

Invacare® LiNX



fr **Système de commandes**
Manuel de maintenance



REVENDEUR : conservez ce manuel.
Les procédures figurant dans ce manuel DOIVENT être exécutées
par un technicien qualifié.



Yes, you can.®

© 2023 Invacare Corporation

Tous droits réservés. La republication, la duplication ou la modification de tout ou partie du présent document est interdite sans l'accord écrit préalable d'Invacare. Les marques commerciales sont identifiées par ™ et ®. Toutes les marques commerciales sont détenues par ou cédées sous licence à Invacare Corporation ou ses filiales, sauf stipulation contraire.

Invacare se réserve le droit de modifier les caractéristiques des produits sans préavis.

Sommaire

1 Généralités	5
1.1 Introduction	5
1.2 Informations d'ordre général	5
1.3 Symboles figurant dans ce manuel	5
1.4 Images figurant dans ce manuel	6
2 Sécurité	7
2.1 Informations de sécurité	7
2.2 Informations de sécurité relatives au système électrique	7
3 Montage	9
3.1 Couples de serrage	9
3.2 Tableau de conversion des mesures impériales en mesures métriques	9
3.3 Vue d'ensemble des composants	11
3.4 Montage du module de puissance	17
3.5 Positions de montage sur les fauteuils roulants	19
3.6 Broches de sortie des ports	20
3.7 Configuration des ports des vérins (configuration d'usine)	20
3.7.1 Configuration des ports pour les systèmes équipés de DLX-REM2xx (UE - Version avec siège Modulite)	21
3.7.2 Configuration du port sur les systèmes non extensibles (version États-Unis)	22
3.7.3 Configuration du port pour les systèmes équipés du DLX-REM400 et du DLX-REM500 (avec siège Ultra Low Maxx)	23
3.7.4 Configuration des ports pour les Functionkeys	24
3.8 Schémas de câblage	24
3.8.1 Câblage pour système d'assise Modulite	25
3.8.2 Câblage pour système d'assise Modulite (Pronto M41 uniquement)	32
3.8.3 Câblage pour système d'assise Modulite (Fox uniquement)	33
3.8.4 Câblage pour système d'assise Ultra Low Maxx	36
3.9 Montage des manipulateurs principaux	40
3.9.1 Montage de manipulateurs sur un support de manipulateur standard	40
3.9.2 Montage de manipulateurs sur un support de manipulateur escamotable	41
3.9.3 Montage de manipulateurs sur un support de manipulateur Quad Link	43
3.9.4 Montage de manipulateurs sur des supports de manipulateur pour tierce-personne	44
3.9.5 Montage des commutateurs à bascule sur le DLX-REM400	47
3.10 Montage des manipulateurs principaux sur le support central escamotable	48
3.11 Montage des manipulateurs secondaires	50
3.11.1 Montage de l'adaptateur KCLICKfix pour IDC	50
3.11.2 Montage du DLX-ACU200	50
3.11.3 Montage du DLX-CR400	53
3.11.4 Montage du DLX-REM050	55
3.12 Montage des composants ASL	56
3.12.1 Montage des boîtiers d'interface	56
3.12.2 Fixation du joystick compact à commutateur simple	60
3.12.3 Montage du joystick Micro Extremity Control	64
3.12.4 Montage du joystick compact pédiatrique	67
3.12.5 Montage du plateau Eclipse avec capteurs de proximité	71
3.13 Montage du commutateur 10 voies	71
3.13.1 Montage du commutateur 10 voies pour Modulite	72
3.13.2 Montage du commutateur 10 voies pour Ultra Low Maxx	73
3.13.3 Modification de l'étiquetage	75
4 Remplacement des composants du fauteuil roulant	76
4.1 Informations générales sur l'installation	76
4.2 Synchronisation des batteries sur des batteries neuves	76
4.3 Remplacement du module d'alimentation en tant que pièce de rechange	76
4.4 Procédure de configuration après le remplacement du module d'alimentation	77
5 Outils LiNX Access	78
5.1 LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX)	78
5.1.1 Enregistrement de la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) sous un nom différent (uniquement possible avec l'outil LiNX Access pour PC)	79
5.2 Présentation des outils LiNX Access	79
5.2.1 Présentation des profils	82
5.2.2 Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)	82
5.2.3 Vue d'ensemble des paramètres d'affichage	87
5.2.4 Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)	87
5.2.5 Options et types d'entrées de commandes	92
6 Procédure de programmation préconisée	96
6.1 Étape 1 – Test de mise en marche	96
6.2 Étape 2 – Vérification de l'orientation des moteurs	97
6.3 Étape 3 – Réglage de la compensation de charge	97
6.3.1 Étalonnage de la compensation de charge adaptative (Outil iOS)	98
6.3.2 Étalonnage de la compensation de charge adaptative (outil pour PC)	99
6.4 Étape 4 – Réglage des paramètres de vitesse	101
6.5 Étape 5 – Réglage des paramètres d'accélération	103
7 Utilisation de l'outil LiNX Access pour iOS	106
7.1 Barre de navigation	106
7.1.1 Menu de l'application	106
7.1.2 Modification du nom du programme	107
7.2 Écran d'accueil	108
7.3 Actions en mode Connection context (Contexte Connexion)	108
7.3.1 Écran Connect to device (Se connecter au périphérique)	109
7.3.2 Lecture d'un programme à partir du fauteuil roulant	110
7.3.3 Restauration de la configuration par défaut du fauteuil roulant	110
7.3.4 Convertir des fichiers de configuration	110
7.3.5 Modification d'un programme	111
7.3.6 Écriture d'un programme sur le fauteuil roulant	112
7.3.7 Enregistrement de programmes	113
7.3.8 Mise à niveau du firmware	114
7.3.9 Enregistrement du certificat LAK	115
7.4 Actions possibles en mode File context (Contexte Fichier)	115
7.4.1 Écran Load from file (Charger à partir du fichier)	116
7.4.2 Écriture de fichiers groupés	116
7.4.3 Ouverture de fichiers	117
7.4.4 Suppression de fichiers	118
7.4.5 Envoi de fichiers par e-mail	118
8 Utilisation de l'outil LiNX Access pour PC	121
8.1 Installation du logiciel	121
8.1.1 Utilisation de la fonctionnalité Bluetooth sur un ordinateur	122
8.2 Présentation de l'interface	123
8.3 Concepts	125
8.4 Recherche et téléchargement de la version la plus récente	125
8.5 Actions en mode Connection context (Contexte Connexion)	126
8.5.1 Connexion/déconnexion de l'outil LiNX Access pour PC	126
8.5.2 Écriture d'un programme sur un fauteuil roulant	127
8.5.3 Lecture d'un programme à partir d'un fauteuil roulant	127
8.5.4 Enregistrement d'un programme sous forme de fichier	127
8.5.5 Enregistrement du certificat LAK	128

8.5.6	Mise à niveau du firmware.	128
8.5.7	Restauration de la configuration par défaut du fauteuil roulant.	129
8.5.8	Chargement de configurations par défaut	131
8.5.9	Convertir des fichiers de configuration	131
8.6	Actions possibles en mode File context (Contexte Fichier).	132
8.6.1	Ouverture/fermeture d'un fichier	132
8.6.2	Suppression d'un fichier de la liste	133
8.6.3	Écriture de fichiers groupés sur un fauteuil roulant.	133
9	Modification des configurations du fauteuil roulant	135
9.1	Actions sur les profils et les fonctions	135
9.1.1	Modifier les actions de profil et de fonction avec l'outil iOS	135
9.1.2	Modifier les actions de profil et de fonction avec l'outil pour PC	139
9.2	Modification des noms de fonctions et de profils.	142
9.3	Modification des paramètres de conduite	144
9.3.1	Modification numérique des paramètres de conduite.	144
9.3.2	Modification graphique des paramètres de conduite (outil iOS uniquement)	144
9.4	Régler le fonctionnement des quadrants	145
9.4.1	Réglage des directions de conduite.	147
9.5	Configuration d'un système pour une conduite verrouillée	148
9.6	Modifier la prise en charge du gyroscope dans les fonctions de conduite	149
9.7	Modification des paramètres d'éclairage	150
9.8	Modification des paramètres d'assise.	151
9.8.1	Angles de déclenchement (outil iOS)	154
9.8.2	Angles de déclenchement (outil pour PC)	154
9.9	Modification des paramètres de tierce-personne	155
9.10	Modification des fonctions utilitaires	155
9.11	Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick).	160
9.12	Façonnage du joystick	162
9.13	Configuration du mode pause	164
9.14	Activer la navigation indirecte	167
9.15	Configuration de l'Entrée/Sortie des commandes (ES des commandes).	170
9.15.1	Configuration de l'E/S des commandes (Outil iOS)	170
9.15.2	Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC).	172
9.15.3	Configuration du bouton d'alimentation externe	174
9.15.4	Configuration des clics de souris.	175
9.15.5	Configuration des commutateurs à bascule	178
9.15.6	Configuration des commandes externes à commutateurs	182
9.15.7	Programmation des boutons multifonction	183
9.16	E/S conditionnelle des commandes	184
9.16.1	Règle Toujours	190
9.16.2	Règle conditionnelle.	194
9.16.3	Règle conditionnelle/Sinon	200
9.17	Installation/configuration d'autres commandes à commutateurs.	204
9.18	Installation de la commande au souffle	206
9.18.1	Calibrage de la commande au souffle	207
10	Diagnostics.	213
10.1	Affichage du récapitulatif du système.	213
10.2	Affichage des erreurs actives	214
10.3	Affichage des statistiques du fauteuil roulant	214
10.4	Affichage des diagnostics en temps réel.	217
10.5	Effacement du journal d'événements	218
11	Structure des noms de programme	219
11.1	Format de nommage	220
11.2	Utilisation des matrices	223

1 Généralités

1.1 Introduction

Le présent manuel fournit des informations importantes relatives au montage, au réglage et à la maintenance approfondie du produit. Pour garantir une utilisation en toute sécurité du produit, lisez attentivement le manuel et respectez les instructions de sécurité.

Consultez le manuel d'utilisation sur le site Web d'Invacare ou contactez un représentant Invacare. Reportez-vous aux adresses indiquées à la fin du présent manuel.

Invacare se réserve le droit de modifier les caractéristiques des produits sans préavis.

Avant de lire ce manuel, assurez-vous de disposer de la version la plus récente. Cette version est disponible au format PDF sur le site Internet d'Invacare.

Consultez le manuel d'utilisation pour plus d'informations et avant tout achat.

Pour obtenir plus d'informations sur le produit, comme les avis de sécurité ou les rappels du produit, contactez votre représentant Invacare local. Reportez-vous aux adresses indiquées à la fin du présent document.

1.2 Informations d'ordre général

Effectuez les tâches d'entretien et de maintenance en tenant compte de ce manuel.

Veuillez noter que certaines sections du présent document peuvent ne pas s'appliquer à votre produit, étant donné que le document concerne tous les modèles disponibles (à la date d'impression). Sauf mention contraire, chaque section de ce document se rapporte à tous les modèles du produit.

Les modèles et les configurations disponibles dans votre pays sont répertoriés dans les documents de vente spécifiques au pays.

Vous devez impérativement respecter les consignes de sécurité.

Pour toute information concernant le fonctionnement ou les tâches de maintenance et d'entretien générales sur le produit, reportez-vous au manuel de maintenance.

Il se peut que le montage des accessoires ne soit pas décrit dans le présent document. Reportez-vous au manuel fourni avec l'accessoire. Des manuels supplémentaires peuvent être commandés chez Invacare. Reportez-vous aux adresses indiquées à la fin du présent document.

Toutes les informations concernant la commande de pièces de rechange se trouvent dans le catalogue des pièces de rechange.

Les pièces de rechange doivent correspondre aux pièces d'origine Invacare. Utilisez exclusivement des pièces de rechange approuvées par Invacare.

Seul du personnel qualifié peut entretenir et réviser le produit.

Une formation adaptée, par exemple dans le domaine de la mécanique orthopédique ou du cycle ou une expérience de travail suffisamment longue est une condition minimum pour les techniciens d'entretien. Une expérience dans l'utilisation d'équipement de mesure électrique (multimètres) est également requise. Une formation spéciale Invacare est recommandée.

Les altérations du véhicule électrique consécutives à un travail d'entretien ou de révision incorrectement exécuté conduisent à l'exclusion de toute responsabilité de la part d'Invacare.

En cas de problèmes ou de questions, contactez votre fournisseur.

