve essere impostato su **Yes (Sì) / On (Attivo)** (vedere il passaggio 6).

6.

Strumento per iOS

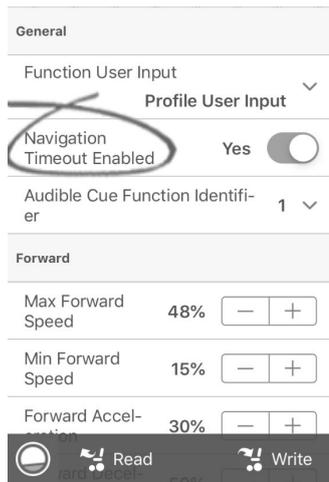


Fig. 9-107

Strumento per PC

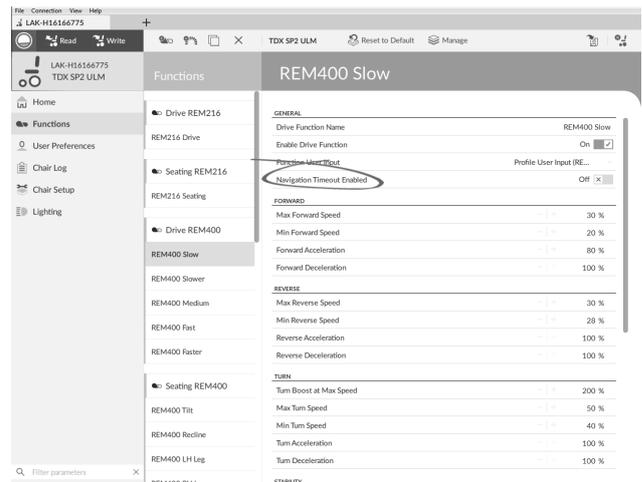


Fig. 9-108

Aprire la funzione desiderata all'interno del profilo corrente.

7. Impostare il parametro **Navigation Timeout Enabled (Timeout navigazione abilitato)** su **Yes (Sì)/On (Attivo)**.
 - a. Se **Enable Timeout for Navigation Entry (Attiva timeout per il passaggio alla navigazione)** e **Navigation Timeout Enabled (Timeout di navigazione abilitato)** sono impostati su **No (No) / Off (Disattivato)**, programmare un interruttore esterno per accedere alla modalità di navigazione. Consultare la sezione **9.15.6 Configurazione degli interruttori esterni, pagina 179**

Altri parametri nelle preferenze dell'utilizzatore

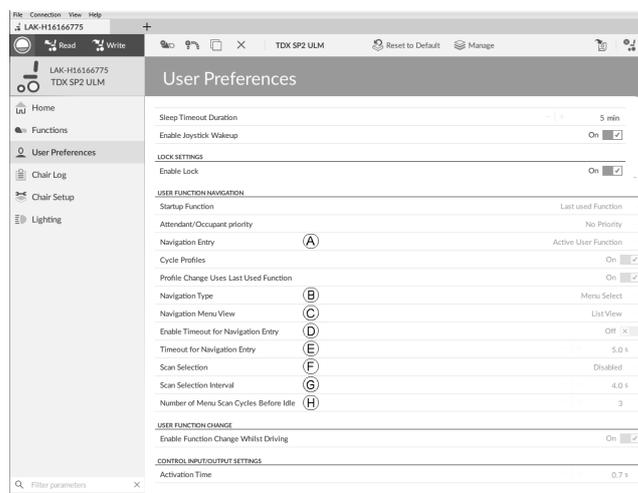


Fig. 9-109

| | |
|-----|--|
| (A) | Navigation Entry (Passaggio alla navigazione): imposta il punto di passaggio al menu. |
| (B) | Navigation Type (Tipo di navigazione): seleziona il tipo di navigazione. |
| | Navigation Menu View (Visualizzazione menu di navigazione): Seleziona la visualizzazione di navigazione (elenco o griglia). |
| (C) | Enable Timeout for Navigation Entry (Abilita timeout per il passaggio alla navigazione): determina se il sistema LiNX, insieme al parametro Navigation Timeout Enabled (Timeout navigazione abilitato) di una funzione, procederà con il timeout in modalità di navigazione. Entrambi i parametri devono essere impostati su On (Attivo) per il time-out della funzione data. |
| (D) | Timeout for Navigation Entry (Timeout per il passaggio alla navigazione): imposta il tempo di inattività necessario prima che il sistema entri in modalità di navigazione. Il timeout di navigazione è indicato dal simbolo dell'anello sul display del telecomando. Quando Timeout for Navigation Entry (Timeout per il passaggio alla navigazione) è impostato su valori molto bassi, l'indicatore del timeout non viene visualizzato. |
| (E) | Navigation Preference (Preferenza di navigazione): seleziona se per la navigazione si preferisce l'interfaccia a sfioramento o l'input dell'utilizzatore. Se si sceglie l'input dell'utilizzatore, il display mette in evidenza l'attuale selezione. |

| | |
|---|--|
| Ⓕ | Scan Selection (Scansione selezione): configura quali quadranti di input principale possono essere utilizzati per eseguire le selezioni presenti in Menu Scan (Scansione dei menu) . |
| Ⓖ | Scan Selection Interval (Intervallo di selezione scansione) : Imposta il tempo disponibile per effettuare una selezione dopo la presentazione di ogni opzione di menu durante la Menu Scan (Scansione dei menu) . |
| Ⓗ | Number of Menu Scan Cycles before Idle (Numero di cicli di scansione dei menu prima dell'inattività): numero di volte in cui il menu viene ripetuto prima di passare alla modalità di inattività, senza alcuna selezione da parte dell'utilizzatore, solo per Menu Scan (Scansione dei menu) . |

9.15 Configurazione input/uscita del controllo (controllo IO)

9.15.1 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per iOS)

Per ulteriori informazioni sul controllo IO, fare riferimento alla sezione 5.2.4 *Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)*, pagina 85.

Selezionare e configurare l'input del controllo

1. Nella schermata **Home**, scorrere verso il basso e toccare **Modules (Moduli)**.

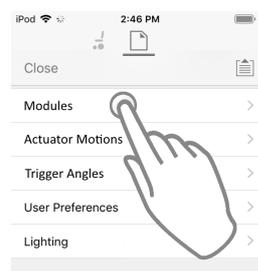


Fig. 9-110

2. Selezionare il modulo a cui è collegato l'input di controllo del sistema.
Ad esempio, se si dispone di un pulsante ausiliare collegato a uno dei pin CI sul modulo elettrico, selezionare **Power Module (Modulo elettrico)**. Se si desidera utilizzare uno dei pulsanti multifunzione su REM400, selezionare **REM 4xx**.

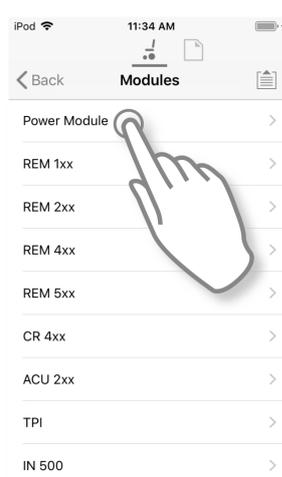


Fig. 9-111

3. Scorrere verso il basso fino a **Port Settings (Impostazioni delle porte)** per l'input di controllo.
Ad esempio, se si desidera aggiungere un pulsante di accensione alla presa a jack sinistra su un REM400, scorrere verso il basso fino a **Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Punta della presa a jack sinistra (J1) — Impostazioni delle porte)**.

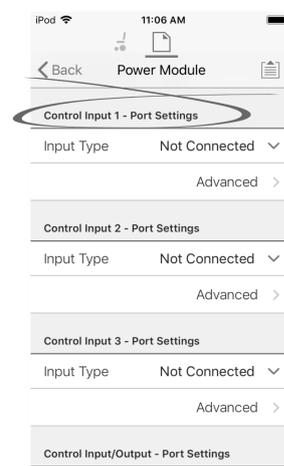


Fig. 9-112

4. Da **Port Settings (Impostazioni delle porte)** toccare **Input Type (Tipo di input)** per visualizzare quali tipi di input sono disponibili. I tipi di input variano a seconda del modulo e del livello di LiNX Access Key. I tipi di input disponibili sono uno o più dei seguenti:

- **Not Connected (Non collegato)**
- **10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)**
- **Resistor Bands (Fasce resistori)**
- **Button (Pulsante)**
- **Power Button (Pulsante di accensione)**
- **Function Key (Tasto funzione)**

5. Toccare uno dei tipi di input visualizzati per visualizzare la propria fessura di controllo IO.

- Se si seleziona **10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)**, vengono visualizzate dieci fessure denominate da **Switch 1** a **Switch 10**.
- Se si seleziona **Resistor Bands (Fasce resistori)**, vengono visualizzate dieci fessure denominate da **Band 1 (Fascia 1)** a **Band 10 (Fascia 10)**.
- Se si seleziona **Button (Pulsante)**, vengono visualizzate quattro fessure (tipi di pulsante): **Momentary (Pressione momentanea)**, **Short Press (Pressione breve)**, **Long Press (Pressione prolungata)** e **On Press (Pressione accesa)**.
- Se si seleziona **Power Button (Pulsante di accensione)** o **Function Key (Tasto funzione)**, non viene visualizzata nessuna fessura e non sono necessarie ulteriori azioni.

6. Selezionare e toccare la fessura desiderata per iniziare ad assegnare l'uscita del controllo del sistema e l'azione all'input di controllo selezionato. Per ulteriori informazioni sulle icone delle fessure, consultare la sezione *5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)*, pagina 85.

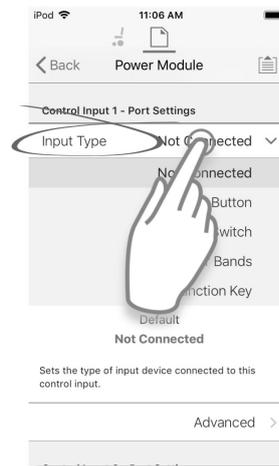


Fig. 9-113

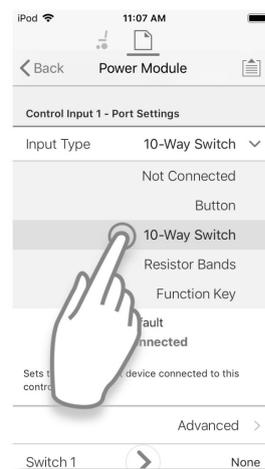


Fig. 9-114



Fig. 9-115

Assegnazione dell'uscita del controllo del sistema e dell'azione

7. Toccare una delle uscite di controllo del sistema disponibili visualizzate.

- Seating (Seduta)
- Drive (Azionamento)
- Control Outputs (Uscite di controllo)
- Functions (Funzioni)
- Navigation (Navigazione)
- Lighting (Illuminazione)
- Horn (Avvisatore acustico)
- Connectivity (Connettività)

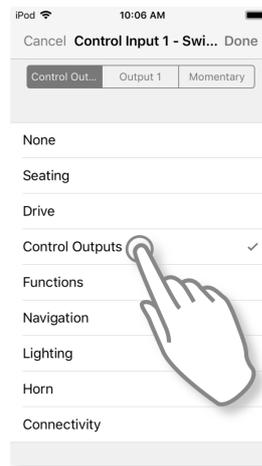


Fig. 9-116

8. Eseguire il drill-down attraverso le scelte che seguono per descrivere l'azione per l'output del controllo di sistema. Si noti che l'uscita del controllo di sistema può avere uno o due menu per eseguire il drill-down.

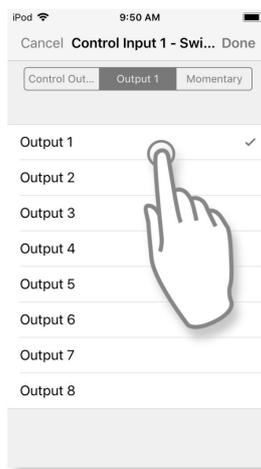


Fig. 9-117

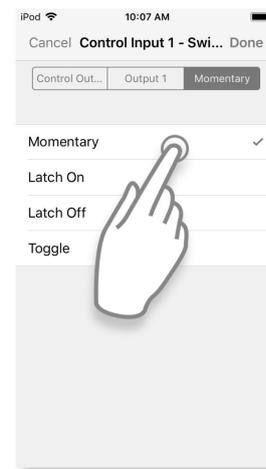


Fig. 9-118

9. Una volta completato, toccare **Done (Fine)** (angolo in alto a destra). Il riepilogo delle scelte viene visualizzato nella fessura dell'uscita.



Fig. 9-119

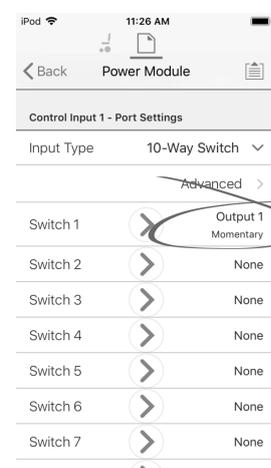


Fig. 9-120

9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)

Per ulteriori informazioni sul controllo IO, fare riferimento alla sezione 5.2.4 *Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)*, pagina 85.

Selezionare e configurare l'input del controllo

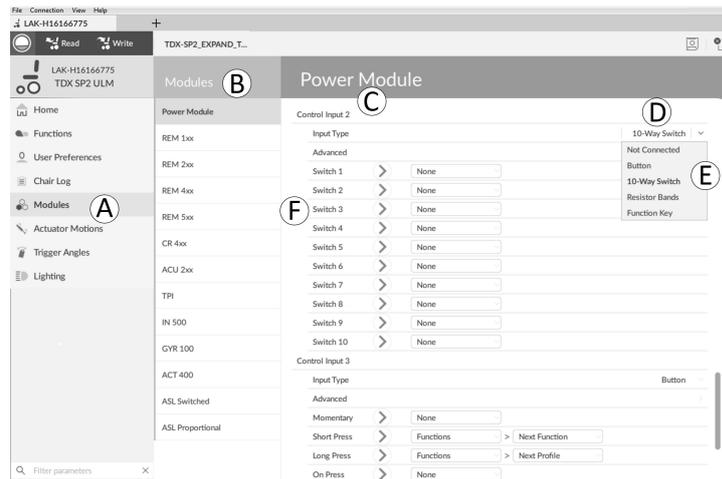


Fig. 9-121

1. Aprire **Modules (Moduli)** nella prima barra laterale di navigazione **A**.
2. Dalla barra laterale **Modules (Moduli)** **B** selezionare il modulo a cui è collegato l'input di controllo del sistema. Ad esempio, se si dispone di un pulsante ausiliare collegato a uno dei pin CI sul modulo elettrico, selezionare **Power Module (Modulo elettrico)**. Se si desidera utilizzare uno dei pulsanti multifunzione su REM400, selezionare **REM 4xx**.
3. Scorrere verso il basso fino a **Port Settings (Impostazioni delle porte)** **C** per l'input di controllo che si desidera configurare. Ad esempio, se si desidera aggiungere un pulsante di accensione alla presa a jack sinistra su un REM400, scorrere verso il basso fino a **Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Punta della presa a jack sinistra (J1) — Impostazioni delle porte)**.
4. Da **Port Settings (Impostazioni delle porte)** fare clic su **Input Type (Tipo di input)** **D** per visualizzare quali tipi di input sono disponibili. I tipi di input variano a seconda del modulo e del livello di LiNX Access Key. I tipi di input disponibili sono uno o più dei seguenti:
 - **Not Connected (Non collegato)**
 - **10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)**
 - **Resistor Bands (Fasce resistori)**
 - **Button (Pulsante)**
 - **Power Button (Pulsante di accensione)**
 - **Function Key (Tasto funzione)**
5. Fare clic su uno dei tipi di input visualizzati **E** per visualizzare la propria fessura di controllo IO.
 - Se si seleziona **10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)**, vengono visualizzate dieci fessure denominate da **Switch 1** a **Switch 10**.
 - Se si seleziona **Resistor Bands (Fasce resistori)**, vengono visualizzate dieci fessure denominate da **Band 1 (Fascia 1)** a **Band 10 (Fascia 10)**.
 - Se si seleziona **Button (Pulsante)**, vengono visualizzate quattro fessure (tipi di pulsante): **Momentary (Pressione momentanea)**, **Short Press (Pressione breve)**, **Long Press (Pressione prolungata)** e **On Press (Pressione accesa)**.
 - Se si seleziona **Power Button (Pulsante di accensione)** o **Function Key (Tasto funzione)**, non viene visualizzata nessuna fessura e non sono necessarie ulteriori azioni.
6. Selezionare e fare clic sulla fessura desiderata **F** per iniziare ad assegnare l'output e l'azione all'input di controllo selezionato. Per ulteriori informazioni sulle icone delle fessure, consultare la sezione *5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)*, pagina 85.

Assegnare l'uscita e l'azione

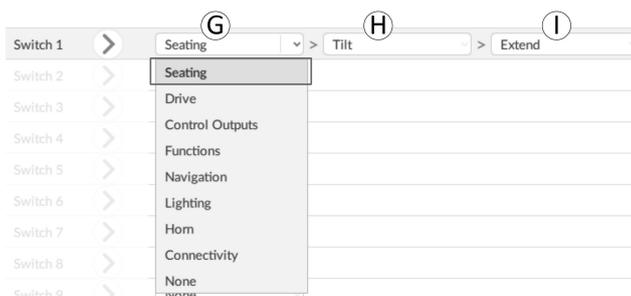


Fig. 9-122

7. L'uscita e l'azione sono configurate da uno o più menu a discesa visualizzati nella fessura di controllo IO. Fare clic sul primo menu a discesa (quello più a sinistra) **G** per mostrare le uscite disponibili.
 - **Seating (Seduta)**
 - **Drive (Azionamento)**
 - **Control Outputs (Uscite di controllo)**
 - **Functions (Funzioni)**
 - **Navigation (Navigazione)**
 - **Lighting (Illuminazione)**
 - **Horn (Avvisatore acustico)**
 - **Connectivity (Connettività)**
8. Dopo aver selezionato l'uscita, vengono visualizzati uno o due menu a discesa **H** e **I**. Spostandosi da sinistra a destra, aprire ciascun menu e selezionare l'azione appropriata per l'uscita. Si noti che l'uscita può avere uno o due menu per eseguire il drill-down.

9.15.3 Configurazione del pulsante di accensione esterno

In questo esempio, si configura un pulsante esterno per essere utilizzato come pulsante di accensione. Il pulsante esterno è collegato alla presa a jack sul modulo di input (IN500).