1.3 Symboles figurant dans ce manuel

Les symboles et mots d'avertissement utilisés dans le présent manuel s'appliquent aux risques ou aux pratiques dangereuses qui pourraient provoquer des blessures ou des dommages matériels. Reportez-vous aux informations ci-dessous pour la définition des symboles d'avertissement.



AVERTISSEMENT

Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, est susceptible de provoquer des blessures graves, voire mortelles.



ATTENTION

Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, est susceptible de provoquer des blessures mineures ou légères.



AVIS

Indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, est susceptible de provoquer des dommages matériels.



Conseils

Donne des conseils, recommandations et informations utiles pour une utilisation efficace et sans souci.



Outils

Identifie les outils, composants et autres éléments requis pour exécuter certaines tâches.

Autres symboles

(Ne s'applique pas à tous les manuels)

Personne responsable au RU

Indique si un produit n'est pas fabriqué au Royaume-Uni.



Triman

Indique les règles de recyclage et de tri (applicable uniquement à la France).

1.4 Images figurant dans ce manuel

Des numéros sont associés aux images détaillées dans ce manuel pour identifier les différents composants. Les numéros des composants dans le texte et les instructions de fonctionnement correspondent toujours à l'image directement au-dessus.

2 Sécurité

2.1 Informations de sécurité



AVERTISSEMENT !

Les procédures décrites dans le présent manuel de maintenance doivent être réalisées par revendeur spécialisé ou par un technicien de maintenance qualifié.

- Ne manipulez pas ce produit ni aucun autre équipement disponible en option sans avoir lu et compris complètement ces instructions et toute autre documentation d'instructions supplémentaire, telle que les manuels d'utilisation, les manuels d'installation ou les fiches d'instructions fournis avec ce produit ou l'équipement en option.



Les informations contenues dans ce document peuvent être modifiées sans préavis.

2.2 Informations de sécurité relatives au système électrique



AVERTISSEMENT !

Risque d'incendie et de brûlures liés à des court-circuits

- Vous devez arrêter complètement le véhicule électrique avant de retirer les composants sous tension. Pour ce faire, retirez les batteries. Pour plus d'informations sur le retrait des batteries, reportez-vous au manuel de maintenance du fauteuil roulant concerné.
- Évitez de court-circuiter les contacts lorsque vous effectuez des mesures sur les composants sous tension.



AVERTISSEMENT !

Risque de blessure ou de dommage liés à des courts-circuits

Les broches des connecteurs présentes sur les câbles connectés au module d'alimentation peuvent rester sous tension même lorsque le système est arrêté.

- Les câbles munis de broches actives doivent être connectés, retenus ou couverts (au moyen de matériaux non-conducteurs) de façon à ne pas être exposés au contact humain ni à des matériaux susceptibles de provoquer des courts-circuits.
- Lorsque des câbles munis de broches actives doivent être déconnectés (pour débrancher le câble bus du manipulateur à des fins de sécurité, par exemple), veillez à retenir ou à couvrir les broches (au moyen de matériaux non-conducteurs).



Risque de détérioration des broches des connecteurs

Si vous touchez les broches des connecteurs, elles peuvent s'encrasser ou être endommagées par des décharges électrostatiques.

- Ne touchez pas les broches des connecteurs.

Pour optimiser les performances, réduire les émissions CEM, améliorer l'immunité CEM et ESD et pour que les câbles du fauteuil roulant restent sûrs et bien rangés, respectez les consignes suivantes :

- Tous les câbles doivent satisfaire aux exigences de la norme ISO7176-14.
- Faites en sorte que tous les câbles soient aussi courts que possible.
- Tous les câbles utilisés doivent être résistants au feu, conformément à la norme VW-1 (UL 1581) ou similaire.
- Évitez les boucles de câbles, et plus particulièrement les boucles de câbles individuels au lieu de paires de câbles.
- Essayez de fixer les câbles par paires ou par grappes. Regroupez les câbles positif et négatif de la batterie, par exemple, et faites de même pour les câbles positif et négatif du moteur. Attachez les câbles ensemble et fixez-les au châssis.
- N'acheminez pas les câbles (câble du moteur inclus) à proximité du boîtier du moteur, si possible.
- Assurez-vous que tous les sous-ensemble du véhicule, notamment le boîtier du moteur et du contrôleur, sont électriquement connectés.
- N'utilisez jamais le châssis du véhicule pour la mise à la masse. Toute connexion électrique basse impédance au châssis présente un risque de sécurité et est strictement interdite par les normes internationales de sécurité.
- Pour réduire les émissions électromagnétiques des charbons du moteur, l'installation de condensateurs peut s'avérer nécessaire entre les porte-charbon et le boîtier du moteur. Assurez-vous que les câbles soient aussi courts que possibles. Un condensateur céramique 4n7 de 2 kV convient parfaitement.
- Pour des performances électriques optimales, le calibre du fil doit être aussi grand que possible, sans toutefois excéder la capacité de sertissage du connecteur. Utilisez toujours l'outil correct pour le sertissage.
- Les calibres minimum recommandés pour les câbles sont indiqués dans les sections relatives au câblage.
- Pour les signaux de faible intensité, n'utilisez pas de câbles de calibre inférieur à 0,5 mm²/20 AWG, car leur force physique serait insuffisante pour supporter cette application.
- Le type de câble utilisé doit être adapté aux contraintes mécaniques et environnementales auxquelles il est susceptible d'être soumis.
- N'utilisez pas de câbles endommagés ou abîmés. Un câble endommagé peut potentiellement produire de la chaleur, des étincelles ou des arcs localisés, et de ce fait déclencher un incendie.

- Protégez tous les câbles de tout contact éventuel avec des matières inflammables.
- Si un faisceau de câbles d'extension est installé, montez-le avec le connecteur femelle orienté à l'horizontale ou vers le bas et protégez-le des projections directes. Si le faisceau de câbles d'extension doit être utilisé pour des déconnexions fréquentes, montez le connecteur femelle de façon à l'orienter vers le bas.

3 Montage

3.1 Couples de serrage


ATTENTION !

Si des vis, des écrous ou des raccords en plastique ne sont pas correctement serrés, vous risquez endommager le véhicule électrique.

- Serrez toujours les vis, écrous, etc., au couple de serrage stipulé.
- Ne serrez manuellement que les vis ou écrous qui ne sont pas répertoriés ici.

Les couples de serrage stipulés dans la liste suivante reposent sur le diamètre du filet pour les écrous et les boulons pour lesquels aucune valeur spécifique n'a été déterminée. Toutes les valeurs supposent des filets secs et dégraissés.

Filet	Couple de serrage en Nm ± 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 Tableau de conversion des mesures impériales en mesures métriques

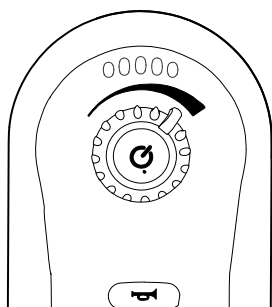
Ce tableau vous aidera à trouver la taille d'outil adéquate.

SYSTÈME IMPÉRIAL	SYSTÈME MÉTRIQUE
pouce	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

SYSTÈME IMPÉRIAL	SYSTÈME MÉTRIQUE
pouce	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

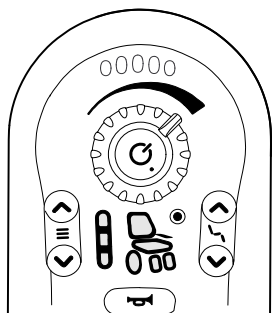
3.3 Vue d'ensemble des composants

Manipulateurs



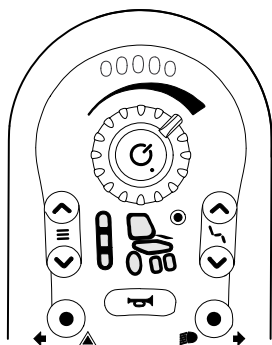
DLX-REM110

- Fonction de conduite



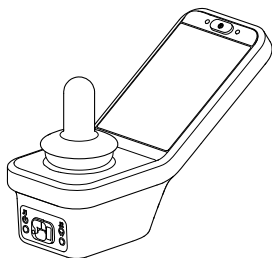
DLX-REM211

- Fonction de conduite
- Fonction d'assise électrique



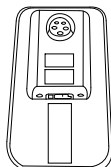
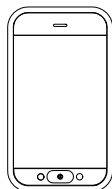
DLX-REM216

- Fonction de conduite
- Fonction d'assise électrique
- La fonction d'éclairage



DLX-REM400

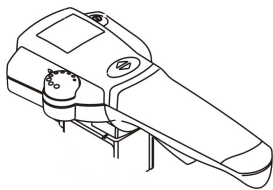
- Interface à écran tactile pour faciliter :
 - Les fonctions de conduite multiples
 - Les fonctions d'assise électriques multiples
 - La fonction d'éclairage
- Boutons multifonction
- Prises jack de 3,5 mm



DLX-REM500

- Interface à écran tactile pour faciliter :
 - Les fonctions de conduite multiples
 - Les fonctions d'assise électriques multiples
 - La fonction d'éclairage
- Boutons multifonction
- Prises jack de 3,5 mm

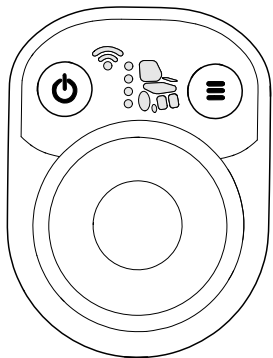
Manipulateurs secondaires



LiNX IDC

Double contrôle intuitif

- Bouton Marche/Arrêt
- Compteur de vitesse
- Écran pour l'indicateur des directions de conduite



DLX-CR400

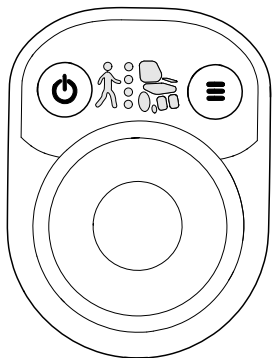
Manipulateur compact

- Bouton Marche/Arrêt
- Bouton Menu
- Affichage des fonctions de conduite, d'assise et de connectivité

DLX-CR400LF

Manipulateur compact force réduite

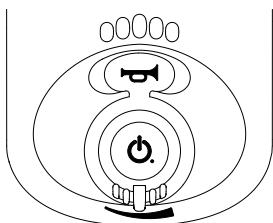
- Utilisation comme manipulateur compact
- Avec joystick à force réduite



DLX-ACU200

Boîtier de contrôle tierce-personne

- Marche/Arrêt respectivement Bouton de sélection
- Bouton Menu
- Affichage des fonctions de conduite et d'assise et indication des modules de commande



DLX-REM050

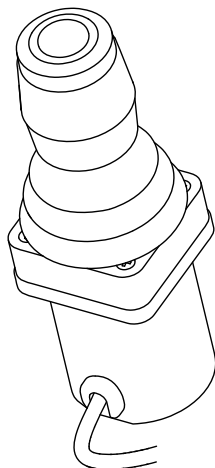
- Boîtier de contrôle tierce-personne avec fonction de conduite

Composants ASL



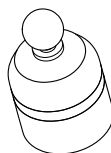
ASL 138

Joystick Extremity Control



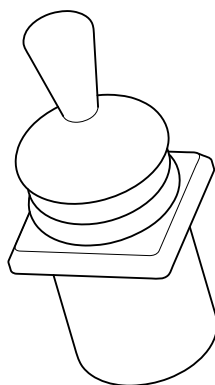
ASL 133

Joystick de commutation unique compact



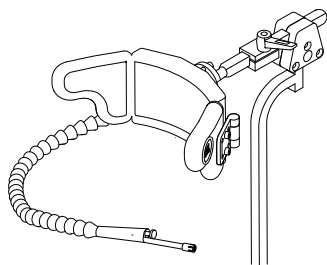
ASL 130

Joystick micro Extremity Control



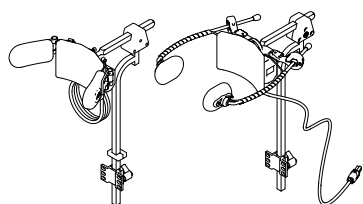
ASL 132

Joystick compact



ASL 109

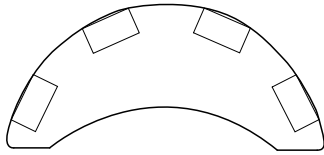
Système de commande occipitale et au souffle



ASL 104/ASL 104P

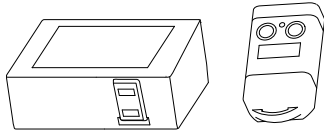
Système de commande occipitale

Composants ASL



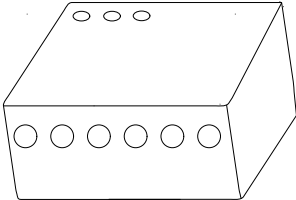
ASL 106

Système à quatre commutateurs de proximité



ASL 504

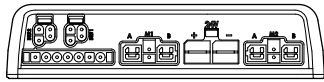
Interrupteur d'arrêt du manipulateur



Accessoires sans fil pour ATOM :

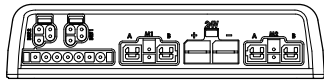
- Émulateur de souris sans fil ASL 558
- Récepteur sans fil à trois interrupteurs ASL 557-3

Modules d'alimentation



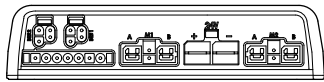
DLX-PM60

- Intensité maximale de 63 A
- 2 prises bus
- Compensation de charge dynamique
- Compensation de charge adaptative
- Port utilitaire
- Horloge en temps réel



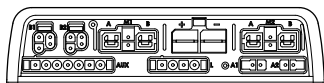
DLX-PM75

- Intensité maximale de 78 A
- 2 prises bus
- Compensation de charge dynamique
- Compensation de charge adaptative
- Port utilitaire
- Horloge en temps réel



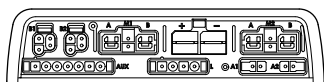
DLX-PM120

- Intensité maximale de 120 A
- 2 prises bus
- Compensation de charge dynamique
- Compensation de charge adaptative
- Port utilitaire
- Horloge en temps réel



DLX-PM75AL

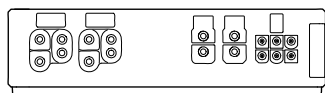
- Intensité maximale de 78 A
- 2 prises bus
- Compensation de charge dynamique
- Compensation de charge adaptative
- Port utilitaire
- 2 vérins
- 3 feux
- Horloge en temps réel



DLX-PM120AL

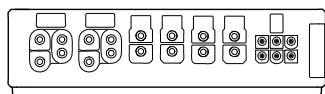
- Intensité maximale de 120 A
- 2 prises bus
- Compensation de charge dynamique
- Compensation de charge adaptative
- Port utilitaire
- 2 vérins
- 3 feux
- Horloge en temps réel

Modules d'assise et interfaces LiNX



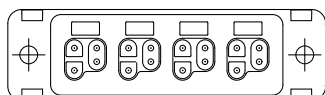
DLX-ACT200

- 2 canaux pour vérins
- 2 ports bus
- 1 port GPI (general purpose input) à six broches
- LED d'état du module
- Vérin alimenté par l'intermédiaire du bus

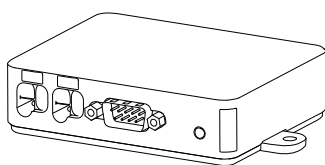


DLX-ACT400

- 4 canaux pour vérins
- 2 ports bus
- 1 port GPI (general purpose input) à six broches
- LED d'état du module
- Vérin alimenté par l'intermédiaire du bus

Connecteur à 4 voies
GLM-CONX4

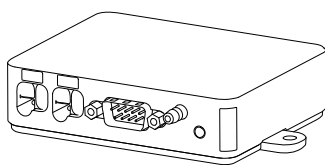
- Bloc d'expansion pour connexion à des modules supplémentaires multiples du système LiNX



DLX-IN200

Module de commande

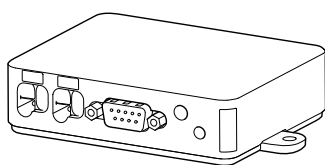
- Connecteur DB9 pour entrées proportionnelles et commutées
- Alimentation 12 V (200 mA)
- Entrée jack (stéréo)
- 2 connecteurs bus LiNX
- Indicateur d'activité affichant les demandes d'entrée



DLX-IN500

Module de commande

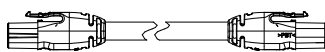
- Connecteur DB9 pour entrées proportionnelles et commutées
- Alimentation 12 V (200 mA)
- Buse pour commande au soufflé
- Entrée jack (stéréo)
- 2 connecteurs bus LiNX
- Indicateur d'activité affichant les demandes d'entrée



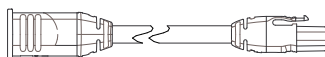
DLX-OUT500

Module de sortie

- Connecteur DB9 pour sorties commutées
- Sortie jack (stéréo)
- 2 connecteurs bus LiNX
- Témoin d'état

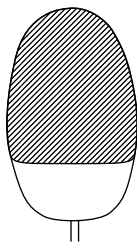


Câble bus, d'une longueur comprise entre 300 et 2 500 mm

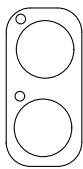


Faisceau de câbles d'extension, d'une longueur de 640 et 900 mm

Accessoires pour assise électrique



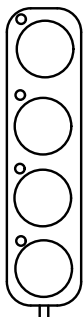
- ASL300
Contacteur Egg
- Commutateur momentané
 - Normalement ouvert
 - Jack mono



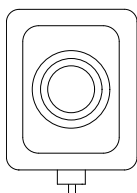
- Interrupteur à boutons stéréo
- 2 commutateurs
 - Jack stéréo



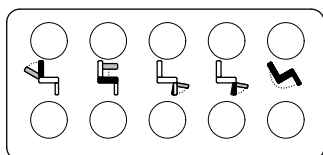
- Commutateur à bascule stéréo
- Commutateur à bascule
 - Normalement ouvert
 - Jack stéréo



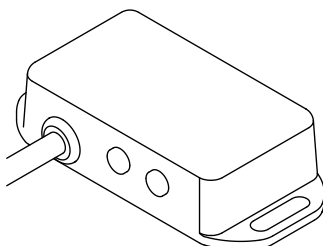
- Interrupteur à boutons 4 voies
- 4 commutateurs
 - Connecteur DB9



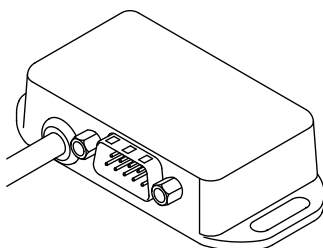
- Commutateur à bascule 4 voies
- 4 directions de bascule
 - Connecteur DB9



- Commutateur 10 voies
- Module matériel uniquement qui fournit un accès simple et direct aux fonctions d'assise électrique



- DLX-FKEY01
- Pour les systèmes équipés d'un vérin physique
 - Contrôle électrique du siège à l'aide du contacteur Egg, de l'interrupteur à boutons stéréo ou du commutateur à bascule stéréo



- DLX-FKEY02
- Pour les systèmes équipés de deux vérins physiques ou plus
 - Contrôle électrique de l'assise à l'aide de l'interrupteur à boutons 4 voies ou du commutateur à bascule 4 voies



DLX-GYR100
Module LiNX G-Trac

- Stabilise le comportement de conduite du fauteuil roulant



DLX-USB02
Chargeur USB LiNX

- 2 ports pour chargeur USB
- Courant de charge d'1 A par port
- Bouchons de protection en caoutchouc



DLX-TILT201-A
Capteur d'angle

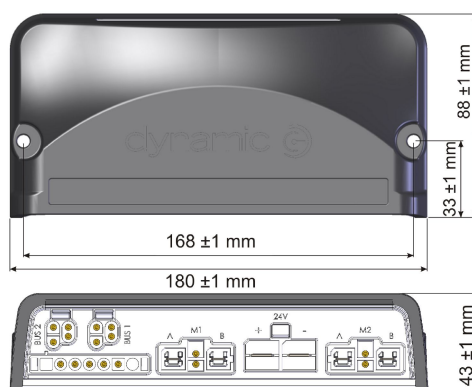
- Mesure l'angle du dossier

3.4 Montage du module de puissance

L'orientation de montage du module de puissance spécifiée par Invacare pour chaque modèle de fauteuil roulant doit être respectée.

Dimensions des modules de puissance

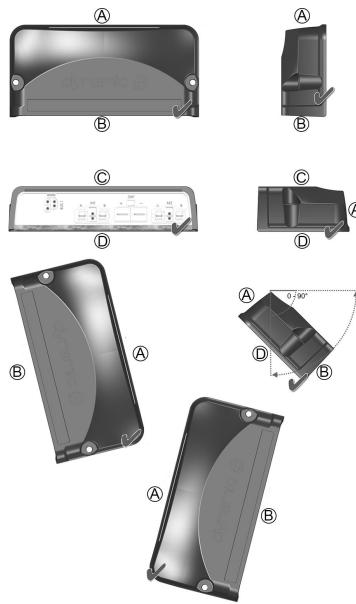
DLX-PM60, DLX-PM75, DLX-PM120



DLX-PM75AL, DLX-PM120AL



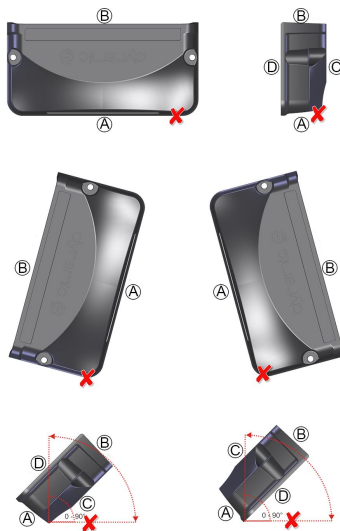
Montage correct



- Ⓐ Arrière
- Ⓑ Connecteurs
- Ⓒ Haut
- Ⓓ Base

Les modules de puissance peuvent être placés sur le côté ou dans un angle. Lorsqu'ils sont installés dans un angle, veillez à ce que les connecteurs Ⓑ soient orientés vers le bas, de façon à éviter l'accumulation de liquides ou de corps étrangers dans les évidements des connecteurs.

Montage incorrect




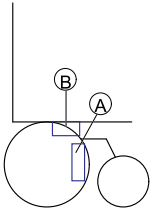
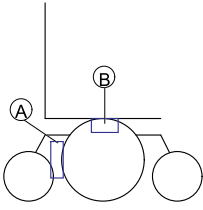
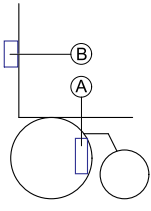
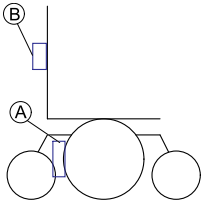
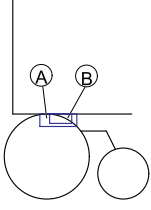
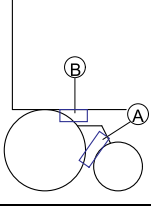
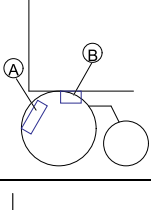
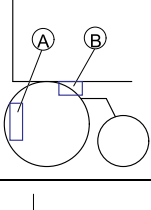
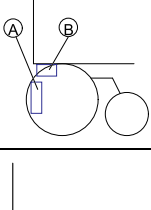
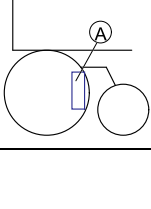
- Ⓐ Arrière
- Ⓑ Connecteurs
- Ⓒ Haut
- Ⓓ Base

Tests

Le système LiNX doit être soumis à des tests complets après l'installation de l'ensemble des modules et des câbles.

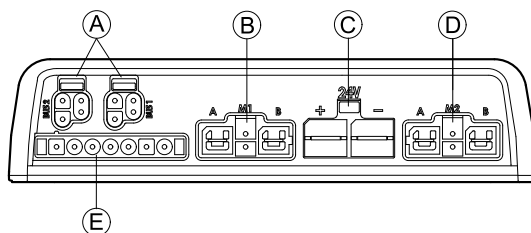
3.5 Positions de montage sur les fauteuils roulants

 Les positions des modules d'alimentation **A** et DLX-ACT200/400 **B** en fonction du modèle et de la configuration du fauteuil roulant sont indiquées dans le tableau ci-dessous. Pour plus d'informations sur l'accès aux composants, reportez-vous au manuel de maintenance du modèle de fauteuil roulant concerné.