Strumento per iOS

1. Nella schermata **Home**, scorrere verso il basso e toccare **Modules (Moduli)**.

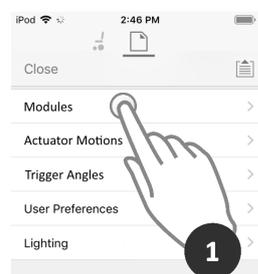


Fig. 9-123

2. Selezionare il modulo **IN 500**.

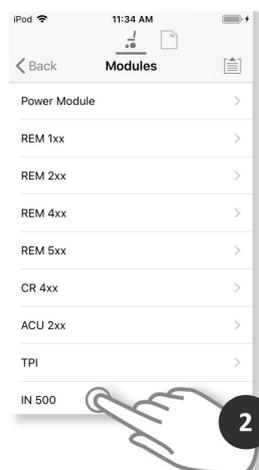


Fig. 9-124

3. Scorrere verso il basso fino a **Jack Socket Tip — Port Settings (Punta della presa a jack — Impostazione delle porte)** e toccare **Input Type (Tipo di input)**.

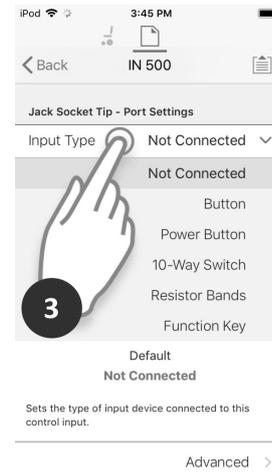


Fig. 9-125

4. Toccare il **Power Button (Pulsante di accensione)**.

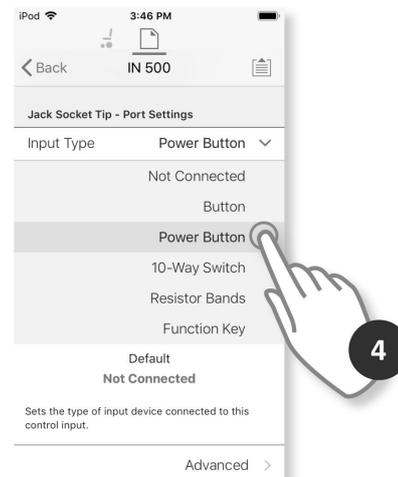


Fig. 9-126

La configurazione è completa. Non è necessaria alcuna ulteriore configurazione.

Strumento per PC

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **IN 500**.
2. Scorrere verso il basso fino a **Jack Socket Tip (Punta della presa a jack)**.

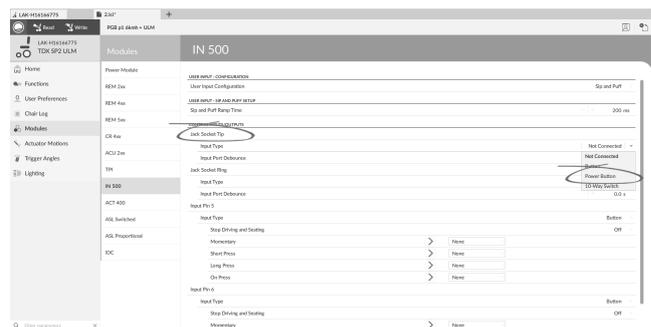


Fig. 9-127

3. Impostare **Input Type (Tipo di input)** su **Power Button (Pulsante di accensione)**.

 Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta input)**, consultare la sezione 9.15.2 *Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)*, pagina 169

9.15.4 Configurazione dei clic del mouse

In questo esempio, si configura un pulsante ausiliare per eseguire una doppia operazione del mouse con il clic sinistro. Il pulsante ausiliare è collegato alla presa a jack sinistra su REM400.

Strumento per iOS

Selezionare e configurare l'input

1. Nella schermata **Home**, scorrere verso il basso e toccare **Modules (Moduli)**.

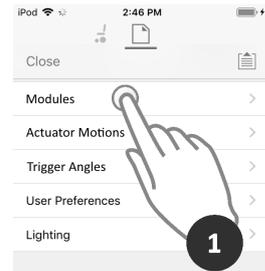


Fig. 9-128

2. Selezionare il modulo **REM 4xx**.

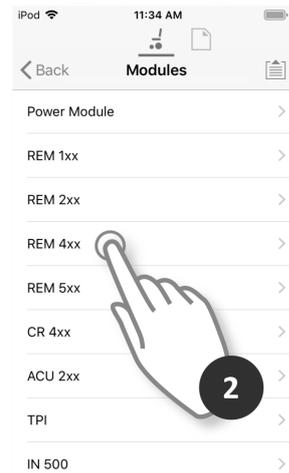


Fig. 9-129

3. Scorrere verso il basso fino a **Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Presa a jack sinistra — Impostazione delle porte)** e toccare **Input Type (Tipo di input)**.

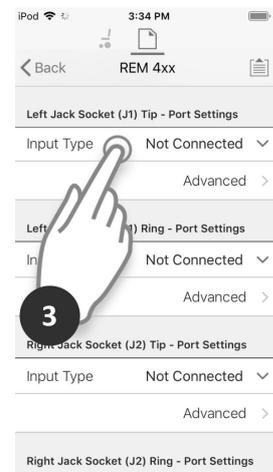


Fig. 9-130

4. Toccare il **Button (Pulsante)**.
5. Toccare **Momentary (Momentaneo)**.



Fig. 9-131

Assegnazione dell'uscita

6. Toccare su **Connectivity (Connettività)**.

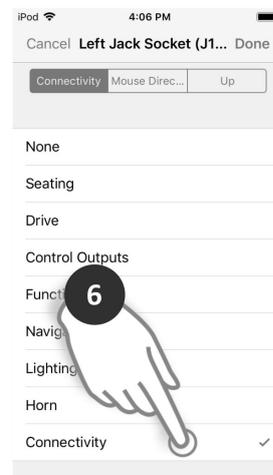


Fig. 9-132

7. Toccare su **Mouse Left Click (Clic sinistro del mouse)**.

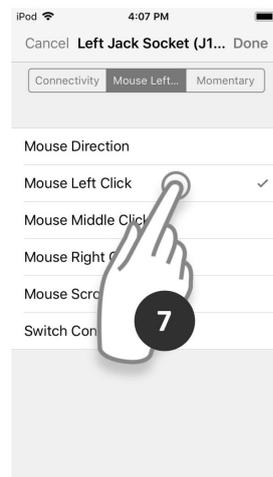


Fig. 9-133

8. Toccare su **Double (Doppio)**.

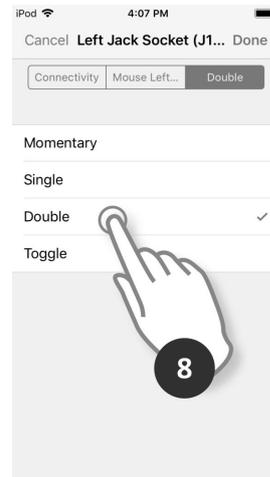


Fig. 9-134

9. Toccare **Done (Fine)**.

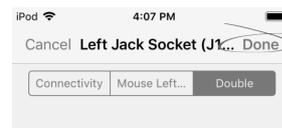


Fig. 9-135

La configurazione è completa. Non è necessaria alcuna ulteriore configurazione.

Strumento per PC

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **REM 4xx**.
2. Scorrere verso il basso fino a **Input Type (Tipo di input)** del **Left Jack Socket (J1) Tip [Punta della presa a jack sinistra (J1)]**.

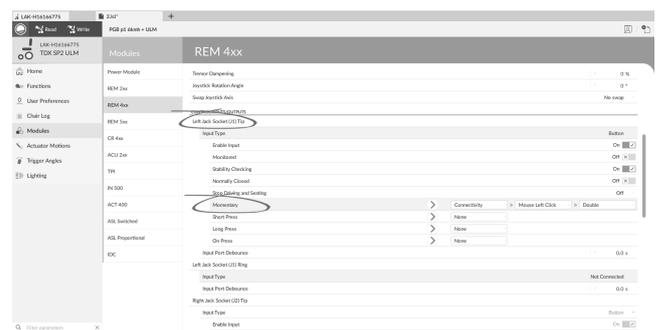


Fig. 9-136

3. Scegliere **Input Type (Tipo di input)**.
Le opzioni sono:
 - **Not Connected (Non collegato)**
 - **Button (Pulsante)**
 - **Power Button (Pulsante di accensione)**
4. Fare clic su **Button (Pulsante)** per mostrare le fessure di controllo IO.
5. Scegliere la fessura **Momentary (Momentaneo)**.
6. Impostare i menu a discesa visualizzati su **Connectivity (Connettività)** → **Mouse Left Click (Clic sinistro del mouse)** → **Double (Doppio)**.



Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta input)**, consultare la sezione 9.15.2 *Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)*, pagina 169

9.15.5 Configurazione degli interruttori a levetta



L'interruttore a levetta in avanti a sinistra e a destra sono impostati con una configurazione predefinita che può essere modificata.

In questo esempio, il pulsante a levetta a sinistra sul REM400 è configurato per controllare il pin di uscita 3 sul modulo di output (OUT500). Per il tempo in cui viene premuto in avanti il pulsante a levetta a sinistra, il pin 3 sul modulo di uscita sarà attivo.

Strumento per iOS

Selezionare e configurare l'input

1. Nella schermata **Home**, scorrere verso il basso e toccare **Modules (Moduli)**.

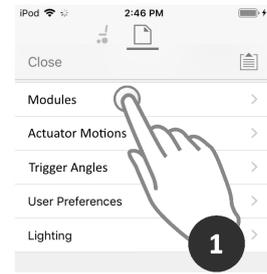


Fig. 9-137

2. Selezionare il modulo **REM 4xx**.

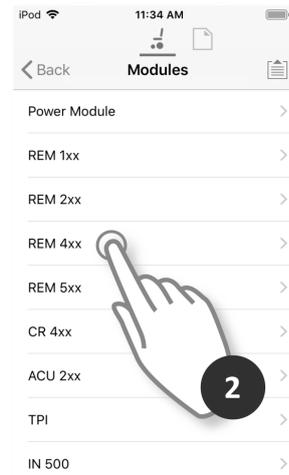


Fig. 9-138

3. Scorrere verso il basso fino a **Left Toggle Forward — Port Settings (Commutazione a sinistra in avanti — Impostazione delle porte)** e toccare **Input Type (Tipo di input)**.

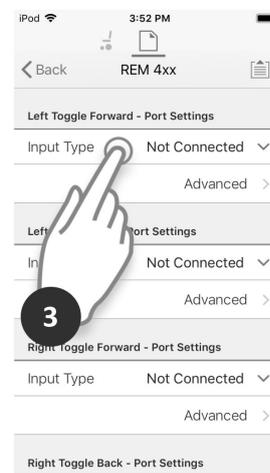


Fig. 9-139

4. Toccare il **Button (Pulsante)**.
5. Toccare **Momentary (Momentaneo)**.

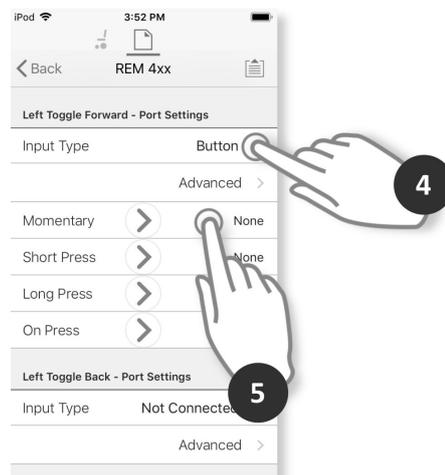


Fig. 9-140

Assegnazione dell'uscita

6. Toccare **Control Outputs (Uscite di controllo)**.

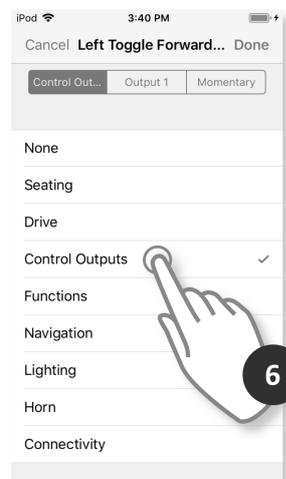


Fig. 9-141

7. Toccare **OUT 3**.

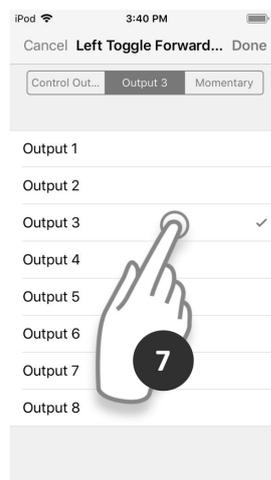


Fig. 9-142

8. Toccare **Momentary (Momentaneo)**.

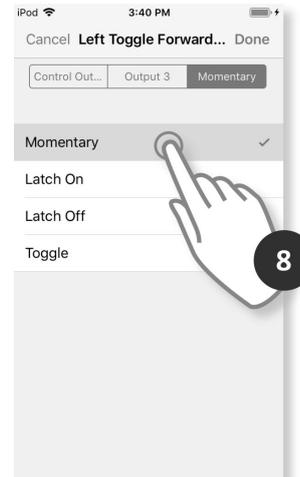


Fig. 9-143

9. Toccare **Done (Fine)**.



Fig. 9-144

Strumento per PC

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **REM 4xx**.
2. Scorrere verso il basso fino a **Input Type (Tipo di input)** di **Left Toggle Back (Interruttore a levetta indietro)**.

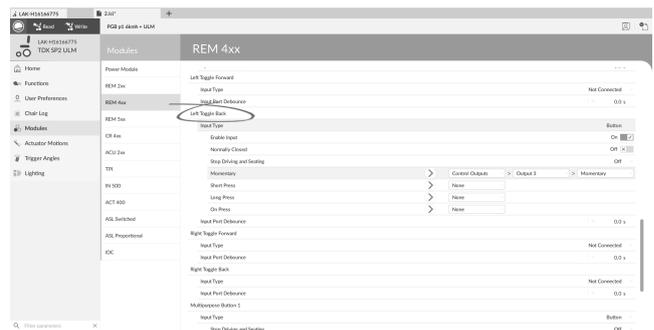


Fig. 9-145

3. Scegliere **Input Type (Tipo di input)**.
Le opzioni sono:

- **Not Connected (Non collegato)**
- **Button (Pulsante)**
- **Power Button (Pulsante di accensione)**

4. Fare clic su **Button (Pulsante)** per mostrare le fessure di controllo IO.

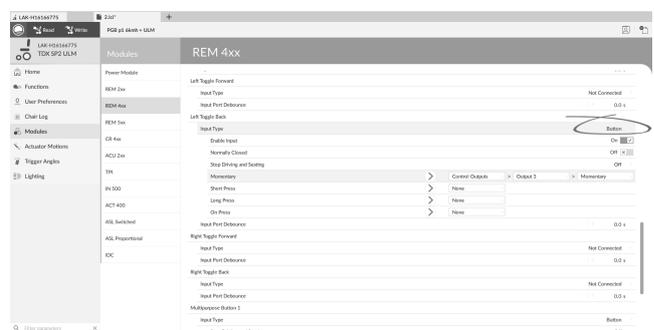


Fig. 9-146

5. Scegliere la fessura **Momentary (Momentaneo)**.

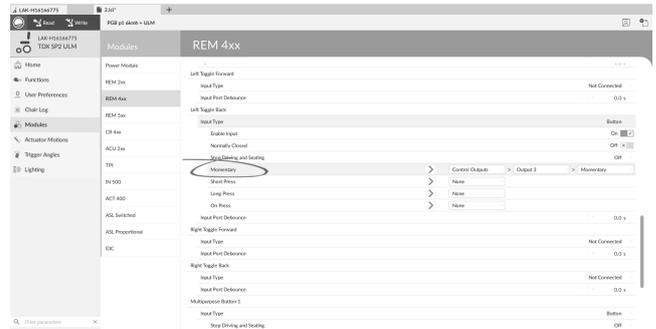


Fig. 9-147

6. Impostare i menu a discesa visualizzati su **Control Outputs (Uscite di controllo) → Output 3 (Uscita 3) → Momentary (Momentaneo)**.



Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta ingresso)**, consultare la sezione o *9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)*, pagina 169

9.15.6 Configurazione degli interruttori esterni



La punta della presa a jack sinistra (J1) è impostata con una configurazione predefinita che può essere modificata.

In questo esempio, è configurato un interruttore a 10 vie collegato alla presa a jack del DLX-REM400.

1. Aprire **Modules (Moduli) → REM 4xx**.
2. Scorrere verso il basso fino a **Input Type (Tipo di input)** del **Left Jack Socket (J1) Ring (Anello della presa a jack sinistra (J1))**.
3. Scegliere **Input Type (Tipo di input)**.
Le opzioni sono:

- **Not Connected (Non collegato)**
- **Button (Pulsante)**
- **10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)**

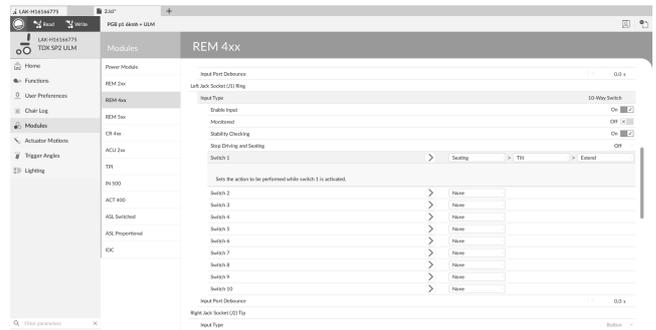


Fig. 9-148

4. Fare clic su **10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)** per mostrare le fessure di controllo IO da **Switch 1 (Interruttore 1)** a **Switch 10 (Interruttore 10)**. Scegliere la fessura desiderata.

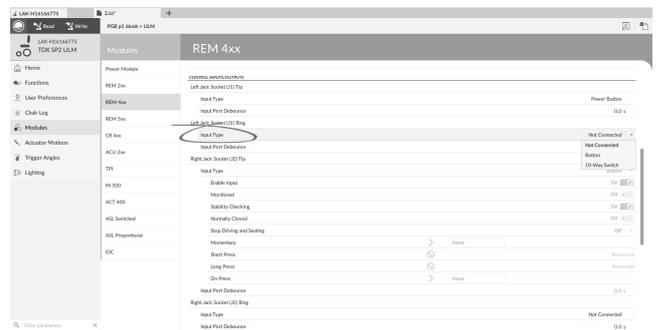


Fig. 9-149

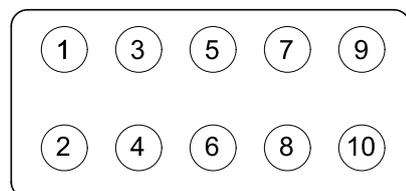


Fig. 9-150 Bande su interruttore a 10 vie

5. Fare clic sul primo menu a discesa (quello più a sinistra) per mostrare le uscite disponibili. Le opzioni sono:

- Seating (Seduta)
- Drive (Azionamento)
- Control Outputs (Uscite di controllo)
- Functions (Funzioni)
- Navigation (Navigazione)
- Lighting (Illuminazione)
- Horn (Avvisatore acustico)
- Connectivity (Connettività)

Per ulteriori informazioni sulle uscite disponibili, consultare la sezione 5.2.4 *Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)*, pagina 85.

6. Dopo aver selezionato l'uscita, vengono mostrati uno o due menu a discesa. Spostandosi da sinistra a destra, aprire ciascun menu e selezionare l'azione appropriata per l'uscita.

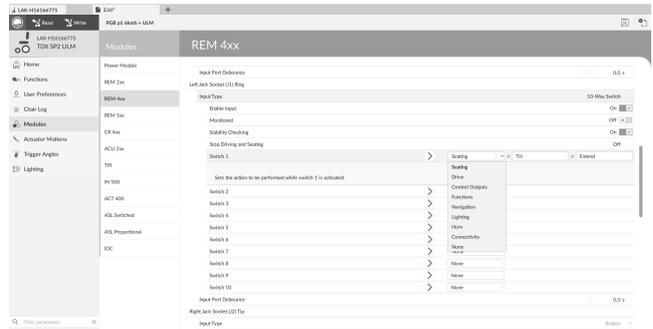


Fig. 9-151

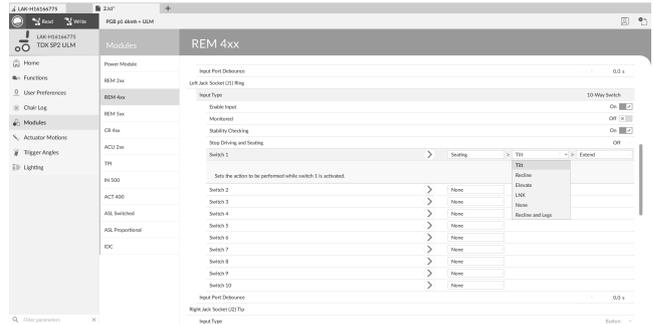


Fig. 9-152

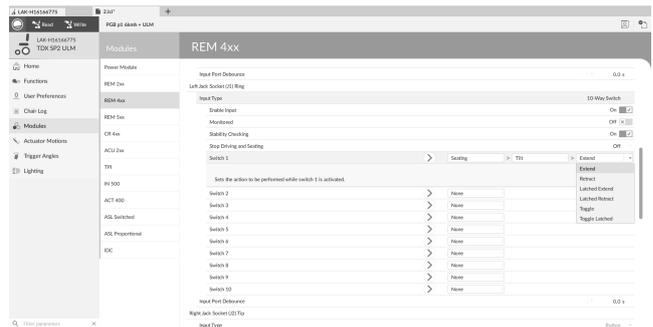


Fig. 9-153

Altri parametri

 Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta input)**, consultare la sezione 9.15.2 *Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)*, pagina 169

9.15.7 Programmazione dei pulsanti multifunzione

In questo esempio, il pulsante multifunzione 1 è configurato per accendere le luci di posizione.

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **REM 4xx**.
2. Scorrere verso il basso fino a **Input Type (Tipo di input)** di **Multipurpose Button 1 (Pulsante multifunzione 1)**.

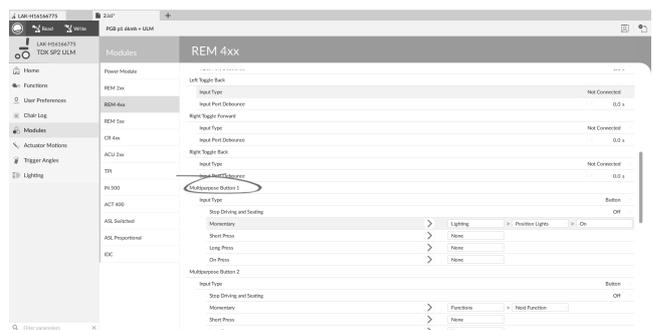


Fig. 9-154

3. Scegliere la fessura **Momentary (Momentaneo)**.

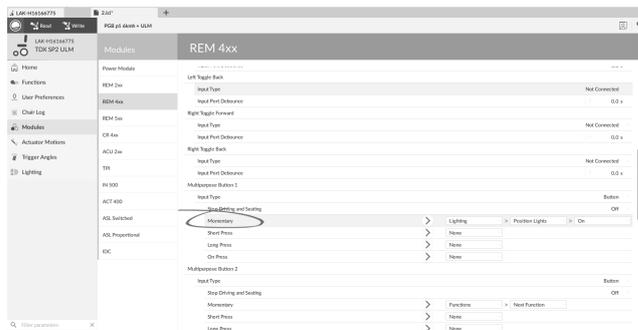


Fig. 9-155

4. Impostare i menu a discesa visualizzati su **Lighting (Illuminazione)** → **Position Lights (Luci di posizione)** → **On**.

 Per ulteriori informazioni sugli altri parametri, ad esempio **Stop Driving and Seating (Stop di guida e seduta)**, fare riferimento alla sezione 9.15.2 *Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC)*, pagina 169

9.16 Controllo condizionale I/O

Il sistema LiNX supporta ora l'ingresso/uscita del comando condizionale, estendendo sempre il modello basato sulle regole, in cui una singola azione di uscita viene sempre attivata in risposta a una singola azione di ingresso. Con l'introduzione dell'I/O di controllo condizionale, è ora possibile creare le seguenti regole:

- più regole sempre — una o più uscite vengono sempre attivate da un ingresso singolo,
- regole condizionali: una o più uscite vengono attivate da un singolo ingresso se le condizioni specificate sono vere,
- regole condizionali/altrimenti — un'uscita viene attivata da un singolo ingresso se la condizione specificata è vera, altrimenti (in caso contrario) viene attivata un'uscita alternativa se la stessa condizione specificata è falsa.

Il vantaggio dell'ingresso/uscita condizionale è duplice. In primo luogo, un singolo ingresso può ora attivare più uscite. In secondo luogo, gli ingressi di controllo possono essere sovraccaricati. Si parla di sovraccarico quando un singolo ingresso può avere più utilizzi, ognuno dei quali dipende dalle condizioni specificate. Ciò significa che un ingresso può essere utilizzato per attivare un'uscita se il sistema è in uno stato o funzione, quindi per attivare un'uscita diversa quando il sistema è in un altro stato o funzione. Ad esempio, un pulsante ausiliario utilizzato per arrestare un carrozzina durante la guida può essere utilizzato anche per estendere un movimento di seduta quando si trova in una funzione di seduta.

Creazione di regole

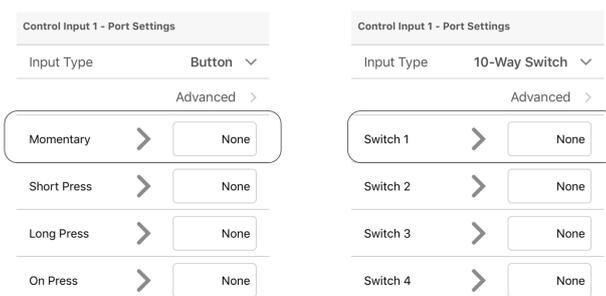


Fig. 9-156

Tutte le regole sono definite da uno slot di I/O di controllo dell'ingresso di controllo, come lo slot I/O di controllo momentaneo quando il tipo di ingresso è impostato sul pulsante o lo slot di I/O di controllo dell'interruttore 1 quando il tipo di ingresso è impostato sull'interruttore a 10 vie.

Prima di tutto, è necessario impostare un ingresso di controllo, vedere 9.15 *Configurazione input/uscita del controllo (controllo IO)*, pagina 167

Per creare qualsiasi regola per un ingresso, assegnare condizioni e uscite o solo uscite.

Assegnazione di condizioni e uscite con lo strumento per iOS

1. Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.

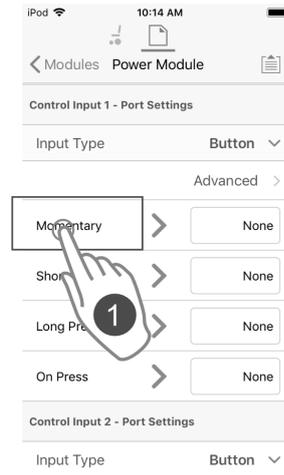


Fig. 9-157

2. Per assegnare la condizione alla regola, selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**. Viene visualizzato l'elenco delle condizioni.

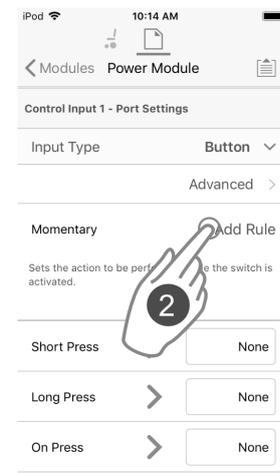


Fig. 9-158

3. Selezionare la condizione desiderata. Il pulsante di condizione **A** visualizza la scelta.
4. Per assegnare l'uscita alla regola, selezionare il pulsante di uscita **B**. Viene visualizzato l'elenco delle uscite.

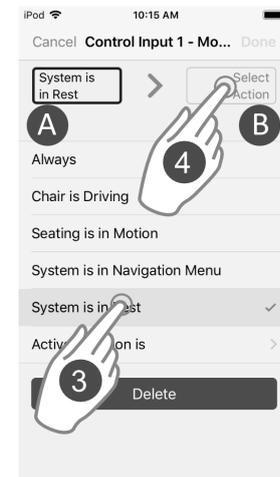


Fig. 9-159

5. Selezionare l'uscita desiderata.

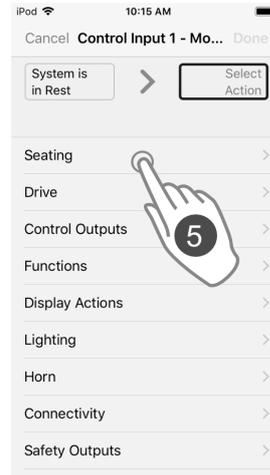


Fig. 9-160

6. Se vengono visualizzati più elenchi delle uscite, scorrere le opzioni come illustrato.

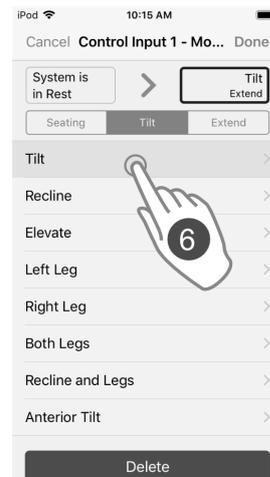


Fig. 9-161

7. Selezionare le uscite desiderate.
 8. Selezionare **Done** (Fatto).
 Il riepilogo della regola viene visualizzato nello slot I/O di controllo.

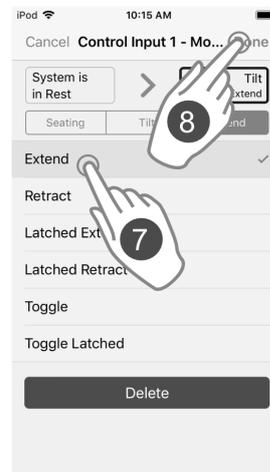


Fig. 9-162

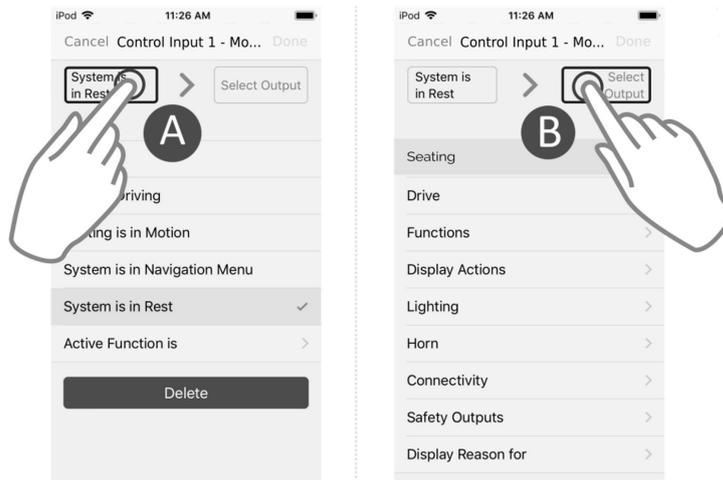


Fig. 9-163

Può essere facilmente commutato tra l'elenco delle condizioni di visualizzazione e l'elenco delle uscite utilizzando il pulsante delle condizioni (A) e il pulsante di uscita (B).

Assegnazione diretta dell'uscita solo mediante lo strumento per iOS

Le uscite vengono selezionate dall'elenco di uscite. Se non sono ancora state definite regole, l'elenco delle uscite può essere aperto immediatamente selezionando la casella sul lato destro dello slot I/O di controllo.

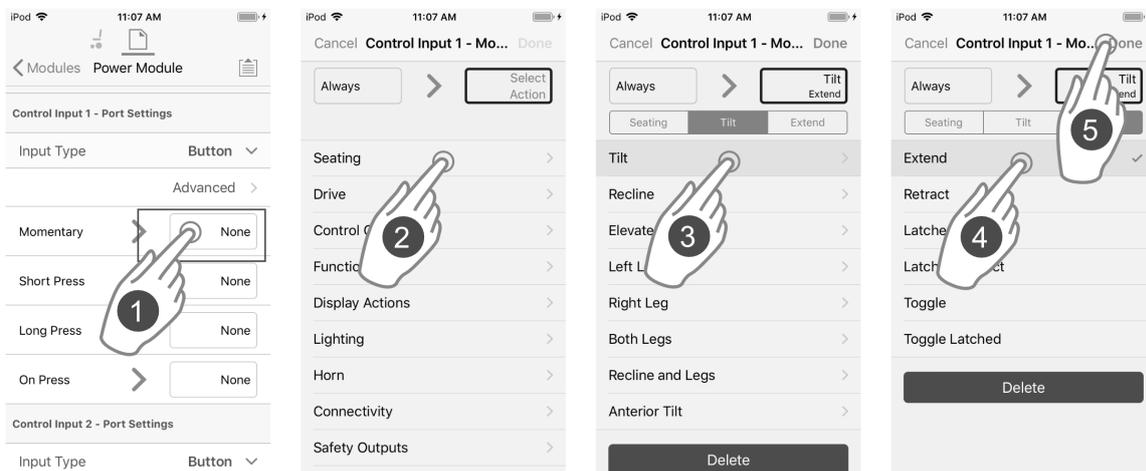


Fig. 9-164

1. Selezionare la casella sul lato destro dello slot I/O di controllo desiderato.
2. Assicurarsi che il pulsante **Select Output (Seleziona uscita)** sia evidenziato e selezionare l'uscita desiderata.
3. Se vengono visualizzati più elenchi delle uscite, scorrere le opzioni come illustrato.
4. Selezionare le uscite desiderate.
5. Selezionare **Done (Fatto)**.

Il riepilogo della regola viene visualizzato nello slot I/O di controllo.

Assegnazione indiretta dell'uscita solo mediante lo strumento per iOS

Se esiste già una regola, è possibile aggiungere ulteriori uscite.

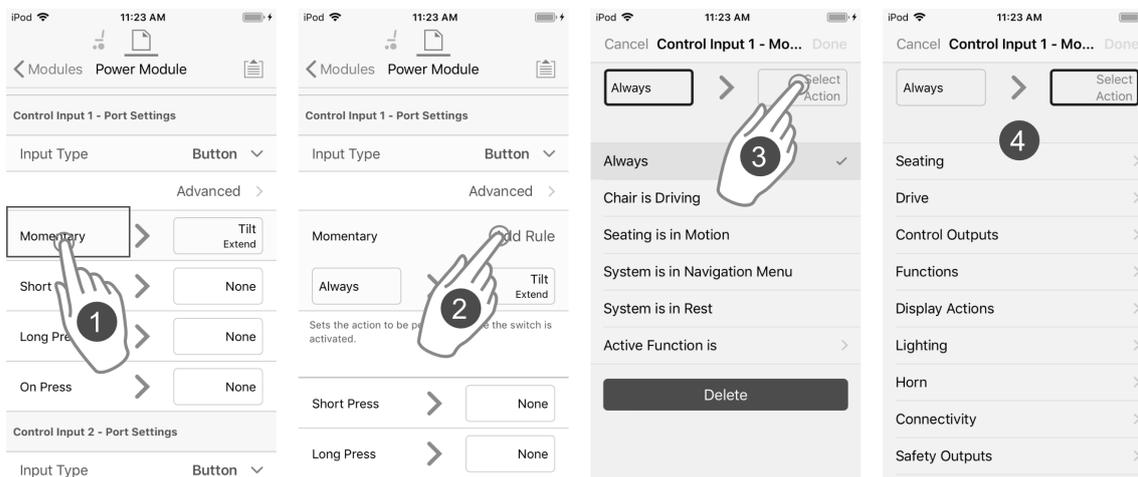


Fig. 9-165

1. Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
2. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
3. Selezionare il pulsante di uscita.
4. Selezionare l'uscita desiderata.
5. Se vengono visualizzati più elenchi delle uscite, scorrere le opzioni come illustrato.
6. Selezionare le uscite desiderate.
7. Selezionare **Done (Fatto)**.

Il riepilogo della regola viene visualizzato nello slot I/O di controllo.

Assegnazione di condizioni e uscite con lo strumento per PC

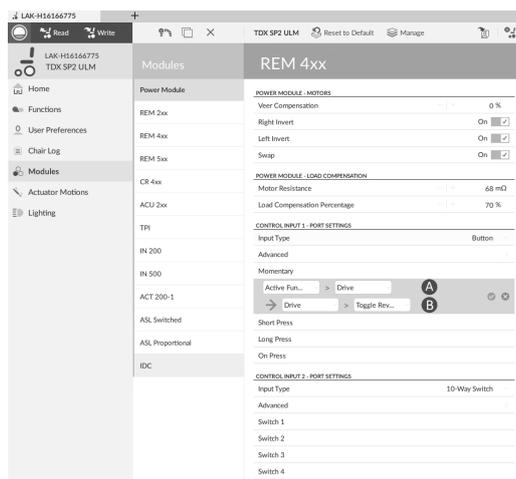


Fig. 9-166

- Ⓐ Slot delle condizioni: per assegnare la condizione desiderata alla regola
- Ⓑ Slot di uscita: per assegnare l'uscita desiderata alla regola

3.

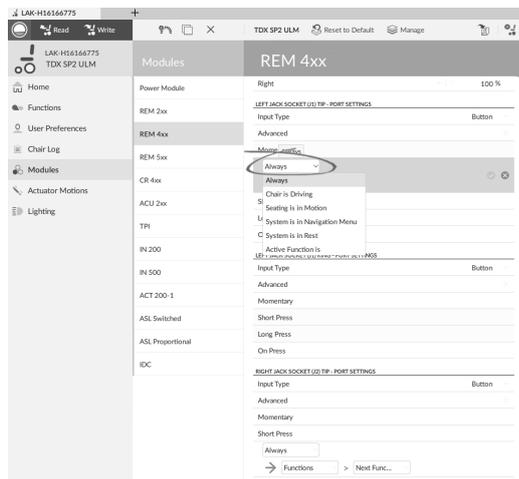


Fig. 9-169

Per assegnare l'uscita alla regola, selezionare l'uscita desiderata dal menu a discesa nello slot delle uscite.