	Traction roue arrière		Traction roue centrale
AVIVA RX avec siège Modulite		Pronto M41, TDX SP2, TDX SP2 base étroite, TDX SP2 base large avec siège Modulite	
AVIVA RX avec siège Ultra Low Maxx		TDX SP2 base étroite et TDX SP2 base large avec siège Ultra Low Maxx	
Bora/Spectra XTR, Spectra XTR HD sans lift/module d'inclinaison d'assise			
Bora/Spectra XTR, Spectra XTR HD avec lift/module d'inclinaison d'assise			
Fox			
Kite, Kite HD			
Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore, Storm ⁴ Max ¹			
Stream ¹			

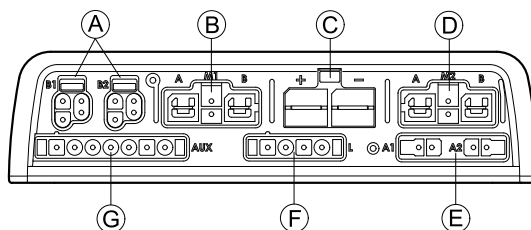
3.6 Broches de sortie des ports

DLX-PM60, DLX-PM75, DLX-PM120



- (A) Bus de communication LiNX
- (B) Port moteur/frein de stationnement M1
- (C) Port batterie
- (D) Port moteur/frein de stationnement M2
- (E) Port utilitaire

DLX-PM60AL, DLX-PM75AL, DLX-PM120AL



- (A) Bus de communication LiNX
- (B) Port moteur/frein de stationnement M1
- (C) Port batterie
- (D) Port moteur/frein de stationnement M2
- (E) Ports vérin
- (F) Port feux
- (G) Port utilitaire

3.7 Configuration des ports des vérins (configuration d'usine)

Les ports des vérins, les propriétés et le comportement de chaque vérin sont définis par Invacare. Vous avez la possibilité de modifier la vitesse, la direction et le mode de fonctionnement. Ces opérations sont effectuées à partir de différents menus. Reportez-vous à la section *Modification des paramètres d'assise* pour plus d'informations.

Mouvement d'assise







Le mouvement d'assise désigne le déplacement de l'assise. Il détermine l'icône qui s'affiche sur l'interface utilisateur, la vitesse globale, les vérins individuels et leurs vitesses respectives. Un mouvement d'assise peut contrôler un ou plusieurs vérins. Six mouvements d'assise sont définis dans la configuration d'usine.

Fonction d'assise

La fonction d'assise correspond à l'entrée utilisateur et définit le mode d'actionnement du mouvement.

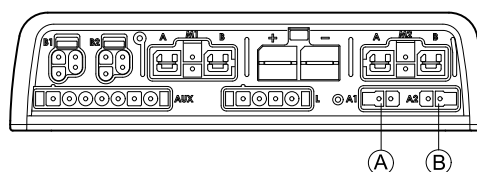
Les modules d'alimentation « AL » qui comportent des vérins et des feux sont équipés de deux ports de vérin. Si nécessaire, le système est complété par le DLX-ACT200 ou le DLX-ACT400, selon la configuration. Les chapitres qui suivent détaillent la configuration des ports par module/configuration.

3.7.1 Configuration des ports pour les systèmes équipés de DLX-REM2xx (UE - Version avec siège Modulite)

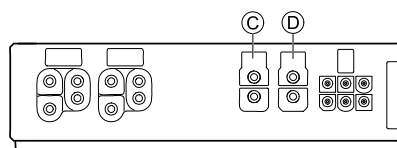
Canal	Mouvement d'assise (icône)	Fonction d'assise (actionnement)
Ⓐ	Inclinaison 	Avance/retour proportionnel
Ⓑ	Inclinaison du dossier 	Avance/retour proportionnel
Ⓒ	Jambe droite 	Avance/retour proportionnel
Ⓓ	Jambe gauche/ Repose-jambes central 	
Les deux jambes 		Avance/retour proportionnel
Ⓔ	Lift 	Avance/retour proportionnel

Configuration des ports sans lift

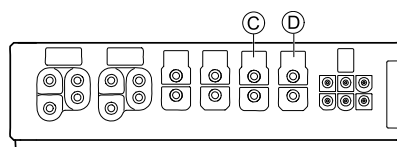
Module de puissance



DLX-ACT200

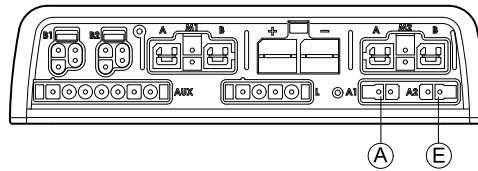


DLX-ACT400

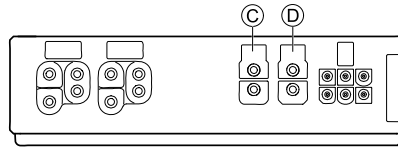


Configuration des ports avec lift

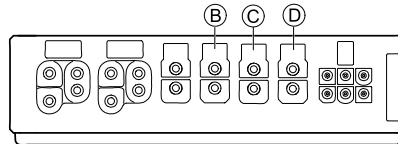
Module de puissance



DLX-ACT200



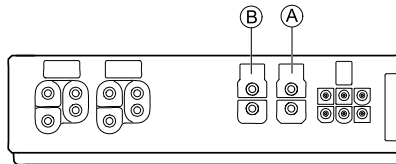
DLX-ACT400






3.7.2 Configuration du port sur les systèmes non extensibles (version États-Unis)











Les systèmes non extensibles sont équipés d'interrupteurs externes, ainsi que d'une touche de fonction, permettant de contrôler les fonctions électriques d'assise. Pour plus d'informations sur les touches de fonction, reportez-vous au chapitre 3.7.4 Configuration des ports pour les Functionkeys, page 24.

Systemes à vérin unique

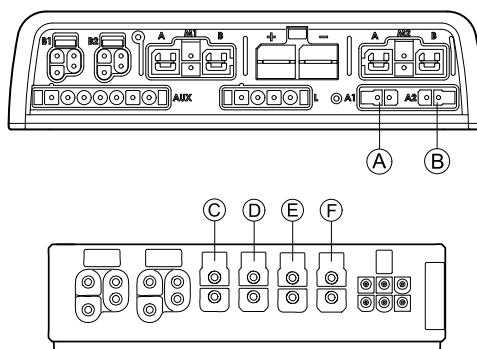






Canal	Mouvement d'assise (icône)	Fonction d'assise (actionnement)
Ⓐ	Inclinaison du dossier uniquement 	Avance/retour proportionnel
Ⓑ	Inclinaison uniquement 	Avance/retour proportionnel
Ⓑ	LNx uniquement 	Avance/retour proportionnel



Systèmes à double vérin

Canal	Mouvement d'assise (icône)	Mouvement d'assise (icône)	Mouvement d'assise (icône)	Mouvement d'assise (icône)	Mouvement d'assise (icône)	Fonction d'assise (actionnement)
Ⓐ	Inclinaison 	Inclinaison 	Inclinaison du dossier 	jambe gauche 	Inclinaison du dossier 	Avance/retour proportionnel
Ⓑ	Lift 	LNx 	LNx 	Jambe droite 	Inclinaison 	Avance/retour proportionnel

3.7.3 Configuration du port pour les systèmes équipés du DLX-REM400 et du DLX-REM500 (avec siège Ultra Low Maxx)



Canal	Mouvement d'assise (icône)	Fonction d'assise (actionnement)
Ⓐ	Inclinaison 	Avance/retour proportionnel
Ⓑ	Lift 	Avance/retour proportionnel
Ⓒ	Repose-jambes droite 	Avance/retour proportionnel
Ⓓ	Repose-jambes gauche 	Avance/retour proportionnel

Canal	Mouvement d'assise (icône)	Fonction d'assise (actionnement)
⑤	LNx 	Avance/retour proportionnel
⑥	Inclinaison du dossier 	Avance/retour proportionnel

3.7.4 Configuration des ports pour les Functionkeys

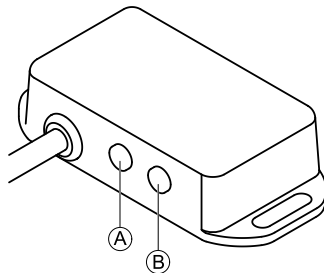
Si le système est installé avec un interrupteur externe, une Functionkey est une option pour avoir une interface entre les interrupteurs et pour contrôler les fonctions électriques d'assise (sauf avec un commutateur 10 voies). Les Functionkeys peuvent être configurées de deux façons différentes. Le type de Functionkey détermine le comportement du système vis-à-vis du contrôle des vérins. Les propriétés et le comportement de chaque commutateur sont définis par Invacare et peuvent être réaffectés par le biais du port sur lequel la commande d'entrée est connectée. La réaffectation s'effectue dans la section **CONTROL INPUTS/OUTPUTS** du module respectif. Reportez-vous à la section 9.15.6 *Configuration des commandes externes à commutateurs*, page 182

Type 1 : système à vérin unique (SAS)

Cette Functionkey doit être utilisée avec les systèmes comportant un seul vérin physique. Elle est proposée en une configuration :

- FKEY01TDC : contrôle du vérin à l'aide d'interrupteurs et d'un joystick

Les interrupteurs externes permettant de contrôler les fonctions électriques d'assise doivent être raccordés aux prises jack ; reportez-vous au tableau ci-dessous.

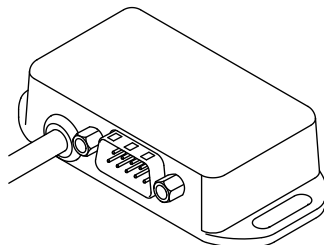


- ① Prise jack mono pour le contacteur Egg
- ② Prise jack stéréo pour le bouton stéréo ou le commutateur à bascule stéréo

Type 2 : système à vérins multiples (MAC)

Cette Functionkey doit être utilisée avec les systèmes comportant deux vérins physiques ou plus. Elle est proposée en une configuration :

- FKEY02TDC : contrôle du vérin à l'aide d'interrupteurs et d'un joystick



Le commutateur à boutons 4 voies ou le commutateur à bascule 4 voies doit être branché dans la prise DB9.

3.8 Schémas de câblage

 Les schémas qui suivent illustrent le câblage d'un fauteuil roulant dans une configuration complexe comprenant plusieurs vérins, plusieurs feux et un boîtier de contrôle tierce-personne.

Modèle	Ⓐ	Ⓑ	Ⓒ	Ⓓ	Ⓔ
AVIVA FX	1500 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension	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
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

Modèle	Ⓕ	Ⓖ	Ⓗ	Ⓘ
AVIVA FX	1200 mm	2000 mm	1000 mm	NC
AVIVA RX	1200 mm	2000 mm	640 mm	500 mm
Kite	1500 mm	2500 mm	700 mm	NC
Spectra XTR ² HD, Bora/Spectra XTR Standard	1200 mm	2000 mm	700 mm	NC
Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore	1200 mm	2000 mm	300 mm	NC
TDX SP2	1 000 mm	1 700 mm	300 mm	NC

Câblage pour Modulte : Lift, inclinaison d'assise, inclinaison du dossier, élévation électrique des repose-jambes, feux, double commande, DLX-ACT400, GLM-CONX4 et chargeur USB

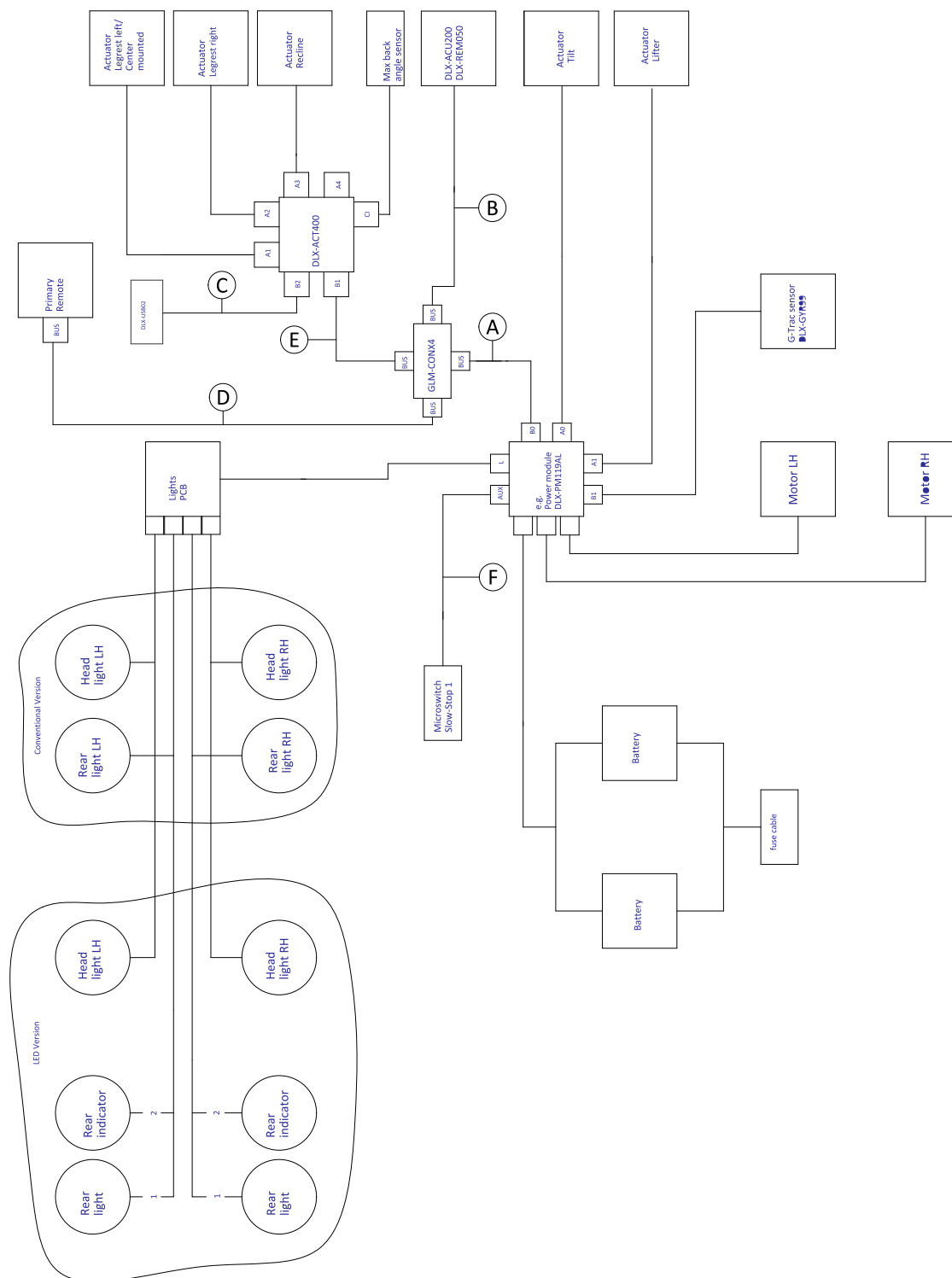



Fig. 3-2

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage des manipulateurs principaux, de la double commande et du connecteur à 4 voies GLM-CONX4.

Modèle	A	B	C	D	E	F
AVIVA FX	1500 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension	2000 mm	700 mm	2000 mm	700 mm	1000 mm
AVIVA RX	1500 mm	2000 mm	700 mm	2000 mm	700 mm	640 mm

Modèle	Ⓐ	Ⓑ	Ⓒ	Ⓓ	Ⓔ	Ⓕ
Kite	2500 mm	1500 mm	700 mm	1700 mm	700 mm	700 mm
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 sans capteur G-trac, micro-interrupteur, ni capteur d'angle du dossier

Câblage pour Modulite : Inclinaison d'assise, inclinaison du dossier, élévation électrique des repose-jambes, feux et DLX-ACT200

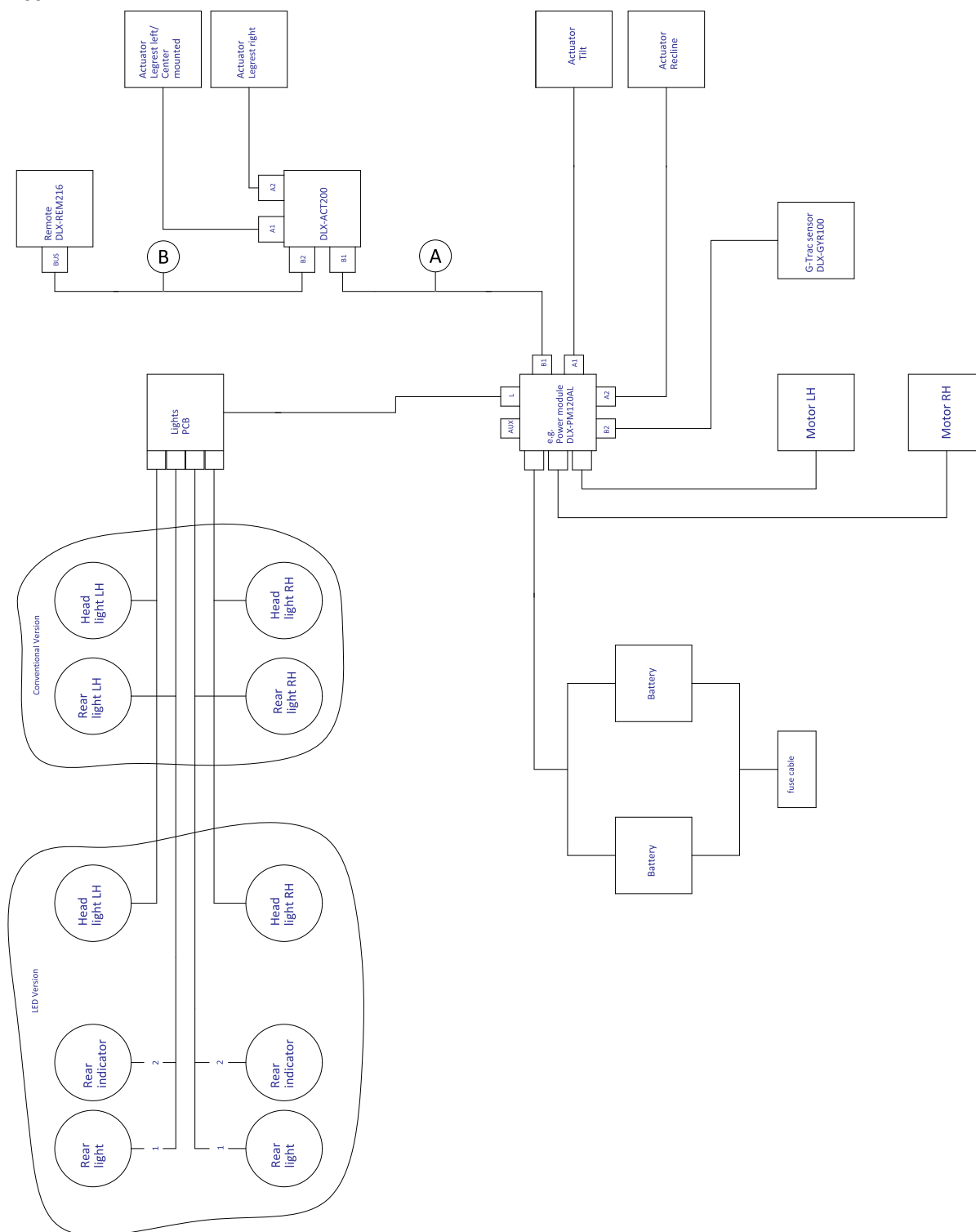



Fig. 3-3

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage du manipulateur principal.

Modèle	A	B
AVIVA FX	1500 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension	1700 mm 2500 mm (si monté comme manipulateur pour tierce-personne)
AVIVA RX	1500 mm	1700 mm 2500 mm (si monté comme manipulateur pour tierce-personne)

Modèle	Ⓐ	Ⓑ
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

Câblage pour Modulte : Simple inclinaison d'assise/Conduite uniquement

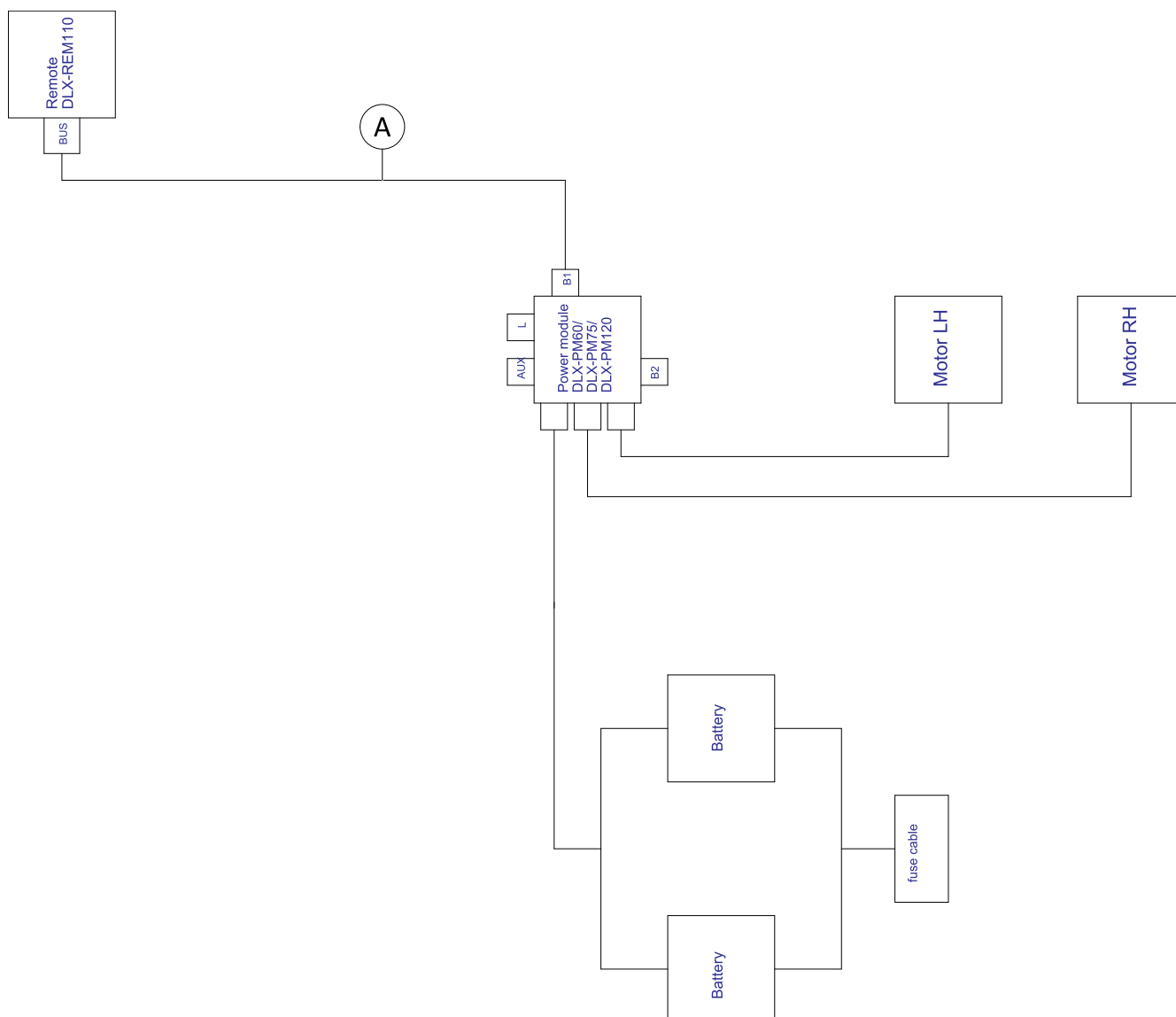



Fig. 3-4

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage du manipulateur principal.