4.

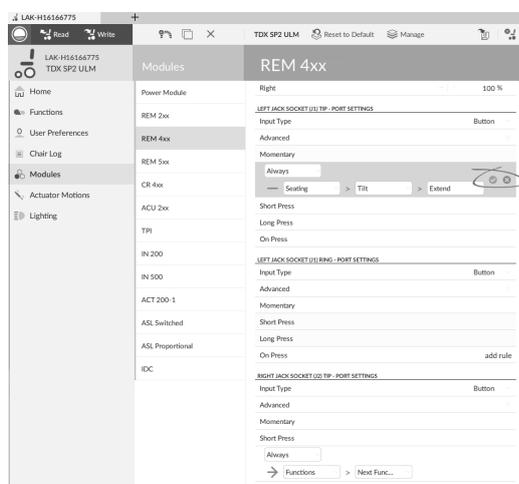


Fig. 9-170

Per salvare la regola, selezionare il segno di spunta verde.
Per eliminare la regola, scegliere la croce rossa.

9.16.1 Regola sempre

Una regola sempre può essere utilizzata per assegnare una o più uscite a un ingresso senza condizioni. Per creare una regola sempre, è sufficiente specificare un ingresso e assegnargli una o più uscite. Poiché non ci sono condizioni, una regola sempre può essere scritta come:

```

al [ingresso]
momento
di
    attivare [uscita]
  
```

In questo stato quando viene attivato [ingresso], l'[uscita] assegnata a [ingresso] viene sempre attivata. Non dipende da alcuna condizione come lo stato del sistema o la funzione in cui si trova attualmente l'utilizzatore: se l'ingresso viene attivato, viene attivata anche l'uscita.

Un regola sempre può presentare più uscite, che possono essere scritte come:

```

al [ingresso]
momento
di
    attivare [uscita-1]
    attivare [uscita-2]
    ...
  
```

...
 attivare [uscita-n]

In questi stati quando viene attivato [ingresso], tutte le [uscite] assegnate a [ingresso] vengono attivate simultaneamente.

Aggiunta di più regole sempre



Fig. 9-171

In questo esempio viene aggiunta una regola multipla sempre per determinare l'uscita da una singola azione momentanea su un pulsante, collegata al pin CI-1 su un modulo elettrico:

Ogni volta che viene premuto il pulsante [ingresso] la carrozzina interrompe sempre la guida [uscita-1] e si accede sempre al menu di navigazione [uscita-2].

La regola è simile alla seguente:

al [azione momentanea sul pulsante]
 momento della
 attivare [Arresto guida]
 attivare [Accesso al menu di navigazione]

- Uscita regola 1: La carrozzina interrompe la guida
- Uscita regola 2: si accede al menu di navigazione

Aggiunta di una regola con lo strumento per iOS

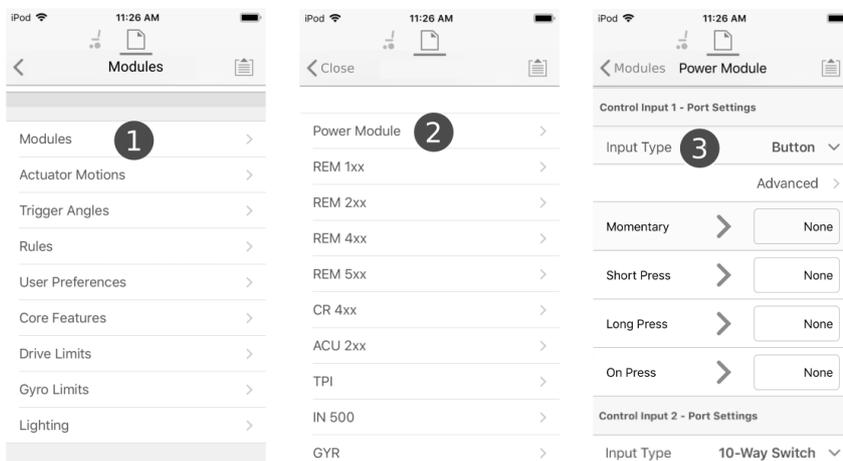


Fig. 9-172

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **Power Module (Modulo elettrico)**.
2. Andare a **Control Input 1 – Port Settings (Ingresso controllo 1 - Impostazioni delle porte)**.
3. Impostare **Input Type (Tipo di ingresso)** su **Button (Pulsante)**.

Assegna uscita regola 1

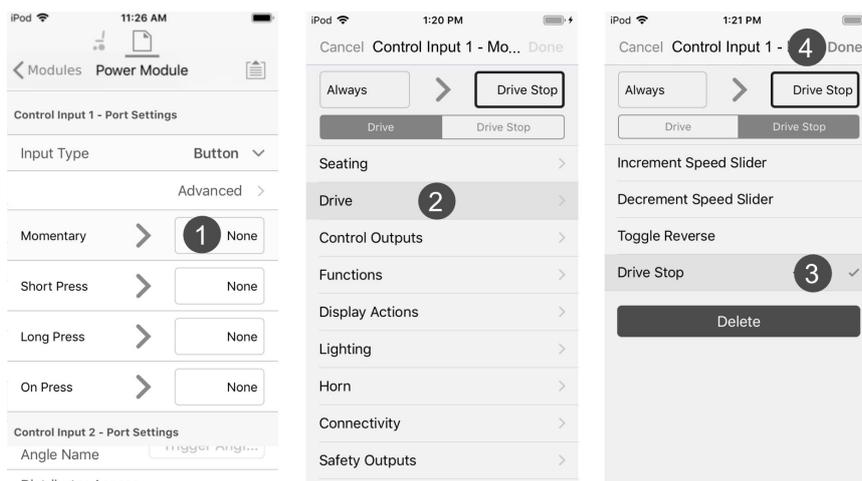


Fig. 9-173

1. Casella di selezione sul lato destro dello slot **Momentary (Momentaneo)**.
2. Assicurarsi che il pulsante di uscita sia evidenziato e selezionare **Drive (Unità)**.
3. Selezionare **Drive Stop (Interrompi guida)**.
4. Selezionare **Done (Fatto)**.

Assegna uscita regola 2

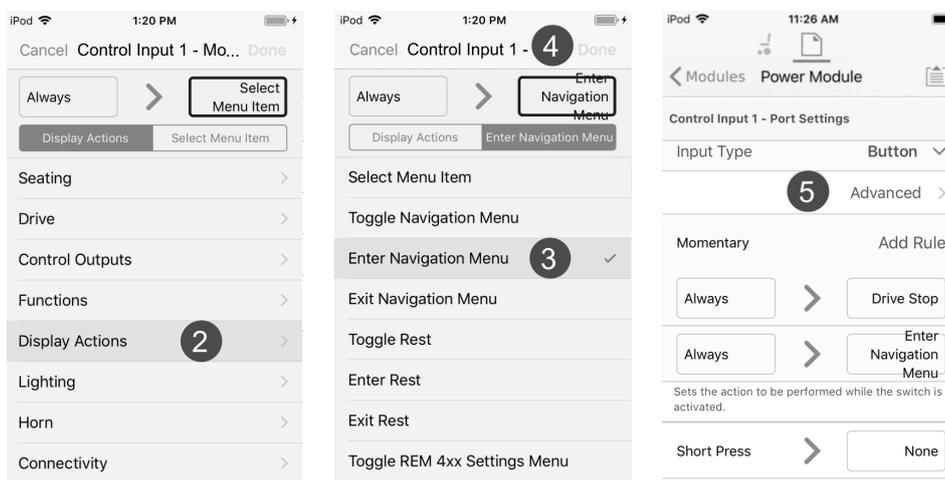


Fig. 9-174

1. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
2. Selezionare **Display Actions (Azioni di visualizzazione)**.
3. Selezionare **Enter Navigation Menu (Accedere al menu di navigazione)**.
4. Selezionare **Done (Fatto)**.
5. Viene visualizzato un riepilogo delle regole sempre.

Aggiunta di una regola con lo strumento per PC

1.

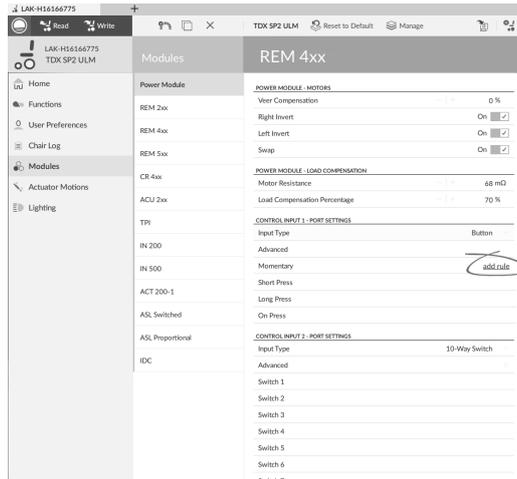


Fig. 9-175

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.

Assegna uscita regola 1

2.

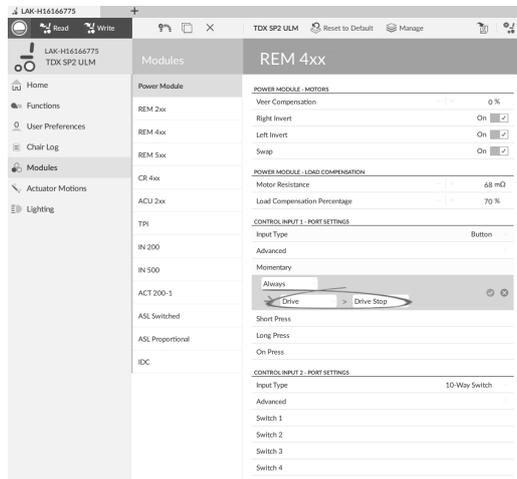


Fig. 9-176

Assegnare la condizione **Always (Sempre)** allo slot delle condizioni.
Assegnare l'uscita **Drive (Guida)** → **Drive Stop (Arresto guida)** allo slot di uscita.

3.

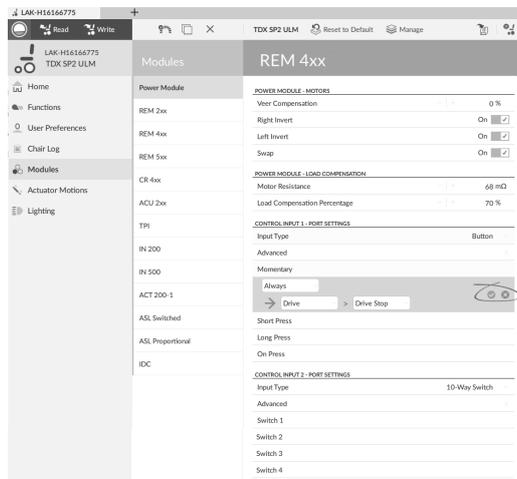


Fig. 9-177

Salvare la regola.

Assegnare la regola uscita 2

4. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
- 5.

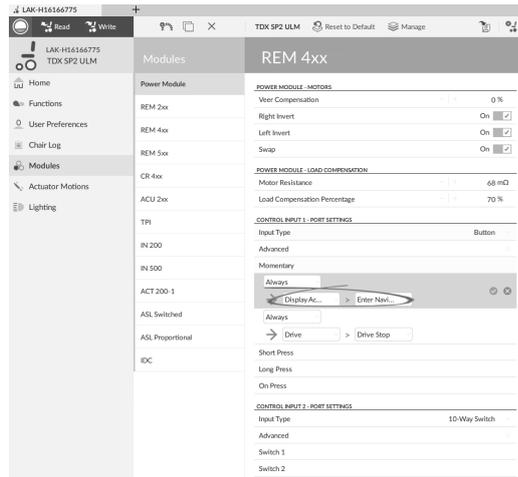


Fig. 9-178

Assegnare la condizione **Always (sempre)** allo slot delle condizioni.

Assegnare l'uscita **Display Action (Azione di visualizzazione)** → **Enter Navigation Menu (Accedere al menu di navigazione)** allo slot di uscita.

- 6.

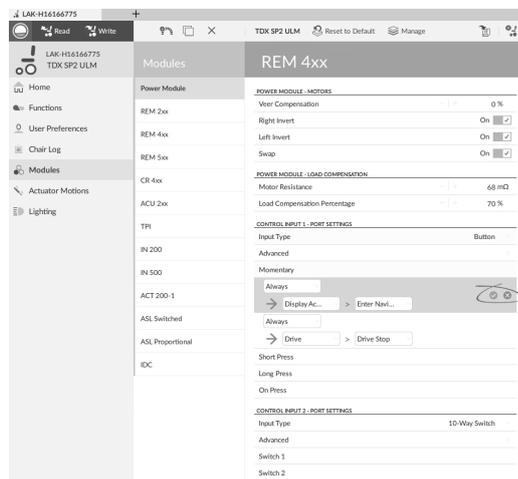


Fig. 9-179

Salvare la regola.

9.16.2 Regola condizionale

Una regola condizionale può essere utilizzata per attivare un'uscita da un ingresso, in base a una condizione. Ciò significa che ogni volta che viene attivato l'ingresso, viene attivata solo un'uscita la cui condizione è vera. Per creare una regola condizionale, è necessario selezionare un [ingresso] e specificare una [condizione] e una [uscita]. La regola condizionale può essere scritta come:

al [ingresso]
momento
di
se [condizione] è vera, attivare [uscita]

Questa regola indica che ogni volta che [input] viene attivato, viene attivato anche [output] se la [condizione] è vera. Se la [condizione] è falsa, [output] non viene attivata.

A un ingresso possono essere assegnate più regole condizionali che possono essere scritte come:

al [ingresso]
momento
di
se [condizione-1] è vera, attivare [uscita-1]

```

se [condizione-2] è vera, attivare [uscita-2]
...
...
se [condizione-n] è vera, attivare [uscita-n]

```

Questa regola indica che ogni volta che [input] viene attivato:

- se [condizione-1] è vera, attivare [uscita-1],
- se [condizione-2] è vera, attivare [uscita-2],
- e così via, fino al numero (n) di regole condizionali definite.
- Se una delle condizioni è falsa, la rispettiva uscita non viene attivata.

 Quando vengono assegnate più regole, ciascuna condizione viene valutata singolarmente ed è possibile che più uscite siano attivate contemporaneamente se è soddisfatta una di tali condizioni. Ciò potrebbe essere o meno intenzionale.

A una regola condizionale possono essere assegnate più uscite, che possono essere scritte come:

```

al [ingresso]
momento
di
    se [condizione] è vera,
        attivare [uscita-1]
        attivare [uscita-2]
        attivare [uscita-3]

```

Questa regola indica che quando [ingresso] è attivato, vengono attivate contemporaneamente [uscita-1], [uscita-2] e [uscita-3] se [condizione] è vera.

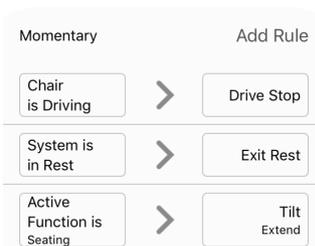


Fig. 9-180

Tre regole condizionali assegnate all'ingresso momentaneo del pulsante collegato al modulo elettrico. Quando si preme il pulsante:

- se la carrozzina sta guidando [condizione-1], la carrozzina interrompe la guida [uscita-1],
- se la carrozzina è in stato di riposo [condizione-2], il sistema esce dallo stato di riposo [uscita-2],
- se la funzione attiva è una funzione di seduta [condizione-3], la carrozzina attiva un'inclinazione [uscita-3].

Aggiunta della regola condizionale

In questo esempio, vengono aggiunte due regole condizionali per determinare l'uscita da una singola azione momentanea su un pulsante, collegata al pin CI-1 sul modulo elettrico:

se la carrozzina guida [condizione-1] quando viene premuto il pulsante [ingresso], la carrozzina inizia la commutazione in retromarcia [uscita-1]. Se la funzione di spostamento del mouse è attivata [condizione-2] quando viene premuto il pulsante [ingresso], viene eseguito un solo clic con il tasto sinistro [uscita-2].

La regola è simile alla seguente:

```

al [azione momentanea sul pulsante]
momento
di
    se [nella funzione di guida] è vero,
        attivare [commutazione in retromarcia]
    se [nella funzione di spostamento del mouse] è vero,
        attivare [clic singolo sul tasto sinistro]

```

- Uscita regola 1: se la carrozzina è in marcia, commutare in retromarcia.
- Uscita regola 2: Se nella funzione di spostamento del mouse, attivare un singolo clic con il tasto sinistro.

Aggiunta di una regola con lo strumento per iOS

Selezionare tipo di ingresso

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **Power Module (Modulo elettrico)** → **Control Input 1 – Port Settings (Ingresso di controllo 1 – Impostazioni delle porte)**.
Impostare **Input Type (Tipo di ingresso)** su **Button (Pulsante)**.

Assegna uscita regola 1

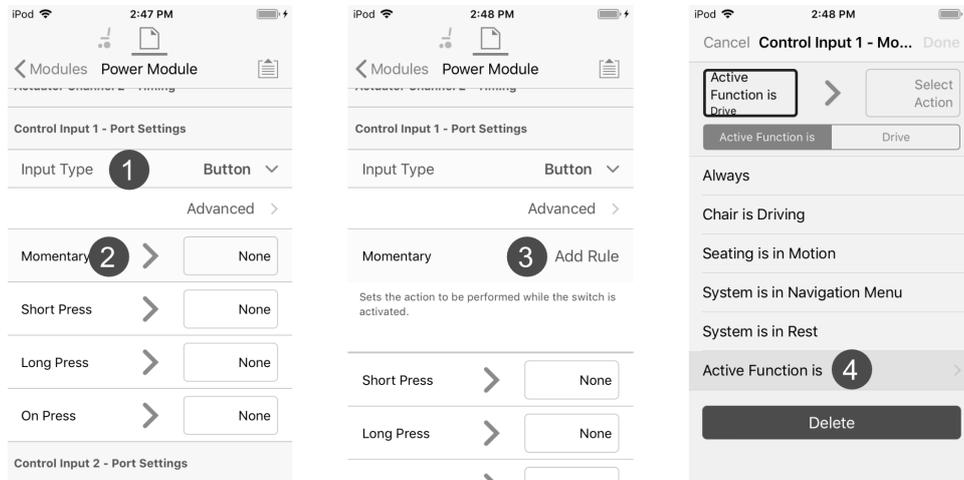


Fig. 9-181

2. Selezionare la voce di ingresso **Momentary (Momentaneo)**.
3. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
4. Selezionare **Active Function is (la funzione attiva è)**.
- 5.