Modèle	Ⓐ
AVIVA FX	1700 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension
AVIVA RX	1700 mm
Fox	1000 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension
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 Câblage pour système d'assise Modulite (Pronto M41 uniquement)

Câblage pour Pronto M41 avec Modulite : Inclinaison d'assise, inclinaison du dossier, élévation électrique des repose-jambes et DLX-ACT400

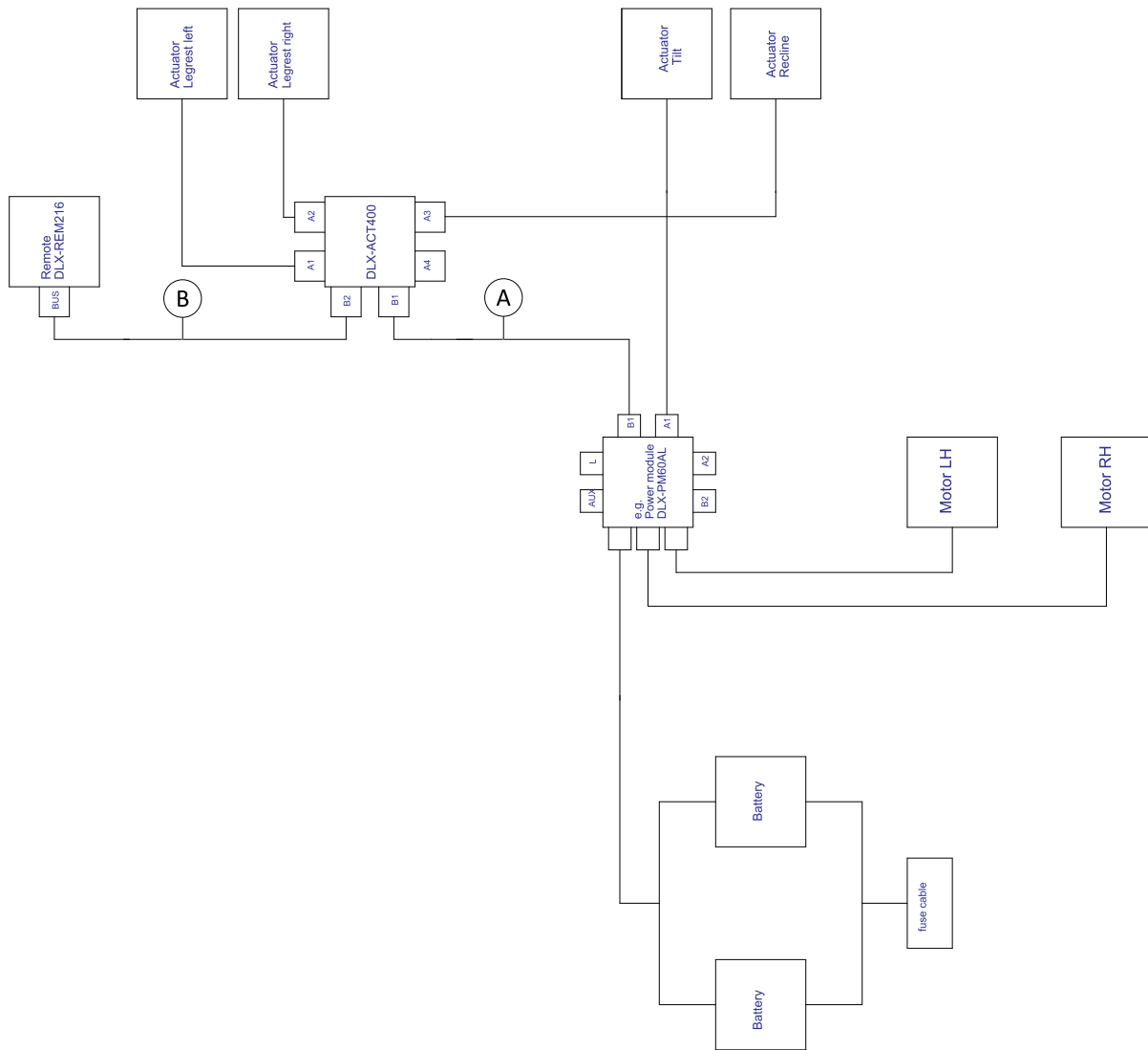


Fig. 3-5



La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage du manipulateur principal.

Ⓐ	1 000 mm
Ⓑ	1 200 mm

3.8.3 Câblage pour système d'assise Modulite (Fox uniquement)

Câblage pour Fox avec Modulite : Conduite uniquement avec ACU

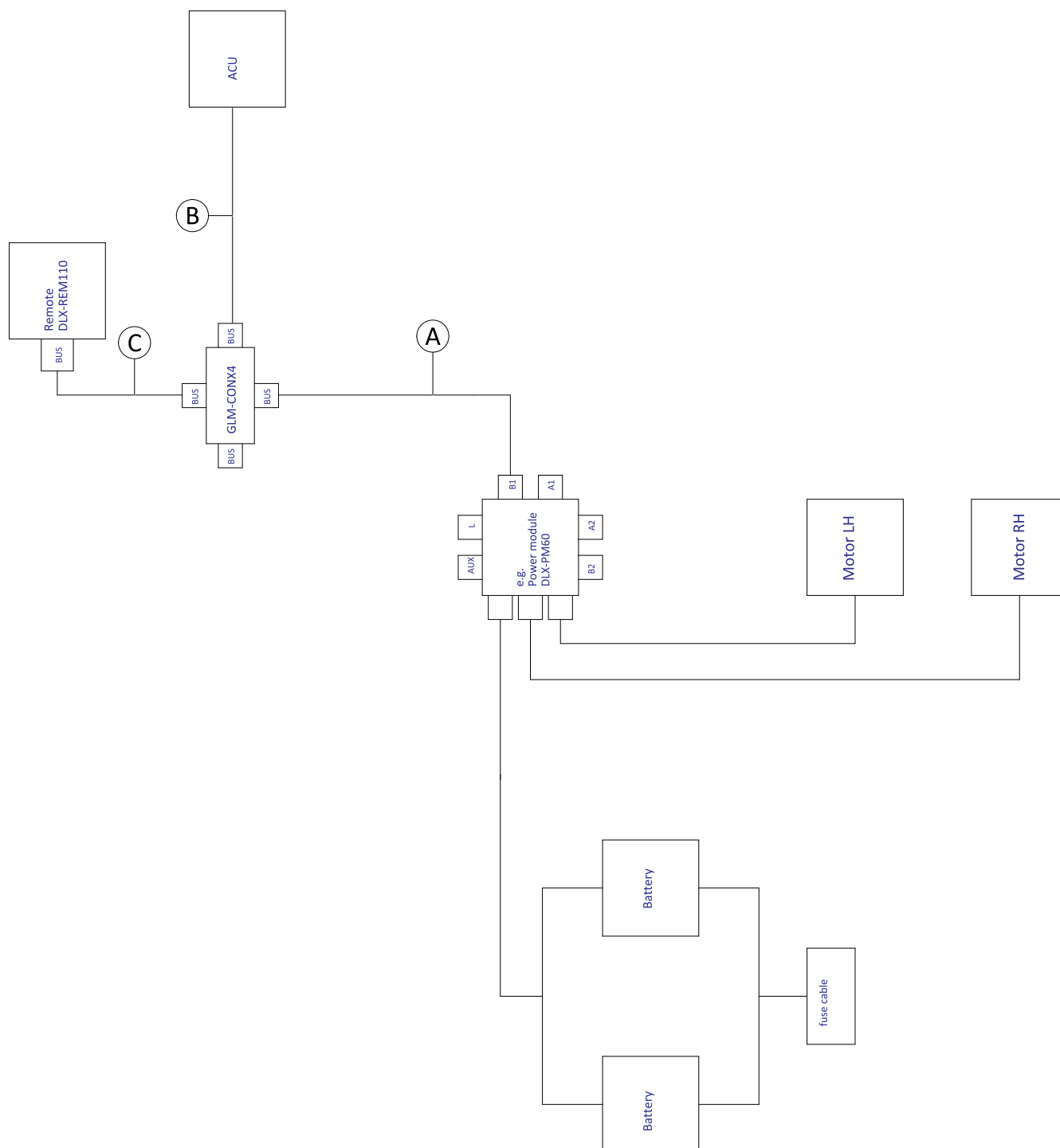



Fig. 3-6

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage des manipulateurs principaux et secondaires et du connecteur à 4 voies GLM-CONX4.

Ⓐ	300 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension
Ⓑ	1 000 mm
Ⓒ	1 000 mm

Câblage pour Fox avec Modulite : Inclinaison du dossier uniquement

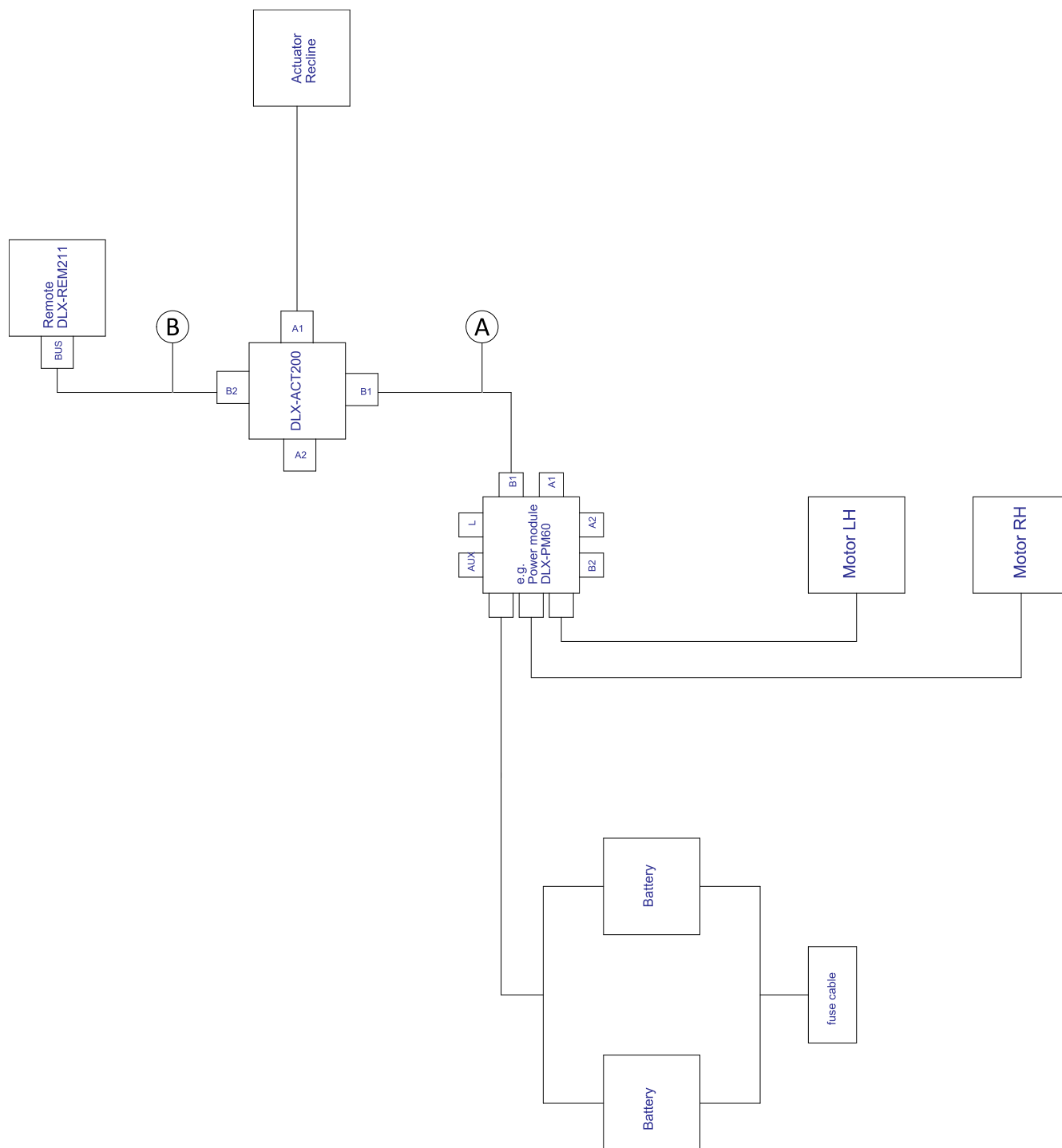



Fig. 3-7

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage du manipulateur principal.

Ⓐ	300 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension
Ⓑ	1 000 mm

Câblage pour Fox avec Modulite : Inclinaison du dossier uniquement et ACU

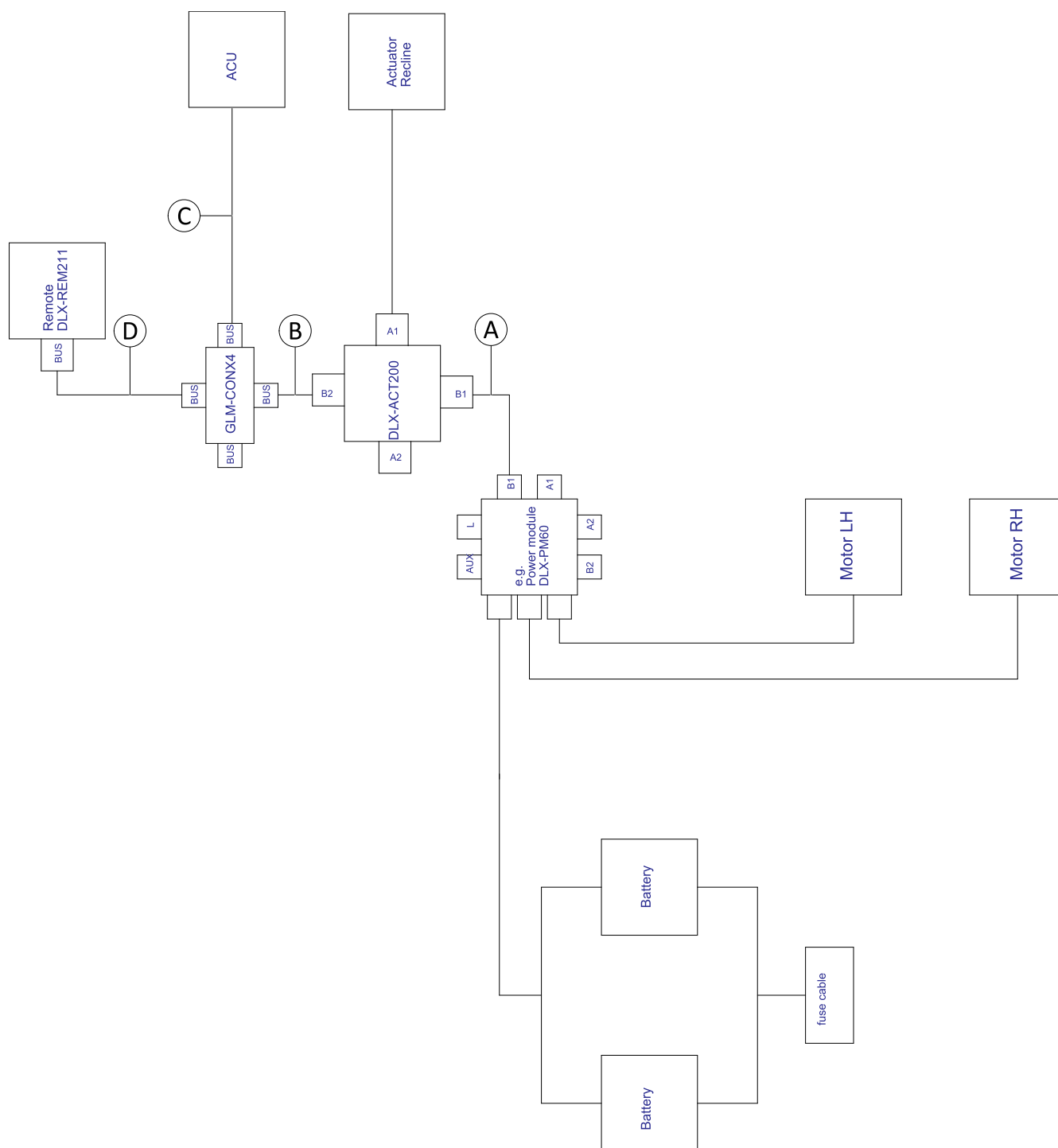



Fig. 3-8

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage des manipulateurs principaux et secondaires et du connecteur à 4 voies GLM-CONX4.

Ⓐ	300 mm + 640 mm pour le faisceau de câbles d'extension
Ⓑ	500 mm
Ⓒ	1 000 mm
Ⓓ	1 000 mm

3.8.4 Câblage pour système d'assise Ultra Low Maxx

Câblage pour systèmes non extensibles avec siège Ultra Low Maxx (États-Unis uniquement)

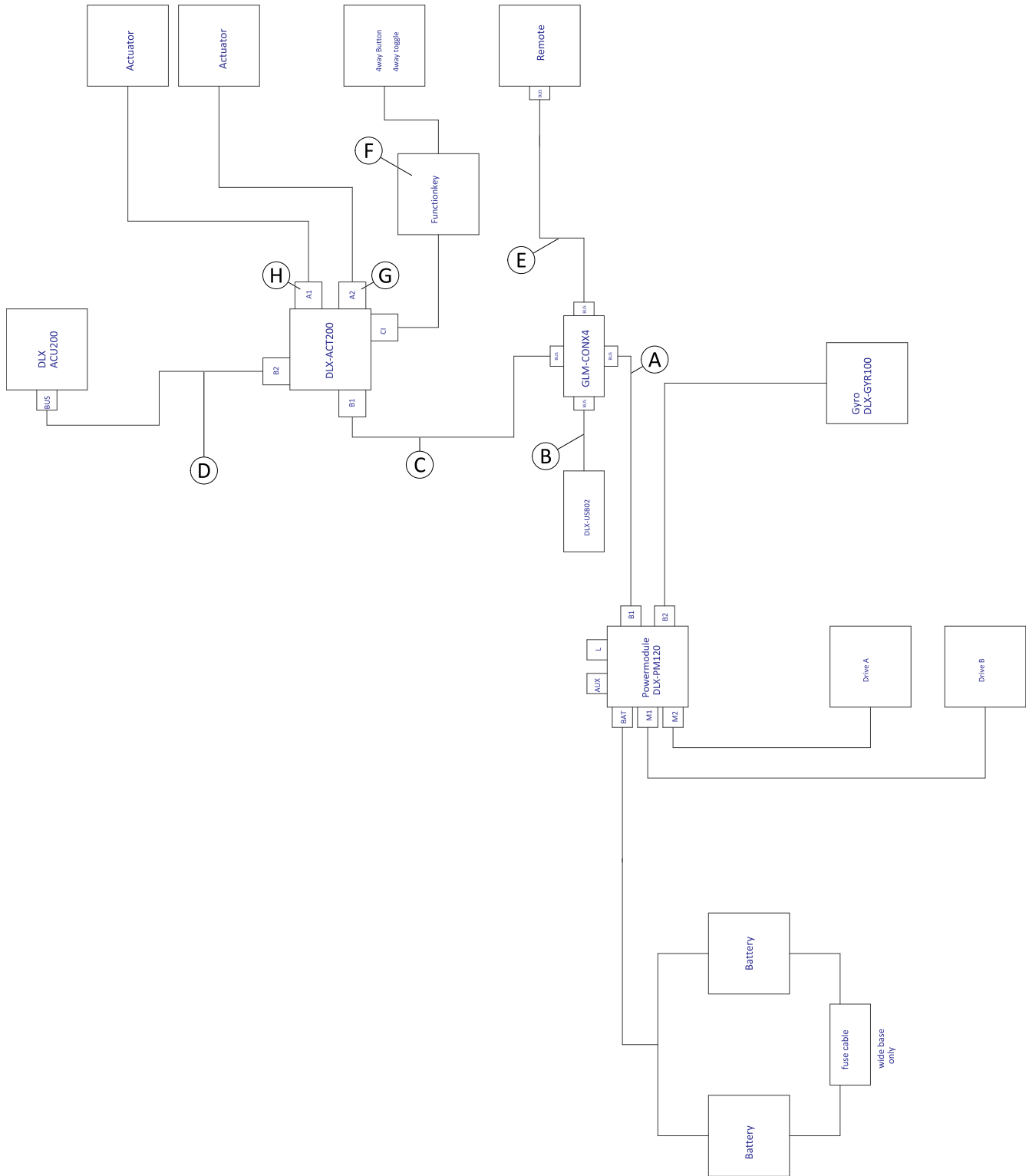



Fig. 3-9

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage des manipulateurs principaux et secondaires et du connecteur à 4 voies GLM-CONX4.

Configuration	A	B	C	D	E	F	G	H
Inclinaison du dossier uniquement	1 200 mm	300 mm	700 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY01/ FKEY01TDC	non utilisé	Inclinaison du dossier connectée
Inclinaison d'assise/ Inclinaison du dossier	1 200 mm	300 mm	700 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY02/ FKEY02TDC	Inclinaison d'assise connectée	Inclinaison du dossier connectée
LNX uniquement	1 200 mm	300 mm	1 200 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY01/ FKEY01TDC	LNX connecté	non utilisé
Inclinaison d'assise uniquement	1 200 mm	300 mm	1 200 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY01/ FKEY01TDC	Inclinaison d'assise connectée	non utilisé
Deux jambes	1 200 mm	300 mm	1 200 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY02/ FKEY02TDC	Repose-jambes droit connecté	Repose-jambes gauche connecté
Inclinaison du dossier/LNX	1 200 mm	300 mm	1 200 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY02/ FKEY02TDC	LNX connecté	Inclinaison du dossier connectée
Inclinaison d'assise/LNX	1 200 mm	300 mm	1 200 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY02/ FKEY02TDC	LNX connecté	Inclinaison d'assise connectée
Inclinaison d'assise/Lift	1 200 mm	300 mm	1 200 mm	300 mm	1 500 mm	Touche de fonction FKEY02/ FKEY02TDC	Lift connecté	Inclinaison d'assise connectée

Câblage pour configurations avec siège Ultra Low Maxx

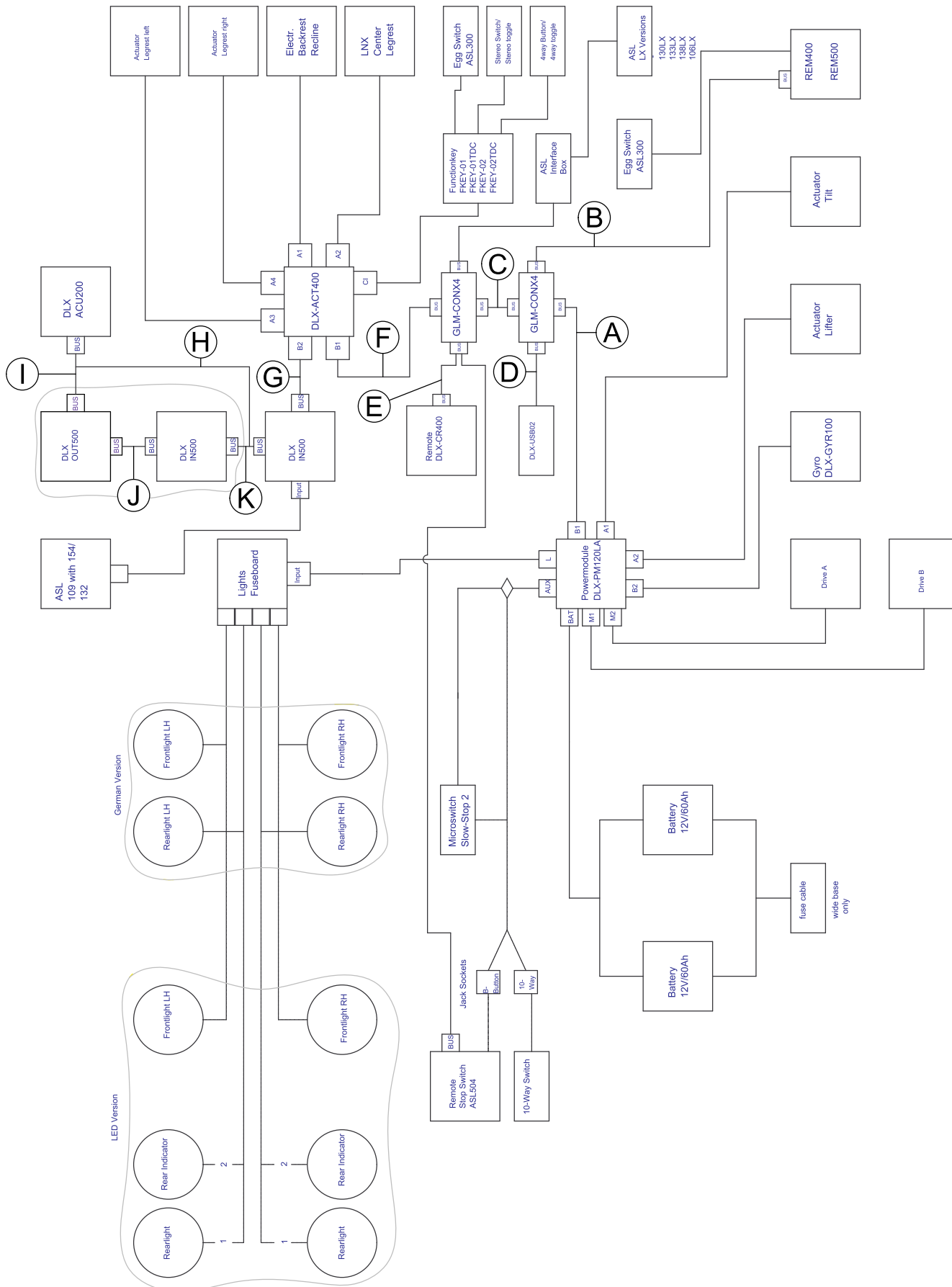




Fig. 3-10

 La longueur de câble peut varier en fonction des positions de montage des manipulateurs principaux et secondaires et du connecteur à 4 voies GLM-CONX4.


 En fonction de la configuration, le contacteur Egg ASL300 peut être branché sur le manipulateur principal.