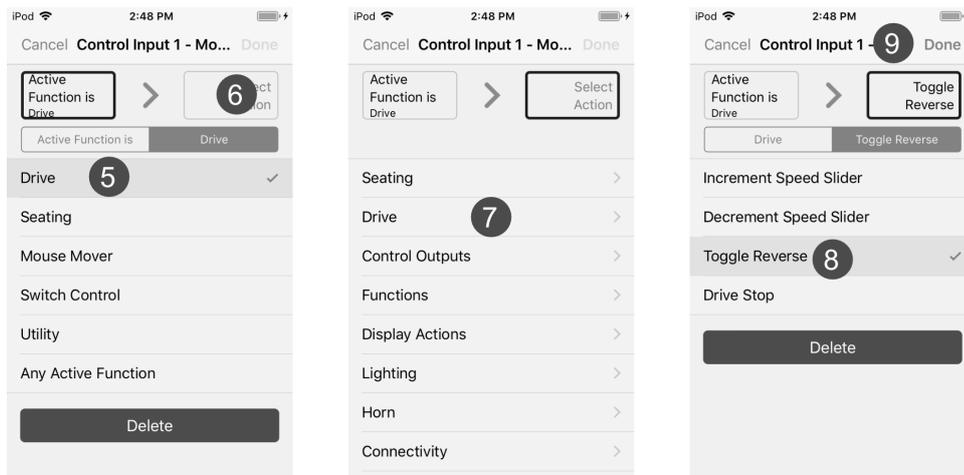


Fig. 9-182

- Selezionare **Drive (Guida)**.
6. Selezionare il pulsante di uscita.
7. Selezionare **Drive (Guida)**.
8. Selezionare **Toggle Reverse (Commutazione in retromarcia)**.
9. Selezionare **Done (Fatto)**.

Assegna uscita regola 2

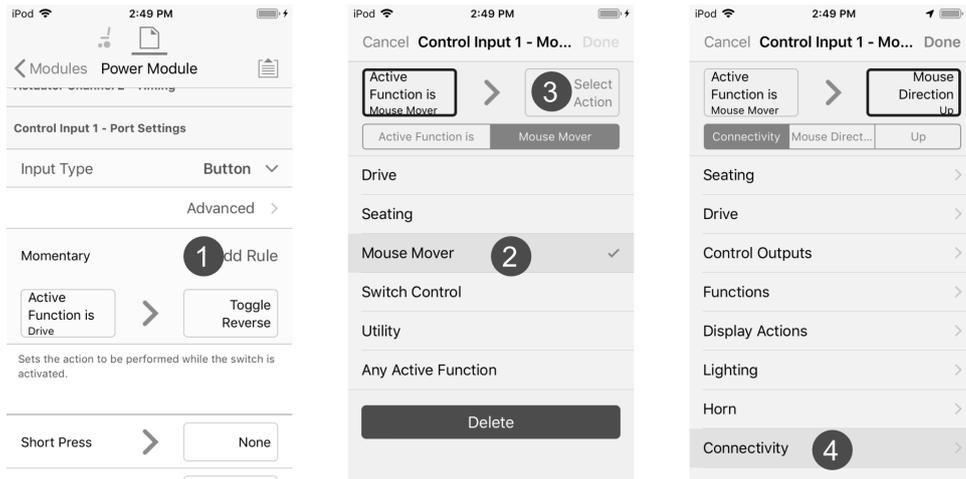


Fig. 9-183

1. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
2. Selezionare **Mouse Mover (Spostamento del mouse)**.
3. Selezionare il pulsante di uscita.
4. Selezionare **Connectivity (Connettività)**.
- 5.

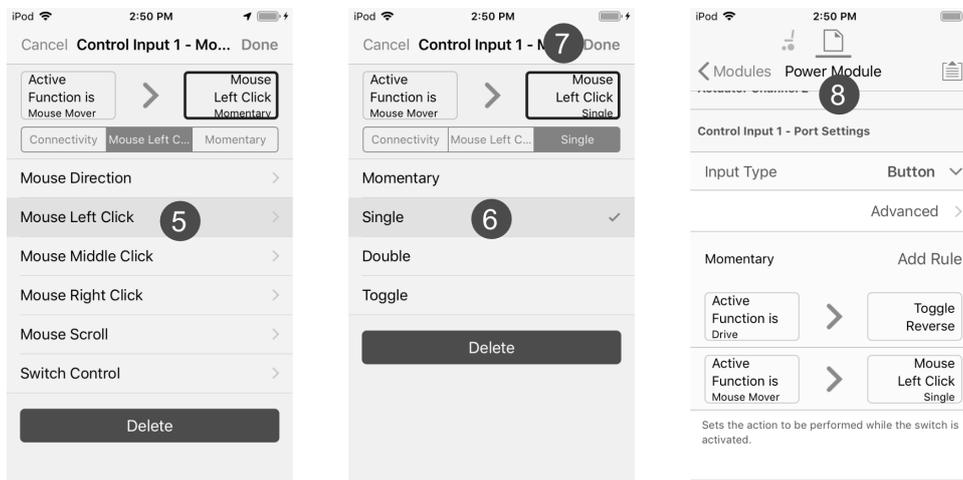


Fig. 9-184

6. Selezionare **Mouse Left Click (Clic sul tasto sinistro del mouse)**.
7. Selezionare **Single (Singolo)**.
8. Selezionare **Done (Fatto)**.
8. Viene visualizzato il riepilogo della regola condizionale.

Aggiunta di una regola con lo strumento per PC

1.

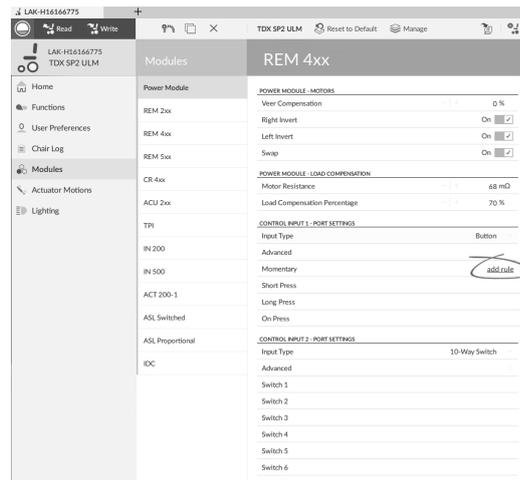


Fig. 9-185

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.

Assegna uscita regola 1

2.

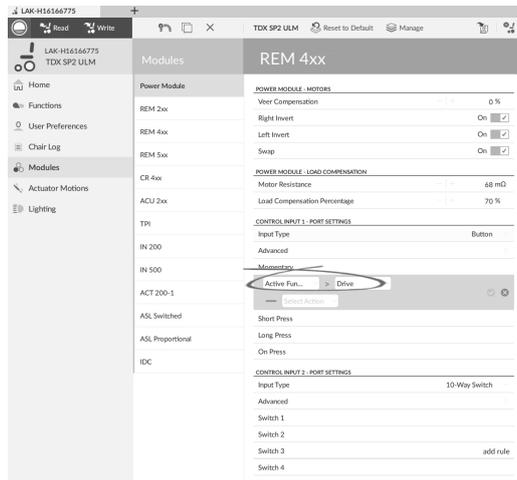


Fig. 9-186

Assegnare una condizione **Active Function is (la funzione attiva è) → Drive (Guida)** allo slot delle condizioni.

3.

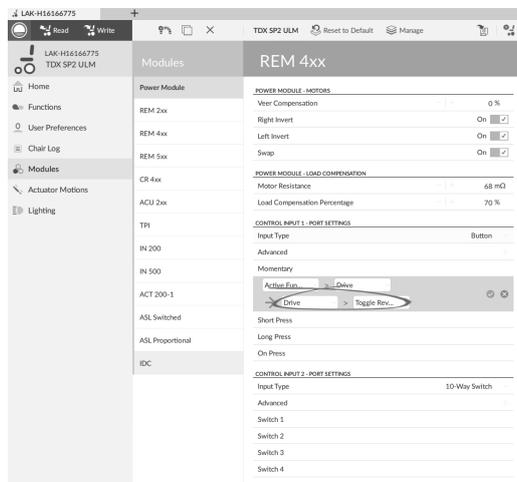


Fig. 9-187

Assegnare l'uscita **Drive (Guida) → Toggle Reverse (Commutazione in retromarcia)** allo slot di uscita.

4.

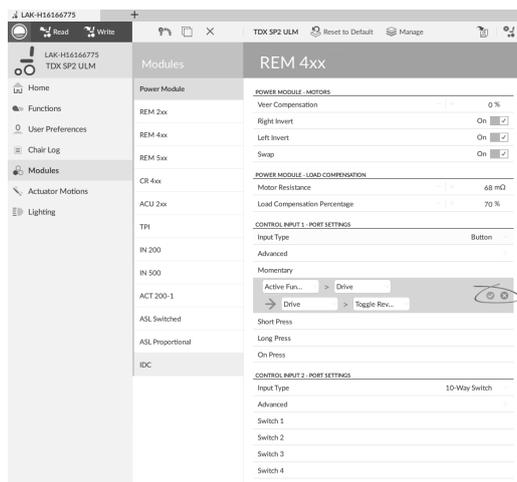


Fig. 9-188

Salvare la regola.

Assegnare la regola uscita 2

5. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
- 6.

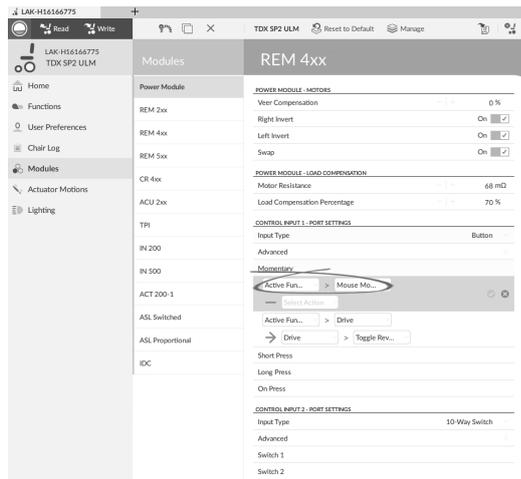


Fig. 9-189

Assegnare una condizione **Active Function is (la funzione attiva è)** → **Mouse Mover (Spostamento del mouse)** allo slot delle condizioni.

- 7.

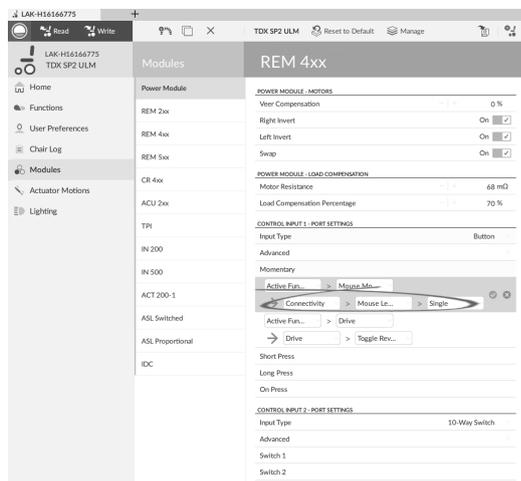


Fig. 9-190

Assegnare l'uscita **Connectivity (Connettività)** → **Mouse Left Click (Clic sul tasto sinistro del mouse)** → **Single (Singolo)** allo slot di uscita.

- 8.

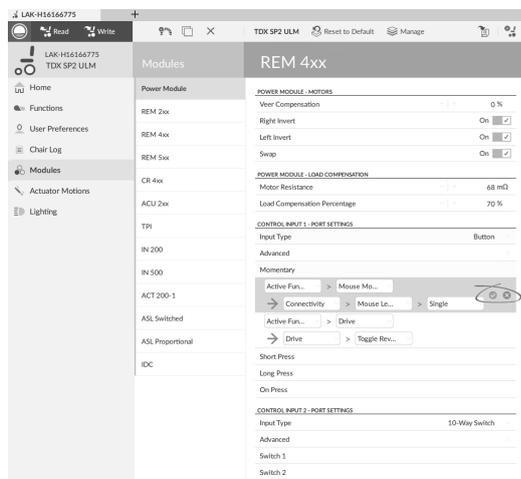


Fig. 9-191

Salvare la regola.

9.16.3 Regola condizionale/altrimenti

Una regola condizionale/altrimenti consente di attivare un'uscita da un ingresso singolo se una determinata condizione è vera. Altrimenti, un'uscita alternativa, viene attivata se la condizione è falsa. Per creare una regola condizionale/altrimenti, è necessario selezionare un [ingresso], una [condizione] e due uscite [uscita-1] e [uscita-2]. La prima uscita specificata si attiva se la [condizione] è vera. Altrimenti si attiva la seconda uscita se la [condizione] è falsa. La regola condizionale/altrimenti può essere scritta come:

```

al [ingresso]
momento
di
    se [condizione] è vera, attivare [uscita-1]
altrimenti attivare [uscita-2]

```

Aggiunta della regola condizionale/altrimenti



Fig. 9-192

In questo esempio viene aggiunta una regola condizionale/altrimenti per determinare l'uscita da una singola azione momentanea su un pulsante, collegata al pin CI-1 su un modulo elettrico:

Se il sistema è in stato di riposo [condizione] quando viene premuto il pulsante [ingresso], il sistema esce dal riposo [uscita-1]. Altrimenti il sistema accede allo stato di riposo [uscita-2], se il sistema non è in stato di riposo, quando viene premuto il pulsante.

La regola è simile alla seguente:

```

al [azione momentanea sul pulsante]
momento
di
    Se [sistema è in stato di riposo] è vero, attivare [Esci dallo stato di riposo]
altrimenti attivare [Accedi allo stato di riposo]

```

- Uscita regola 1: Uscire dallo stato di riposo (se il sistema si trova nello stato di riposo).
- Uscita regola 2: Accedere allo stato di riposo (altrimenti).

Aggiunta di una regola con lo strumento per iOS

Selezionare tipo di ingresso

1. Aprire **Modules (Moduli)** → **Power Module (Modulo elettrico)** → **Control Input 1 – Port Settings (Ingresso di controllo 1 – Impostazioni delle porte)**.
Impostare **Input Type (Tipo di ingresso)** su **Button (Pulsante)**.

Assegna uscita regola 1

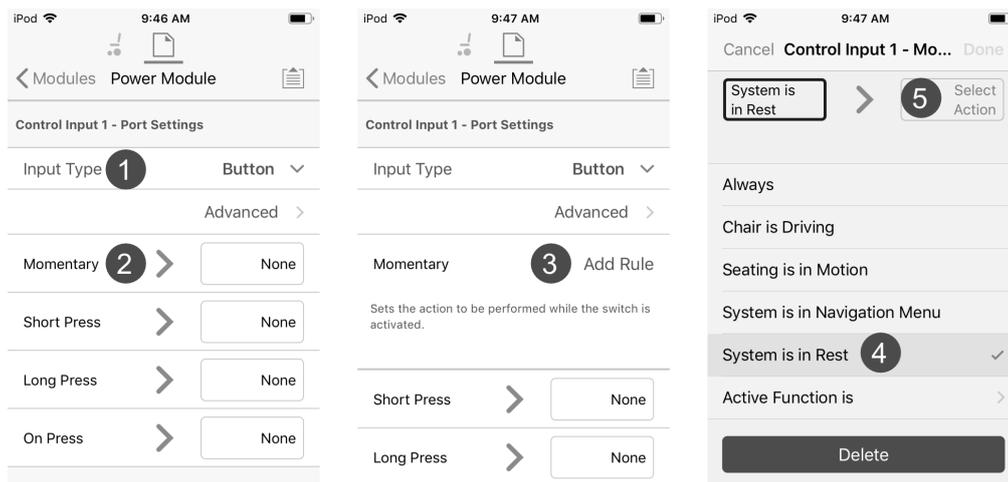


Fig. 9-193

2. Selezionare la voce di ingresso **Momentary (Momentaneo)**.
3. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
4. Selezionare **System is in Rest (il sistema accede allo stato di riposo)**.
5. Selezionare il pulsante di uscita.
- 6.

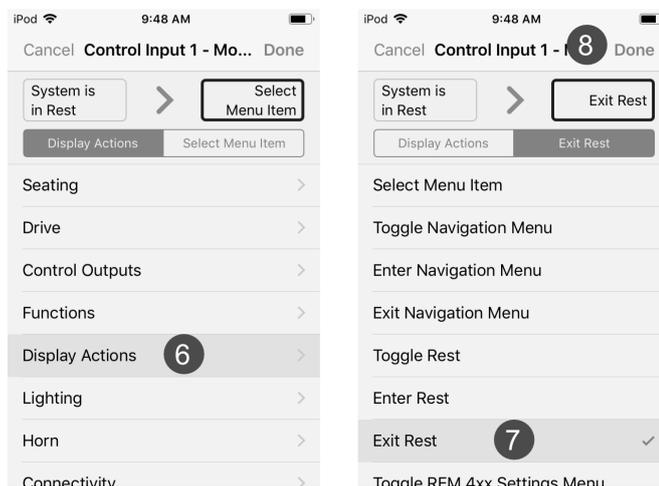


Fig. 9-194

7. Selezionare **Display Actions (Azioni di visualizzazione)**.
8. Selezionare **Exit Rest (Esci dallo stato di riposo)**.
8. Selezionare **Done (Fatto)**.

Assegna uscita regola 2

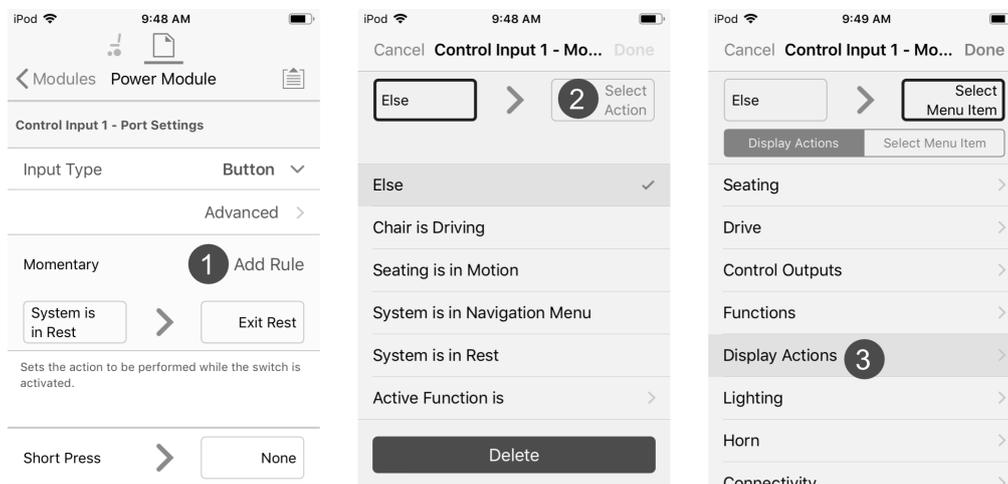


Fig. 9-195

1. Selezionare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.
2. Selezionare il pulsante di uscita.

3. Selezionare **Display Actions (Azioni di visualizzazione)**.

4.

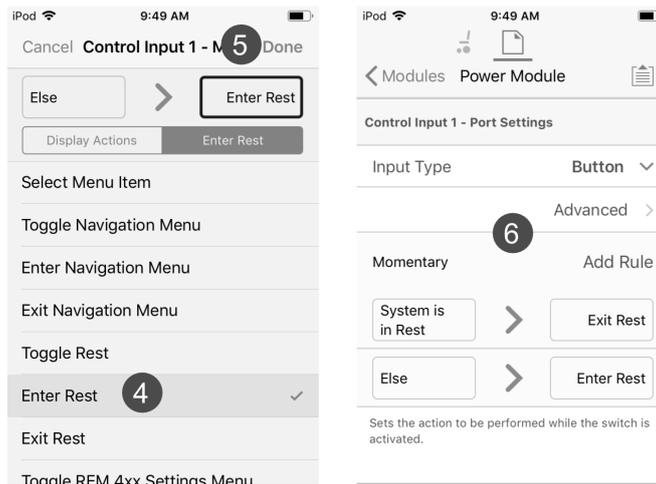


Fig. 9-196

Selezionare **Enter Rest (Accedi allo stato di riposo)**.

5. Selezionare **Done (Fatto)**.

6. Viene visualizzato il riepilogo della regola condizionale/altrimenti.

Aggiunta di una regola con lo strumento per PC

1.

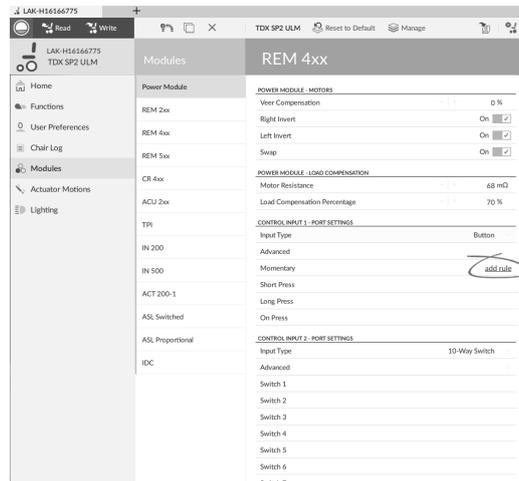


Fig. 9-197

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante **Add Rule (Aggiungi regola)**.

Assegna uscita regola 1

2.

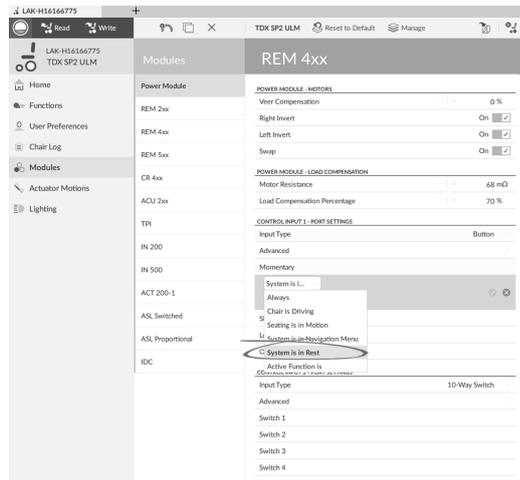


Fig. 9-198

Assegnare la condizione **System is in Rest**(Il sistema è nello stato di riposo) allo slot delle condizioni.

3.

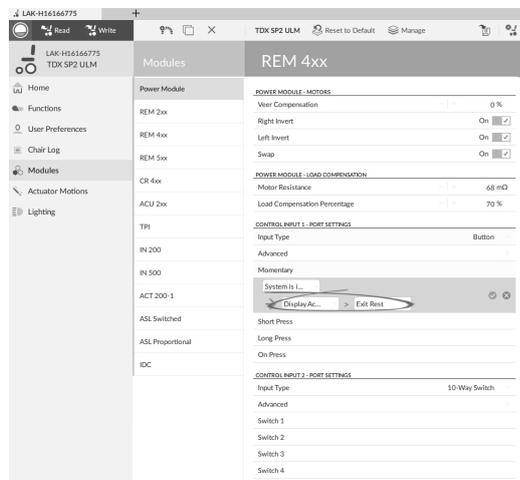


Fig. 9-199

Assegnare l'uscita **Display Actions (Azioni di visualizzazione)** → **Exit Rest (Esci dallo stato di riposo)** allo slot dell'uscita.

4.

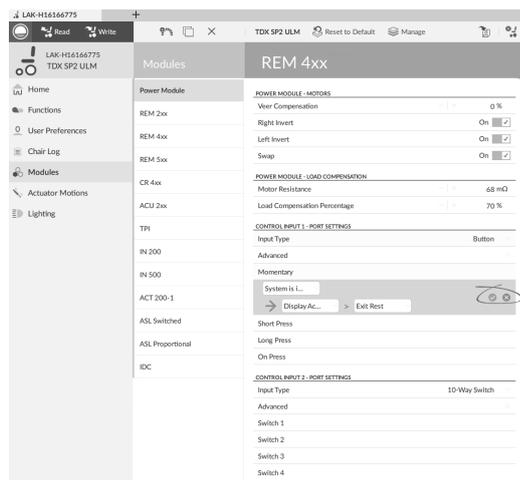


Fig. 9-200

Salvare la regola.

Assegnare la regola uscita 2

5.

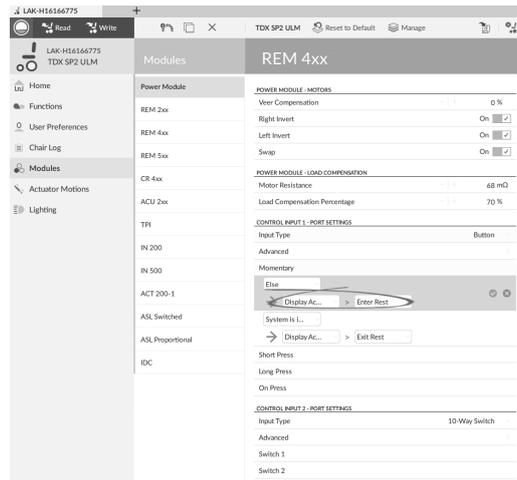


Fig. 9-201

Assegnare la condizione **Else (Altrimenti)** allo slot delle condizioni.
 Assegnare l'uscita **Display Actions (Azioni di visualizzazione)** → **Enter Rest (Accedere allo stato di riposo)** allo slot di uscita.

6.

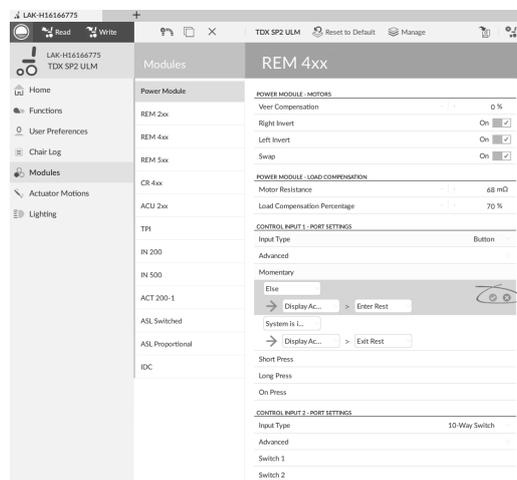


Fig. 9-202

Salvare la regola.

9.17 Installazione/Configurazione di interruttori alternativi

Esistono vari tipi di interruttori alternativi che si interfacciano in modo diverso al sistema. Per i componenti e i loro collegamenti particolari, vedere la seguente tabella.

| Componente | Collegamento |
|---|-------------------------------------|
| Kit tubo di respirazione per comando a succhio e soffio | Modulo di input IN5xx |
| Comando a testa a succhio e soffio | Modulo di input IN5xx |
| Joystick pediatrico compatto | Modulo di input IN5xx |
| Comando a testa | Porta bus (TPI) |
| Comando a mento | Porta bus (TPI) |
| Joystick compatto a interruttore singolo | Porta bus (TPI) |
| Comando di prossimità a quattro sensori | Porta bus (TPI) |
| Interruttore di spegnimento del comando | Porta ausiliaria (modulo elettrico) |

 Per ulteriori informazioni sull'installazione del comando a succhio e soffio, fare riferimento alla sezione 9.18 *Installazione per il comando a succhio e soffio, pagina 204*

-  Per installare un interruttore di spegnimento del comando, basta collegarlo al modulo elettrico tramite un cavo d'interfaccia e al connettore a 4 vie tramite il cavo Bus, vedere lo schema elettrico *3.8 Schemi elettrici, pagina 23*. Non è necessaria alcuna programmazione.

Programmazione con strumento per iOS

1. Aggiungere un nuovo profilo o aggiungere la funzione utilizzatore al profilo esistente. Per ulteriori informazioni sull'aggiunta di profili e funzioni, fare riferimento alla sezione *9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132*
2. Impostare **User Input (Input utilizzatore)** su **TPI** o su **IN 5xx**, a seconda dell'input del componente.
 -  Eseguire la stessa procedura per le funzioni di guida, di seduta e di connettività.
3. Dalla schermata **Home**, aprire **Modules (Moduli)** → **IN 5xx** o **TPI**, a seconda dell'unità del componente.

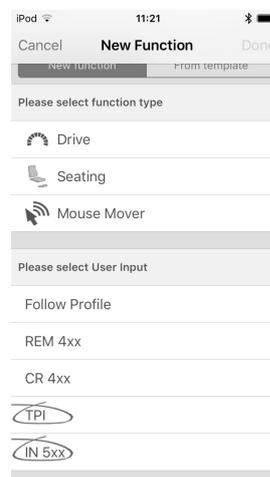


Fig. 9-203

4. Impostare **User Input Configuration (Configurazione input utilizzatore)** sul componente desiderato. Le opzioni sono:
 - Joystick proporzionale: Joystick pediatrico compatto, Comando a mento, Joystick compatto a interruttore singolo
 - Joystick proporzionale discreto: non in uso
 - Interruttori: Comando di prossimità a quattro sensori, Comando a testa a succhio e soffio
 - Comando a testa commutato: Comando a testa
 - Joystick commutato: non in uso
 - Comando a testa a succhio e soffio: Comando a soffio e succhio
5. Modificare gli altri parametri a seconda del componente. Per gli input commutati, quali il comando a Succhio e soffio, i parametri sono indicati in **User Preferences (Preferenze dell'utilizzatore)**, fare riferimento alla sezione *5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80*.

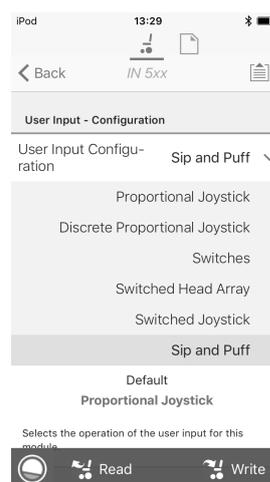


Fig. 9-204

Programmazione con strumento per PC

1. Aprire **Functions (Funzioni)**.
2. Aggiungere un nuovo profilo o aggiungere la funzione utilizzatore al profilo esistente. Per ulteriori informazioni sull'aggiunta di profili e funzioni, fare riferimento alla sezione *9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132*
3. Impostare **Function User Input (Input utilizzatore funzione)** su **Input Module (Modulo di input)** o su **Third Party (Terzi)**, a seconda dell'input del componente.
 -  Eseguire la stessa procedura per le funzioni di guida, di seduta e di connettività.
4. Aprire **Modules (Moduli)** → **IN 5xx** o **TPI**, a seconda dell'input del componente.

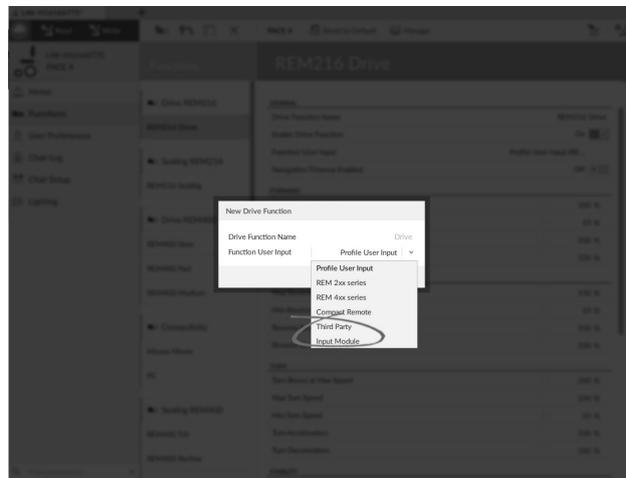


Fig. 9-205

5. Impostare **User Input Configuration (Configurazione input utilizzatore)** sul componente desiderato. Le opzioni sono:
 - Joystick proporzionale: Joystick pediatrico compatto, Comando a mento, Joystick compatto a interruttore singolo
 - Joystick proporzionale discreto: non in uso
 - Interruttori: Comando di prossimità a quattro sensori, Comando a testa a succhio e soffio
 - Comando a testa commutato: Comando a testa
 - Joystick commutato: non in uso
 - Comando a testa a succhio e soffio: Comando a soffio e succhio
6. Modificare gli altri parametri a seconda del componente. Per gli input commutati, quali il comando a Succhio e soffio, i parametri sono indicati in **User Preferences (Preferenze dell'utilizzatore)**, fare riferimento alla sezione *5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80*.

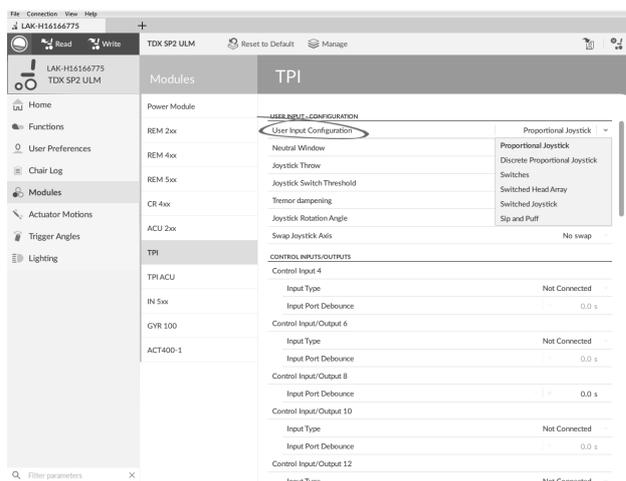


Fig. 9-206

9.18 Installazione per il comando a succhio e soffio

Un modulo a succhio e soffio è incluso nel modulo di input.

Un modulo a succhio e soffio fornisce all'utilizzatore la possibilità di attivare quattro input digitali con il proprio respiro tramite un tubo a seconda del livello di pressione, forte o leggero, e della direzione (succhio o soffio). Tali input possono essere utilizzati per controllare le azioni di guida o di seduta.

Strumento per iOS

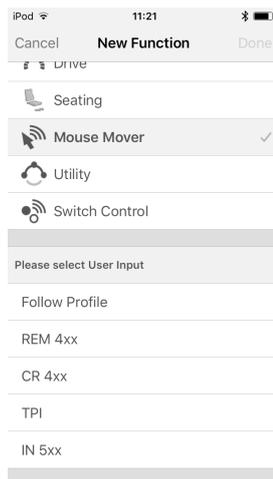


Fig. 9-207

Strumento per PC

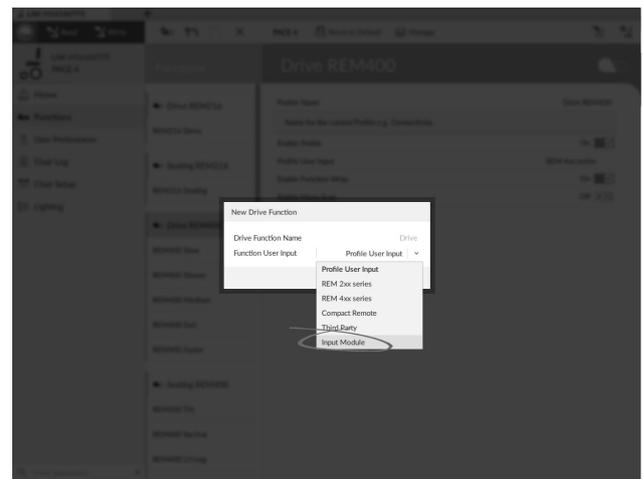


Fig. 9-208

1. Aprire **Functions (Funzioni)**.
2. Aggiungere la funzione utilizzatore per il modulo a succhio e soffio. Per ulteriori informazioni sull'aggiunta di profili e funzioni, fare riferimento alla sezione *9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132*
3. Impostare **Function User Input (Input utilizzatore funzione)** su **Input Module (Modulo di input)**.
 ⓘ Eseguire la stessa procedura per le funzioni di guida, di seduta e di connettività.
4. Aprire **Modules (Moduli)** → **IN 5xx**.
- 5.

Strumento per iOS

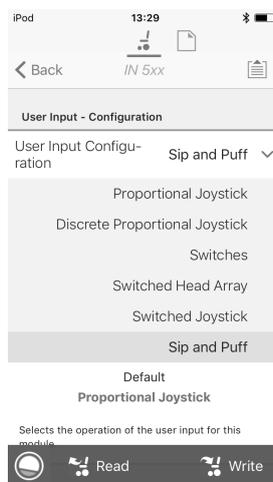


Fig. 9-209

Strumento per PC

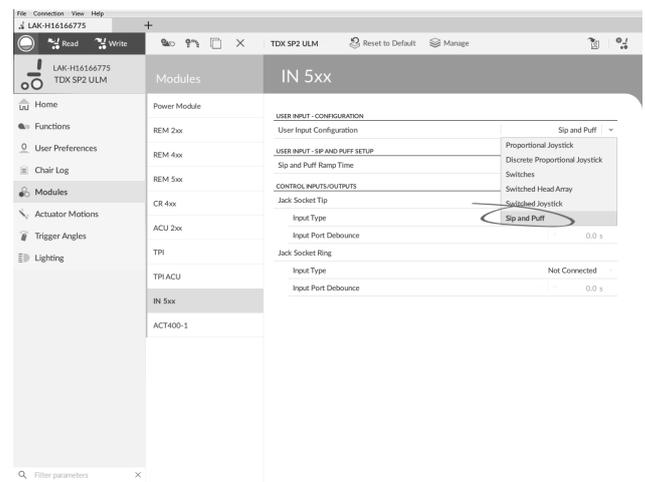


Fig. 9-210

6. Impostare **User Input Configuration (Configurazione input utilizzatore)** su **Sip and Puff (Succhio e soffio)**.
6. Calibrare il modulo a succhio e soffio, fare riferimento alla sezione *9.18.1 Calibrazione del comando a succhio e soffio, pagina 205*
7. Aprire **User Preferences (Preferenze dell'utilizzatore)** per regolare il comportamento di sterzata degli input commutati. Per ulteriori informazioni, vedere *5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80*.

9.18.1 Calibrazione del comando a succhio e soffio

ⓘ Quando si utilizza lo strumento di calibrazione, le operazioni di input principali, come la guida, sono disattivate. Ciò avviene per questioni di sicurezza al fine di evitare il funzionamento accidentali durante la calibrazione.

Esistono tre zone di pressione per ciascuna direzione di pressione (succhio e soffio):

- Zona neutra,
- zona leggera e
- zona forte.

La risposta del modulo a succhio e soffio a un input di succhio o soffio, dipende da in quale zona rientra la pressione: forte o leggera. Le pressioni entro una zona neutra vengono ignorate.

Poiché tutti gli utilizzatori hanno capacità diverse, il modulo a succhio e soffio può essere calibrato per modificare le dimensioni e la posizione di tali zone. Le zone devono essere impostate in modo che un utilizzatore possa controllare la carrozzina in modo comodo e costante. Uno strumento di calibrazione del succhio e del soffio viene utilizzato per determinare le soglie di pressione che definiscono le zone. Le soglie sono:

- limite minimo per soffio leggero,
- limite minimo per soffio forte,
- limite minimo per succhio leggero e
- limite minimo per succhio forte.

Per calibrare il modulo a succhio e soffio, occorre registrare le misurazioni della pressione da una serie di campioni di pressione eseguiti dall'utilizzatore e regolare di conseguenza la quattro soglie di pressione.

Calibrazione con strumento per iOS

1. Dalla schermata **Home**, aprire **Modules (Moduli)** → **IN 5xx**.
2. Toccare **Go to Sip And Puff Calibration (Accedi alla calibrazione del comando a succhio e soffio)**.

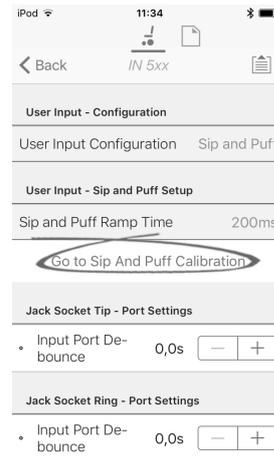


Fig. 9-211

- Ⓐ Zona neutra per input a succhio
- Ⓑ Livello di pressione
- Ⓒ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio leggero
- Ⓓ Zona leggera per input a succhio
- Ⓔ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio forte
- Ⓕ Zona forte per input a succhio
- Ⓖ Zona forte per input a soffio
- Ⓗ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio forte
- Ⓘ Zona leggera per input a soffio
- Ⓚ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio leggero
- Ⓛ Zona neutra per input a soffio

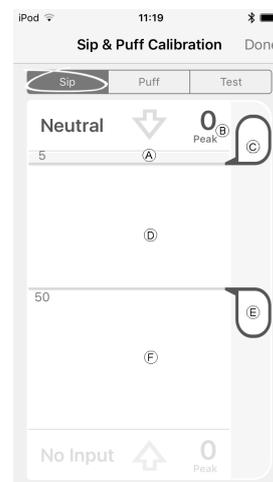


Fig. 9-212

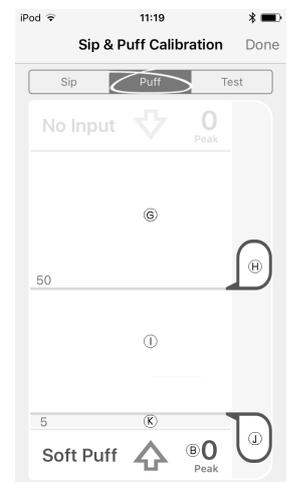


Fig. 9-213

3. L'utilizzatore emette un succhio forte e un succhio leggero in nessun ordine specifico, se la scheda **Sip (Succhio)** è aperta.
L'utilizzatore emette soffi forti e un soffi leggeri in nessun ordine specifico, se la scheda **Puff (Soffio)** è aperta.
Per ciascun succhio e ciascun soffio, sullo strumento di calibrazione viene registrato un livello di pressione Ⓑ. Sulla base di questi livelli registrati, è possibile determinare il miglior livello a cui impostare ciascuna soglia di pressione.
4. Trascinare i dispositivi di scorrimento delle soglie corrispondenti.
 - Per il succhio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓒ nella posizione appena sopra il succhio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓒ è nella zona neutra Ⓐ e viene ignorata. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓒ e al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓔ è nella zona leggera Ⓓ ed è considerata come succhio leggero.
 - Per il succhio forte, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓔ nella posizione appena sopra il succhio forte dell'utilizzatore. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓔ non è considerata come succhio forte. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓔ è nella zona forte Ⓕ ed è considerata come succhio forte.
 - Per il soffio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓘ nella posizione appena sotto il soffio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓘ è nella zona neutra Ⓛ e viene ignorata. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓘ e inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓗ è nella zona leggera Ⓘ ed è considerata come soffio leggero.
 - Per il soffio forte, trascinare dispositivo di scorrimento della soglia Ⓗ nella posizione appena sotto il soffio forte dell'utilizzatore. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓗ non è considerata come soffio forte. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓗ è nella zona forte Ⓖ ed è considerata come soffio forte.

Calibrazione con strumento per PC

1. Nella barra del menu, aprire **Connection (Collegamento)**.
2. Selezionare **Sip and Puff Calibration (Calibrazione del comando a succhio e soffio)**.



Fig. 9-214

- Ⓐ Zona forte per input a soffio
- Ⓑ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio forte
- Ⓒ Zona leggera per input a soffio
- Ⓓ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio leggero
- Ⓔ Zona neutra per input a soffio
- Ⓕ Zona neutra per input a succhio
- Ⓖ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio leggero
- Ⓗ Zona leggera per input a succhio
- Ⓙ Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio forte

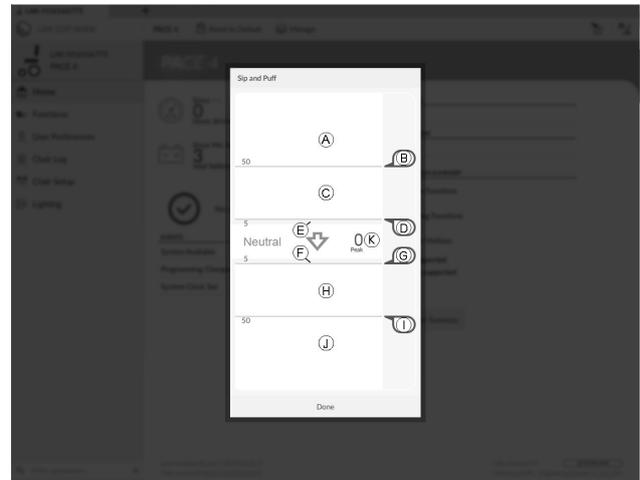


Fig. 9-215

- Ⓚ Zona forte per input a succhio
3. L'utilizzatore emette un soffio forte, un soffio leggero, un succhio forte e un succhio leggero in nessun ordine specifico. Per ciascun succhio e ciascun soffio, sullo strumento di calibrazione viene registrato un livello di pressione Ⓚ. Sulla base di questi livelli registrati, è possibile determinare il miglior livello a cui impostare ciascuna soglia di pressione.
 4. Trascinare i dispositivi di scorrimento delle soglie corrispondenti.
 - Per il soffio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓓ nella posizione appena sotto il soffio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓓ è nella zona neutra Ⓔ e viene ignorata. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓓ e inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓑ è nella zona leggera Ⓒ ed è considerata come soffio leggero.
 - Per il soffio forte, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓑ nella posizione appena sotto il soffio forte dell'utilizzatore. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓑ non è considerata come soffio forte. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓑ è nella zona forte Ⓐ ed è considerata come soffio forte.
 - Per il succhio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓖ nella posizione appena sopra il succhio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓖ è nella zona neutra Ⓔ e viene ignorata. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓖ e al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓚ è nella zona leggera Ⓗ ed è considerata come succhio leggero.
 - Per il succhio forte, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia Ⓚ nella posizione appena sopra il succhio forte dell'utilizzatore. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓚ non è considerata come succhio forte. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia Ⓚ è nella zona forte Ⓚ ed è considerata come succhio forte.

Tempo di accelerazione del succhio e soffio

Il **Sip and Puff Ramp Time (Tempo di accelerazione del succhio e soffio)** definisce quanto tempo un input di pressione deve rimanere nella zona leggera prima di essere registrato come succhio o soffio leggero. Di conseguenza, fornisce anche:

- il tempo necessario a un utilizzatore per passare dalla zona neutra alla zona forte e
- un filtro per qualsiasi rumore (pressione accidentali) ai confini della zona.

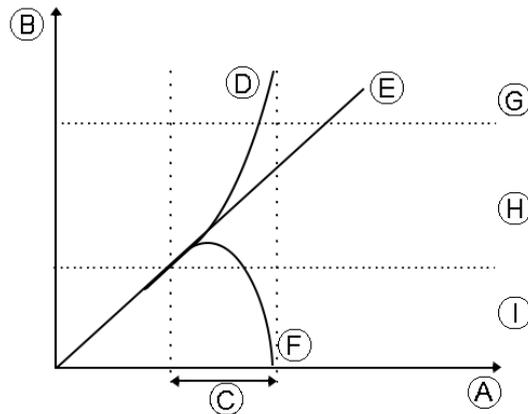


Fig. 9-216

Il tempo di accelerazione © inizia nel punto in cui l'input di pressione ④, ⑤ o ⑥ passa nella zona leggera ⑧, dalla zona neutra ①, quando la pressione aumenta, o dalla zona forte ⑥, quando la pressione diminuisce. Un input di pressione ④ che raggiunge la zona forte prima che sia trascorso il tempo di accelerazione, viene registrato come succhio o soffio forte. Un input di pressione ⑤ nella zona forte al termine del tempo di accelerazione viene registrato come succhio o soffio leggero. Gli input di pressione ⑥ che rientrano nella zona neutra prima che sia trascorso il tempo di accelerazione, non vengono registrati come un input.

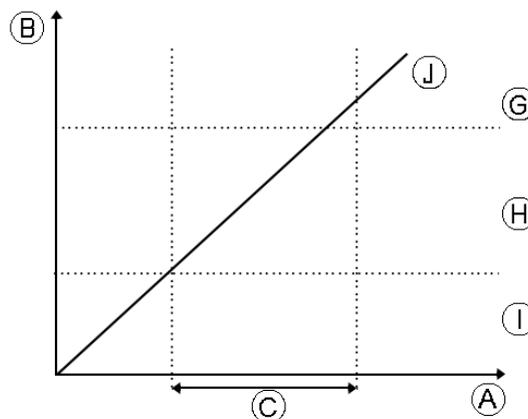


Fig. 9-217

Quando si imposta il **Sip and Puff Ramp Time (Tempo di accelerazione del succhio e soffio)**, occorre prestare attenzione agli utilizzatori che non possono produrre un succhio o un soffio forte entro il tempo di accelerazione. Se il tempo di accelerazione è impostato troppo breve, un utilizzatore potrebbe non essere in grado di raggiungere in tempo la zona forte ⑥ e viene registrato un succhio o un soffio leggero al posto di un succhio o un soffio forte. Per gli utilizzatore che necessitano di più tempo per raggiungere la zona forte, il tempo di accelerazione © deve essere prolungato, in modo che l'input di pressione ① venga registrato come succhio o soffio forte.

Strumento per iOS

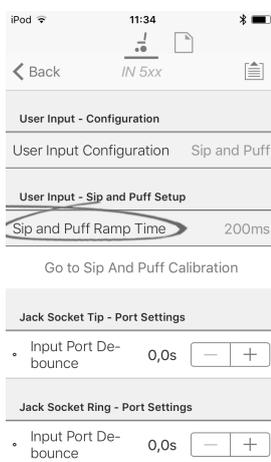


Fig. 9-218

Strumento per PC

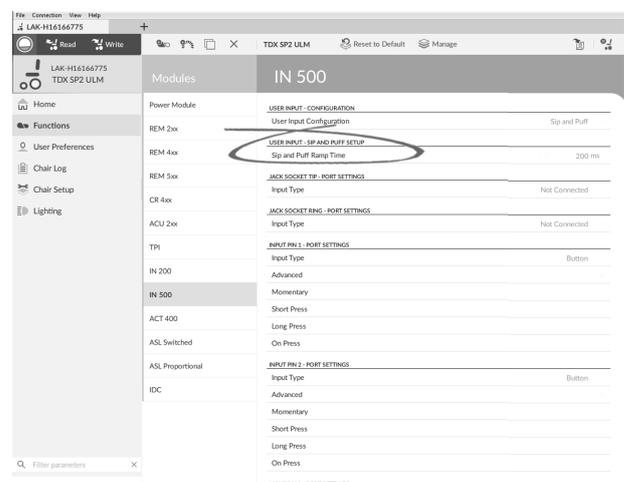


Fig. 9-219

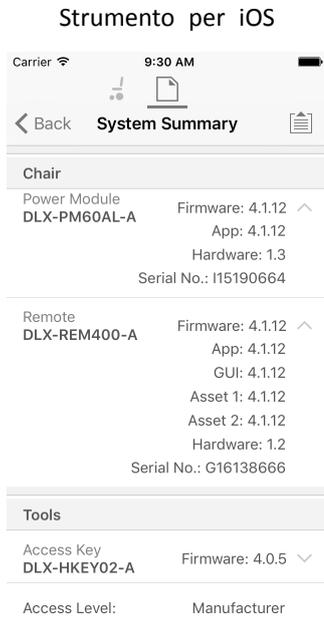
1. Aprire **Modules (Moduli)** → **IN 5xx**.
2. Regolare il **Sip and Puff Ramp Time (Tempo di accelerazione del succhio e soffio)**.

10 Diagnostica

Opzioni di diagnostica:

- riepilogo del sistema
- Errori attivi
- Registro degli eventi
- Statistiche sulla carrozzina
- Diagnostica in tempo reale

10.1 Visualizzare il System Summary (Riepilogo del sistema)



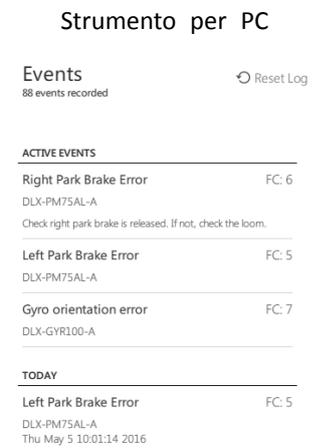
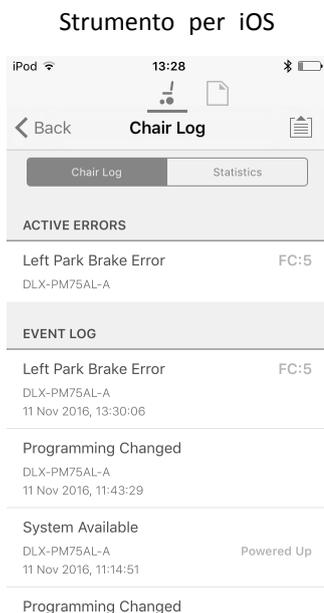
Fare clic sul pulsante **System Summary** (Riepilogo del sistema) per visualizzare la schermata **System Summary**.

La schermata **System Summary** (Riepilogo del sistema) mostra i dettagli relativi ai moduli collegati del sistema, come ad esempio:

- Moduli collegati
- Versione del software dei moduli
- Numero di serie dei moduli
- Livello di accesso della chiave LiNX Access

Fare clic sul pulsante **Back** (Indietro) o sul pulsante **Close** (Chiudi) per uscire da **System Summary** (Riepilogo del sistema).

10.2 Visualizzazione degli errori attivi



Fare clic sul pulsante **Active Errors** (Errori attivi) per visualizzare eventuali errori attivi. Ciascuna voce di registro mostra l'errore, il relativo codice di lampeggio (es. FC5) e la componente in cui si è verificato. Fare clic sul singolo errore per visualizzare una descrizione dello stesso con ulteriori informazioni utili.

Fare clic sul pulsante **Back** (Indietro) o sul pulsante **Close** (Chiudi) per uscire da **Active Errors** (Errori attivi).

10.3 Visualizzazione delle statistiche sulla carrozzina

Andare su **Chair Log (Registro della carrozzina)** per visualizzare un elenco completo e aggiornato di statistiche relative al sistema. Le statistiche sulla carrozzina sono suddivise nelle sezioni seguenti:

- Utilizzo della batteria
- Statistiche sulla guida

Strumento per iOS

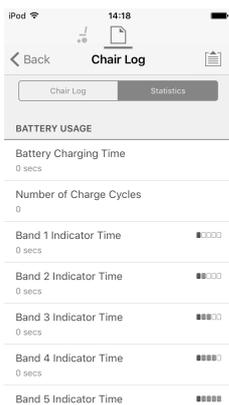


Fig. 10-1

Strumento per PC

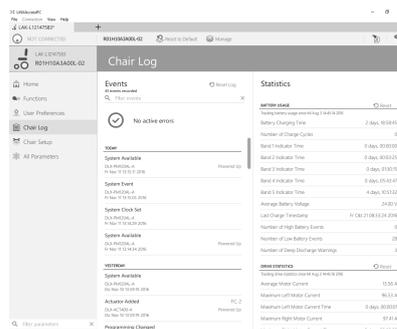


Fig. 10-2

Letture dell'utilizzo della batteria

Per ottenere maggiori informazioni su una statistica relativa alla batteria, fare clic sulla voce interessata e nel pannello di aiuto locale verrà visualizzata un'utile descrizione.

Le statistiche disponibili sono elencate nella tabella seguente.

| Statistiche di utilizzo della batteria | Dettagli |
|---|---|
| Tempo di ricarica della batteria | Durata della ricarica delle batterie. |
| Numero di cicli di carica | Numero di volte in cui le batterie sono state ricaricate. |
| Indicatore temporale di fascia 1 | Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 0 e 20%. |
| Indicatore temporale di fascia 2 | Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 20 e 40%. |
| Indicatore temporale di fascia 3 | Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 40 e 60%. |
| Indicatore temporale di fascia 4 | Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 60 e 80%. |
| Indicatore temporale di fascia 5 | Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 80 e 100%. |
| Tensione media della batteria | Tensione media della batteria nel corso degli ultimi 31 giorni. |
| Data e ora dell'ultima ricarica | Data e ora dell'ultima ricarica delle batterie. |
| Numero di eventi di alta tensione della batteria | Numero di avvertimenti relativi all'alta tensione della batteria. |
| Numero di eventi di bassa tensione della batteria | Numero di avvertimenti relativi alla bassa tensione della batteria. |

| | |
|---|--|
| Statistiche di utilizzo della batteria | Dettagli |
| Numero di avvertimenti di batteria scarica | Il numero di avvertimenti di batteria scarica. |
| Ultimo azzeramento di utilizzo della batteria | Data in cui queste statistiche sono state azzerate per l'ultima volta. |

Reimpostazione dell'utilizzo della batteria

1.

Strumento per iOS

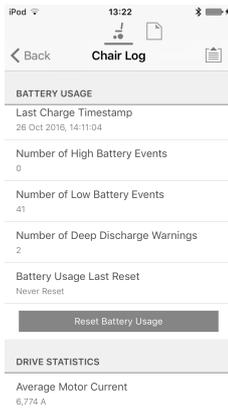


Fig. 10-3

Strumento per PC

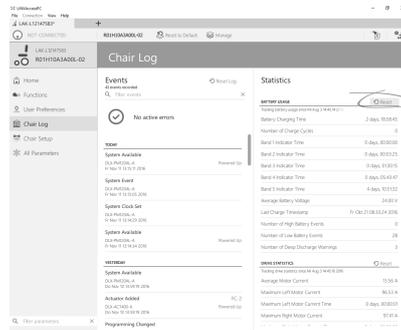


Fig. 10-4

Fare clic sul pulsante **Reset Battery Usage (Reimpostazione utilizzo batteria)**.

2.

Strumento per iOS

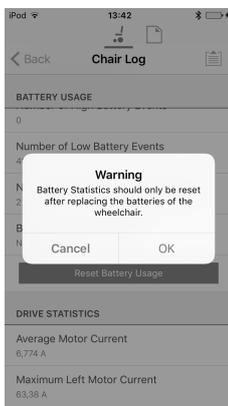


Fig. 10-5

Strumento per PC

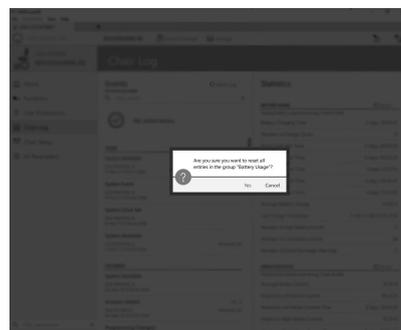


Fig. 10-6

Fare clic su **OK** o **Yes (Sì)** per continuare.

Letture delle statistiche di guida

Per visualizzare maggiori informazioni riguardo alle statistiche di guida, fare clic sul tipo di statistica e nel pannello di aiuto locale verrà visualizzata una descrizione.

Le statistiche disponibili sono elencate nella tabella seguente.

| | |
|--|--|
| Statistica di guida | Dettagli |
| Corrente media del motore | La corrente media tracciata da tutti i motori durante la guida. |
| Corrente massima del motore sinistro | La corrente di picco del motore misurata. |
| Tempo massimo corrente del motore sinistro | Tempo impiegato tracciando "l'assorbimento della corrente massima di guida". |
| Corrente massima del motore destro | La corrente di picco del motore misurata. |

| Statistica di guida | Dettagli |
|--|--|
| Tempo massimo corrente del motore destro | Tempo impiegato tracciando "l'assorbimento della corrente massima di guida". |
| Tempo di accensione | Tempo totale in cui il module elettrico della carrozzina è attivato. |
| Tempo di guida | Il tempo totale in cui la carrozzina è stata utilizzata. |
| Tempo medio di guida | Tempo medio di guida. |
| Tempo di corrente quasi massima | Tempo totale in cui la corrente è stata entro il 20% della soglia massima. |
| Distanza percorsa | La distanza totale percorsa da questa carrozzina in metri dopo essere stata reimpostata dall'utilizzatore. |
| Distanza totale percorsa | La distanza totale percorsa da questa carrozzina dopo essere stata reimpostata da un fornitore. |
| Ultima reimpostazione delle statistiche di guida | Data in cui queste statistiche sono state azzerate per l'ultima volta. |

Reimpostazione delle statistiche di guida

1.

Strumento per iOS



Fig. 10-7

Strumento per PC

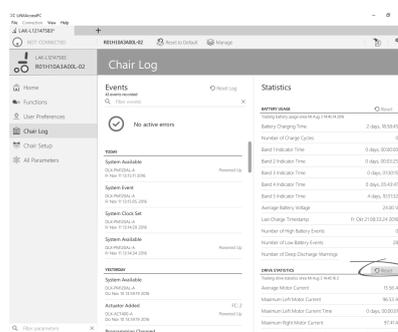


Fig. 10-8

Fare clic sul pulsante **Reset Drive Statistics (Reimpostazione statistiche di guida)**.

2.

Strumento per iOS

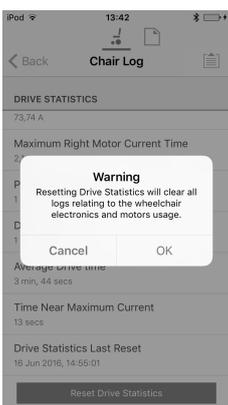


Fig. 10-9

Strumento per PC

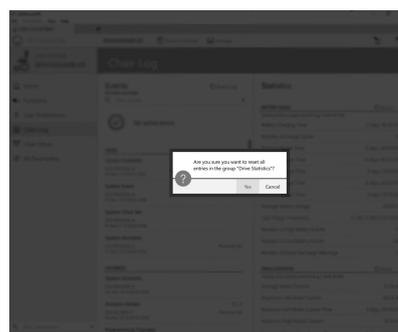


Fig. 10-10

Fare clic su **OK** o **Yes (Sì)** per continuare.

Fare clic sul pulsante **Back (Indietro)** o sul pulsante **Close (Chiudi)** per uscire da **Chair Statistics (Statistiche sulla carrozzina)**

10.4 Visualizzazione di Diagnostica in tempo reale

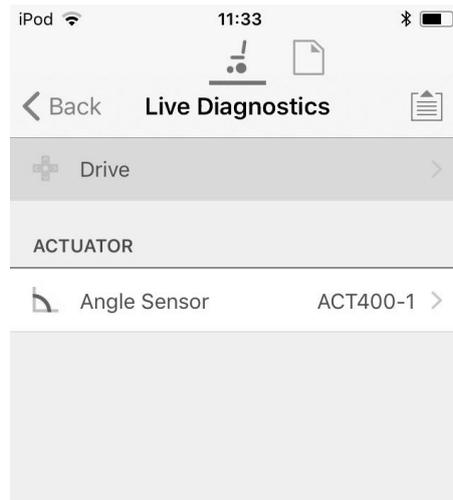


Fig. 10-11

Diagnostica in tempo reale è disponibile solo quando l'applicazione LiNX Access per iOS è collegata a una carrozzina. I parametri (vedere *Elenco di parametri, pagina 215*) sulla schermata Live Diagnostics (Diagnostica in tempo reale) è suddivisa in due categorie:

- Azionamento e
- Attuatori.

Elenco di parametri

Drive (Azionamento)

Richiesta di velocità (%)

Richiesta di svolta (%)

Motore sinistro

- Tensione (V)
- Corrente (A)
- Resistenza (mΩ)

Motore destro

- Tensione (V)
- Corrente (A)
- Resistenza (mΩ)

Tensione della batteria (V)

Selettore della velocità (%)

Actuators (Attuatori)

Angolo sensore (°)

1. Fare clic sul pulsante Live Diagnostics (Diagnostica in tempo reale).
2. Fare clic sulla categoria desiderata per visualizzare grafici e dati in tempo reale.
3. Fare doppio clic sul pulsante Back (Indietro) per uscire da Live Diagnostics (Diagnostica in tempo reale).

10.5 Svuotamento del registro degli eventi

Questa funzionalità è disponibile solo quando la carrozzina è in modalità **Connection context** (Contesto di collegamento).

Strumento per PC



Per svuotare il registro degli eventi, fare clic sul pulsante **Reset Log** (Azzera registro) sopra i registri.

11 Struttura del nome del programma

Per impostazione predefinita, il nome del file, del programma e del sistema si basano sulla configurazione della carrozzina. Il nome del programma può essere modificato con un nome più facilmente riconoscibile.

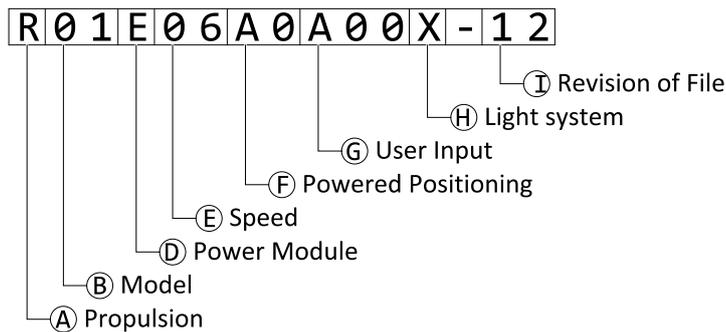


Fig. 11-1 Esempio di nome del programma Kite (motore a 2 poli, per la sola guida) utilizzando il formato dei nomi fino a luglio 2018

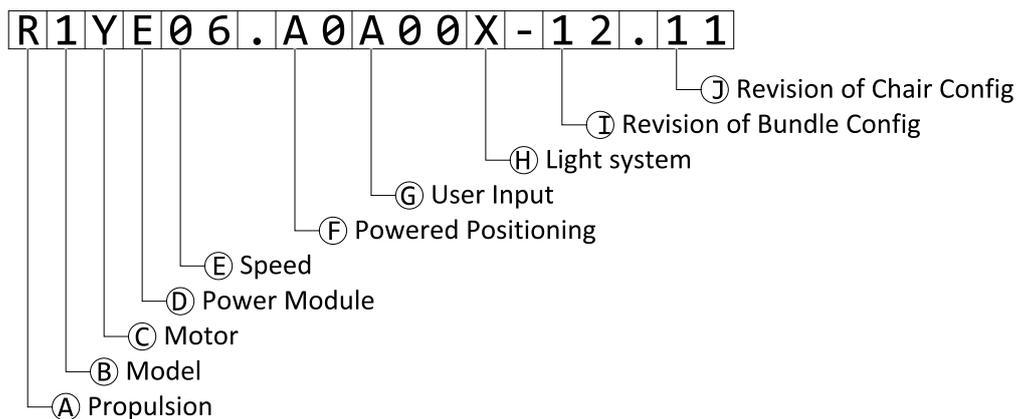


Fig. 11-2 Esempio di nome del programma Kite (motore a 2 poli, per la sola guida) utilizzando il formato dei nomi a partire da agosto 2018

| | |
|-----|---|
| (A) | Propulsione |
| (B) | Modello |
| (C) | Motore |
| (D) | Modulo elettrico |
| (E) | Velocità |
| (F) | Posizionamento elettrico |
| (G) | Input utilizzatore |
| (H) | Impianto di illuminazione |
| (I) | Revisione del file bundle di configurazione |
| (J) | Revisione della configurazione della carrozzina |

11.1 Formato dei nomi

| | Fino a luglio 2018 | A partire da agosto 2018 |
|---|---|--|
| Ⓐ | R = Trazione posteriore C = Trazione centrale F = Trazione anteriore | |
| Ⓑ | 01 = Kite 02 = TDX SP2 - motori Legacy 12 = TDX SP2 - motori DuraWatt 03 = Bora/Spectra XTR 04 = Fox 05 = Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore 06 = Storm ⁴ Max | 1 = Kite 2 = TDX SP2 3 = Bora/Spectra XTR 4 = Fox 5 = Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore, Storm ⁴ Max 6 = non in uso 7 = Stream 8 = Pronto M41 9 = AVIVA |
| Ⓒ | Non in uso. Incluso in Ⓑ. | Z = Motore in linea Y = 2 poli (bassa velocità) X = 2 poli (alta velocità) W = 4 poli tradizionale (bassa velocità) V = 4 poli tradizionale (alta velocità) U = 4 poli tradizionale (HD) T = DuraWatt (bassa velocità) S = DuraWatt (alta velocità) R = DuraWatt (altissima velocità) Q = OPS Drive (bassa velocità) P = OPS Drive (alta velocità) O = OPS Drive (altissima velocità) |
| Ⓓ | | A = non utilizzato B = non utilizzato C = DLX-PM60 D = non utilizzato E = DLX-PM75 F = DLX-PM75AL G = DLX-PM120 H = DLX-PM120AL |

| | Fino a luglio 2018 | A partire da agosto 2018 |
|---|---|---|
| ⑤ | 03 06 08 10 12 | |
| ⑥ | <p>A1 = Inclinazione «a perno fisso» (20°) A2 = Inclinazione elettrica (30°), spostamento del baricentro A3 = Dispositivo di sollevamento del sedile e inclinazione elettrica (300 mm, 30°), spostamento del baricentro A4 = Inclinazione elettrica (12°) A5 = Dispositivo di sollevamento del sedile e inclinazione elettrica (300 mm, 28°), spostamento del baricentro A6 = Dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) A7 = Recaro con inclinazione «a perno fisso» a perno fisso (25°) A8 = Recaro con dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) A9 = Ultra Low Maxx con inclinazione (50°), spostamento del baricentro B0 = Ultra Low Maxx con dispositivo di sollevamento combinato e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro</p> | <p>Drive only (Per sola guida) A0 = senza attuatori³ Standard seat / Modulite seat (Sedile Standard / Modulite) A1 = Inclinazione «a perno fisso» (20°) A2 = Inclinazione elettrica (30°), spostamento del baricentro A3 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 30°), spostamento del baricentro A4 = Dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) Max seat (Sedile Max) B1 = Inclinazione «a perno fisso» a perno fisso di 25° B2 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 28°), spostamento del baricentro Recaro seat (Sedile Recaro) C1 = Inclinazione «a perno fisso» a perno fisso (25°) C2 = Dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) Sedile Ultra Low Maxx D1 = Inclinazione elettrica (50°), spostamento del baricentro + LNX D2 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro + LNX D3 = Inclinazione elettrica (50°), spostamento del baricentro + ADP D4 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro + ADP D5 = Inclinazione elettrica (50°), spostamento del baricentro, Pivot Plus D6 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro, Pivot Plus</p> |

3. Con impianto di illuminazione in dotazione: utilizzare il profilo A1, B1 o C1 (in base al sedile)

| | Fino a luglio 2018 | A partire da agosto 2018 |
|---|--|---|
| Ⓒ | A00 = DLX-REM1XX/DLX-REM2XX + DLX-REM050 A01 = DLX-REM2XX + LNX A02 = DLX-REM2XX + ADP A02 = DLX-REM2XX + ADP A03 = DLX-REM2XX + Pivot Plus A04 = DLX-REM2XX/400 + ACU200 B01 = DLX-REM400 + 4Q-P + LNX B02 = DLX-REM400 + 4Q-P + ADP B03 = DLX-REM400 + 4Q-P + Pivot Plus C01 = DLX-REM400 + 3Q-D + LNX C02 = DLX-REM400 + 3Q-D + ADP C03 = DLX-REM400 + 3Q-D + Pivot Plus C04 = DLX-REM400 + 4Q-D + LNX C05 = DLX-REM400 + 4Q-D + ADP C06 = DLX-REM400 + 4Q-D + Pivot Plus | A00 = DLX-REM1XX/DLX-REM2XX + DLX-REM050 ⁴ A04 = DLX-REM2XX/400 + ACU200 B02 = DLX-REM400 + 4Q-P C01 = DLX-REM400 + 3Q-D C04 = DLX-REM400 + 4Q-D |
| Ⓓ | | T = tradizionale L = LED X = senza illuminazione ^{5,6} |
| ① | Revisione del file | Revisione della configurazione bundle |
| ① | Non in uso. Incluso in ①. | Revisione della configurazione della carrozzina |

4. Utilizzare solo con DLX-REM1XX o DLX-REM050 in dotazione alla carrozzina. In caso contrario, utilizzare il profilo A04.

5. Se sono disponibili solo programmi con impianto di illuminazione attivo: utilizzare il profilo LED.

6. Per impostazione predefinita, i programmi Ultra Low Maxx prevedono con impianto di illuminazione disattivato: per attivare l'impianto di illuminazione, vedere *Modifica dei parametri di illuminazione* e *9.7 Modifica dei parametri di illuminazione, pagina 147*.

11.2 Schema di utilizzo

| Modello | Motore | | | | | | | | | | | | |
|--|---|---|--------|---|--------|---|--------|--|---------|--------|---|---------|--|
| |  |  | |  | |  | |  | | |  | | |
| | (Z) | LS (Y) | HS (X) | LS (W) | HS (V) | HD (U) | LS (T) | HS (S) | UHS (R) | LS (Q) | HS (P) | UHS (O) | |
| AVIVA FX | - | - | - | - | - | - | X | X | X | - | - | - | |
| AVIVA RX | - | - | - | - | - | - | X | X | X | X | X | X | |
| Bora/ Spectra XTR | - | X | X | X | X | - | - | - | - | - | - | - | |
| Fox | X | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | - | |
| Kite | - | X | X | X | X | - | - | - | X | - | - | - | |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | - | - | - | X | X | - | - | - | X | - | - | - | |
| Storm ⁴ Max | - | - | - | - | - | X | - | - | - | - | - | - | |
| TDX SP2 | - | - | - | X | X | - | X | X | X | X | X | X | |

| Motore | | Tipo di modulo elettrico di LiNX | Velocità | | | | |
|--------|--------------------------------------|----------------------------------|----------|----|----|----------------|----|
| | | | 03 | 06 | 08 | 10 | 12 |
| Z | Motore in linea | DLX-PM60 | X | X | X | - | - |
| Y | 2 poli (bassa velocità) | DLX-PM75 / DLX-PM75AL | X | X | - | - | - |
| X | 2 poli (alta velocità) | | - | - | X | X | - |
| W | 4 poli tradizionale (bassa velocità) | DLX-PM120 / DLX-PM120AL | X | X | - | - | - |
| V | 4 poli tradizionale (alta velocità) | | - | - | X | X | - |
| U | 4 poli tradizionale (HD) | | - | X | - | - | - |
| T | DuraWatt (bassa velocità) | | - | X | - | - | - |
| S | DuraWatt (alta velocità) | | - | - | X | X | - |
| R | DuraWatt (altissima velocità) | | - | - | - | x ⁷ | X |
| Q | OPS Drive (bassa velocità) | | X | X | - | - | - |
| P | OPS Drive (alta velocità) | | - | - | - | X | - |
| O | OPS Drive (altissima velocità) | | - | - | - | - | X |

| Modello | Posizionamento elettrico | | | |
|---|----------------------------|-----------------------|-----------------------------|-----------------------|
| | Sedile Standard / Modulite | Max seat (Sedile Max) | Recaro seat (Sedile Recaro) | Sedile Ultra Low Maxx |
| AVIVA FX | X | - | - | X |
| AVIVA RX | X | - | - | X |
| Bora/Spectra XTR | X | X | - | - |
| Fox | X | - | - | - |
| Kite | X | X | - | - |
| Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore | X | - | X | - |

7. Solo per la Francia

| Modello | Posizionamento elettrico | | | |
|------------------------|---------------------------|-----------------------|-----------------------------|-----------------------|
| | Sedile Standard / Modulte | Max seat (Sedile Max) | Recaro seat (Sedile Recaro) | Sedile Ultra Low Maxx |
| Storm ⁴ Max | x | x | - | - |
| TDX SP2 | x | x | - | x |

**Italia:**

Invacare Mecc San s.r.l.,
Via dei Pini 62,
I-36016 Thiene (VI)
Tel: (39) 0445 38 00 59
servizioclienti@invacare.com
www.invacare.it

Schweiz / Suisse / Svizzera:

Invacare AG
Neuhofweg 51
CH-4147 Aesch BL
Tel: (41) (0)61 487 70 80
Fax: (41) (0)61 488 19 10
switzerland@invacare.com
www.invacare.ch