Configuration	+ inclinaison d'assise, + inclinaison du dossier, - lift	+ inclinaison d'assise, - inclinaison du dossier, - lift	+ inclinaison d'assise, + inclinaison du dossier, + lift	+ inclinaison d'assise, - inclinaison du dossier, + lift
Ⓐ	1 200 mm	1 200 mm	1 500 mm	1 500 mm
Ⓑ ¹	REM400 : 1 500 mm REM500 : 1 700 mm	REM400 : 1 500 mm REM500 : 1 700 mm	REM400 : 1 500 mm REM500 : 1 700 mm	REM400 : 1 500 mm REM500 : 1 700 mm
Ⓒ	700 mm	1 200 mm	700 mm	1 200 mm
Ⓓ	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
Ⓔ ²	1 700 mm	1 200 mm	1 200 mm	1 200 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 Selon le manipulateur principal

² Port bus soit pour DLX-CR400, soit pour l'interrupteur d'arrêt du manipulateur. Impossible de combiner les deux.

3.9 Montage des manipulateurs principaux


 Pour plus d'informations concernant le montage des supports pour manipulateurs sur le fauteuil roulant, reportez-vous au manuel de maintenance du système d'assise.

3.9.1 Montage de manipulateurs sur un support de manipulateur standard

Les manipulateurs suivants peuvent être montés sur le support de manipulateur :

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

Montage du DLX-REM1XX ou du DLX-REM2XX pour Modulite

-  • Clé Allen 3 mm
• Clé de 8 mm

1.

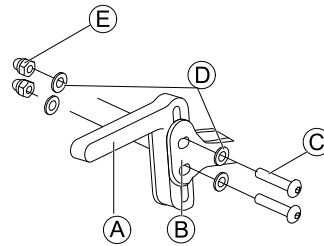


Fig. 3-11

Fixez le support du joystick **A** sur l'adaptateur pour manipulateur **B** avec les vis **C**, les rondelles **D** et les écrous **E**.

2.

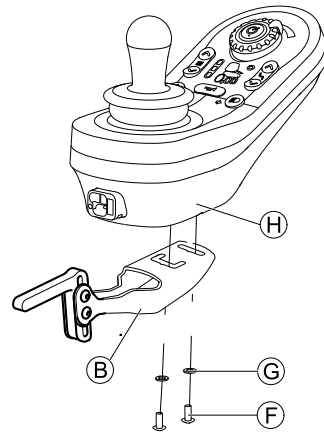



Fig. 3-12 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

Fixez le manipulateur **H** sur l'adaptateur pour manipulateur **B** avec les vis **F** et les rondelles **G**.

Montage du DLX-REM400 ou du DLX-REM2XX pour Ultra Low Maxx

-  • Clé Allen 3 mm
• Clé de 8 mm

1.

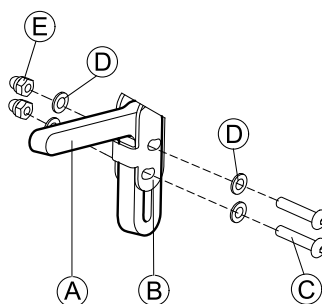


Fig. 3-13

Fixez le support du joystick (A) sur l'adaptateur pour manipulateur (B) avec les vis (C), les rondelles (D) et les écrous (E).

2.

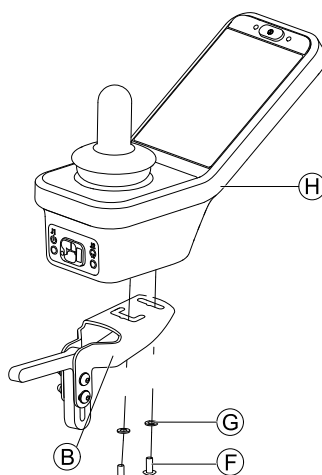


Fig. 3-14 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

Fixez le manipulateur (H) sur l'adaptateur pour manipulateur (B) avec les vis (F) et les rondelles (G).

3.9.2 Montage de manipulateurs sur un support de manipulateur escamotable

Les manipulateurs suivants peuvent être montés sur le support de manipulateur :

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

Montage de DLX-REM1XX, DLX-REM2XX ou DLX-REM400



- Clé Allen 3 mm
- Clé Allen 4 mm
- Clé de 8 mm
- Clé de 10 mm

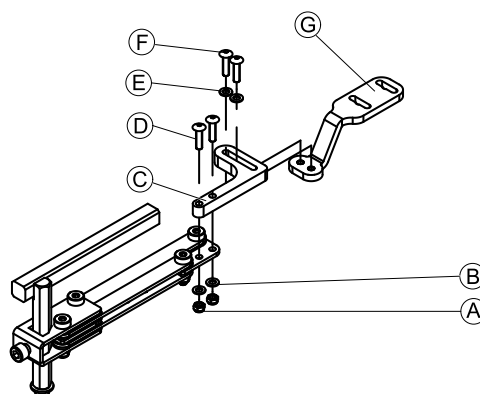


Fig. 3-15

1. Tirez les vis (D) au travers du support (C), du support du manipulateur et des rondelles (B).
2. Serrez les vis avec les écrous (A).

3. Tirez les vis ⑥ au travers des rondelles ⑤, du support ③ et du support ④, puis serrez-les.
- 4.

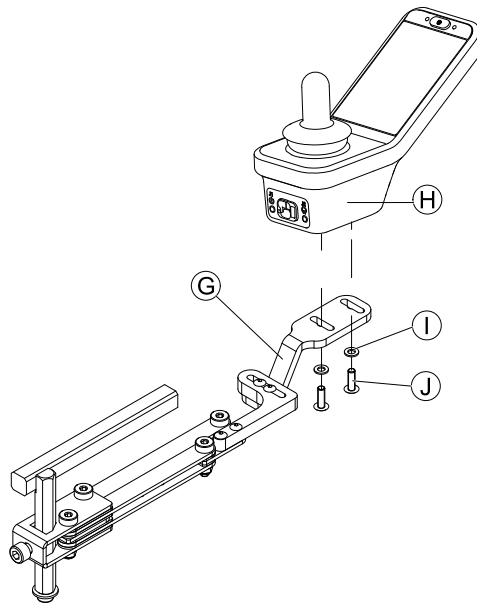


Fig. 3-16 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

Fixez le manipulateur au support ③ à l'aide des vis ④.

Montage de DLX-REM500



- Clé Allen de 3 mm
- Clé Allen de 4 mm
- Adhésif frein-filet de force moyenne (Loctite 243 ou équivalent)

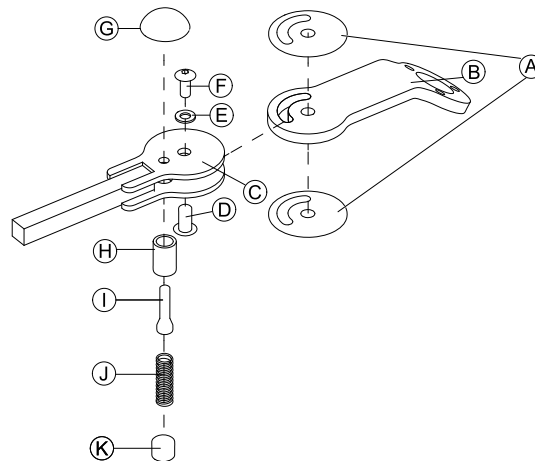


Fig. 3-17

1. Fixez l'autocollant anti-frottement ① sur le bras angulé ② et insérez le tout dans le support ③.
 2. Fixez l'ensemble à l'aide du manchon-écrou ④, de la rondelle ⑤ et de la vis ⑥.
- 🔧 Appliquez de l'adhésif frein-filet sur la vis ⑥.
3. Insérez le boulon de blocage ⑧ et le ressort de compression ⑨ dans le support ③ et le bras angulé ②.
 4. Fixez à l'aide de la molette de verrouillage ⑦ et de la vis sans tête ⑩.

🔧 Appliquez de l'adhésif frein-filet sur la vis sans tête ⑩.

5.

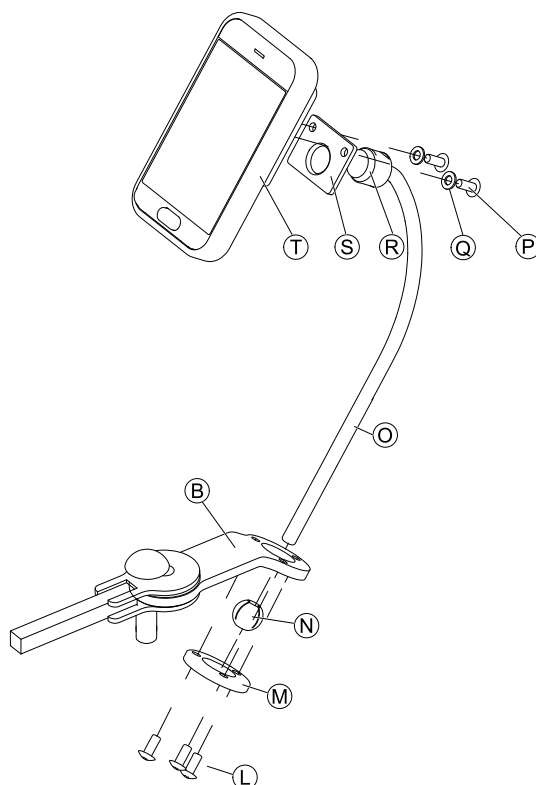


Fig. 3-18

Introduisez le support ① dans le bras angulé ②, la boule de serrage ③ et l'anneau de serrage ④.
Fixez à l'aide des vis ⑤.

6. Montez le manipulateur ⑥ sur la plaque de support ⑦ et la douille de serrage ⑧ à l'aide des rondelles ⑨ et des vis ⑩.

3.9.3 Montage de manipulateurs sur un support de manipulateur Quad Link

Disponible uniquement pour les modèles Ultra Low Maxx

Les manipulateurs suivants peuvent être montés sur le support de manipulateur :

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



- Clé Allen 3 mm
- Clé Allen 5 mm

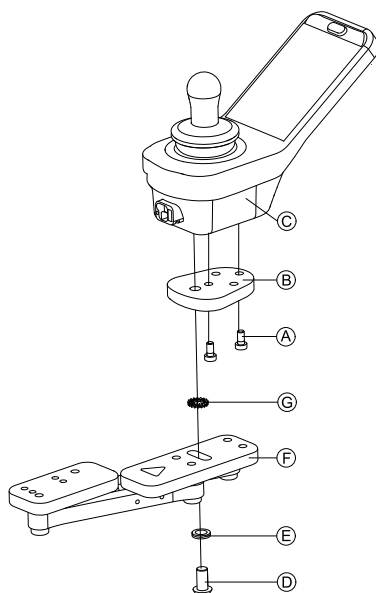




Fig. 3-19 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

1. Fixez l'adaptateur pour manipulateur LiNX ② à l'aide des vis ① sur le manipulateur ③.

 L'adaptateur pour manipulateur LiNX peut pivoter de 90° sur la droite ou la gauche pour faciliter le réglage.

2. Fixez le manipulateur sur le support Quad Link ④ à l'aide de la vis ⑤, de la rondelle Nord-Lock ⑥ et de la rondelle de blocage crantée ⑦.

 Serrez la vis ⑤ au couple maximum de 25 Nm.


3.9.4 Montage de manipulateurs sur des supports de manipulateur pour tierce-personne

Les manipulateurs suivants peuvent être montés sur le support de manipulateur :

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

Montage du DLX-REM1XX ou du DLX-REM2XX sur un système Modulite

Le manipulateur se fixe au fauteuil roulant au moyen d'un support présent sur la poignée de poussée ou sur la barre de poussée.

-
-  • Clé Allen 4 mm
• Clé Allen 3 mm
-

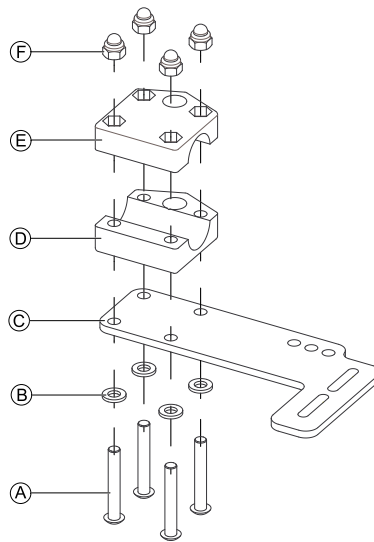


Fig. 3-20

1. Faites passer les vis **A** au travers des rondelles **E**, de la plaque de montage **C** et de la face inférieure du support **D**.
2. Fixez la face inférieure du support à la barre de poussée avec la partie supérieure du support **E** et les écrous **F**.
- 3.

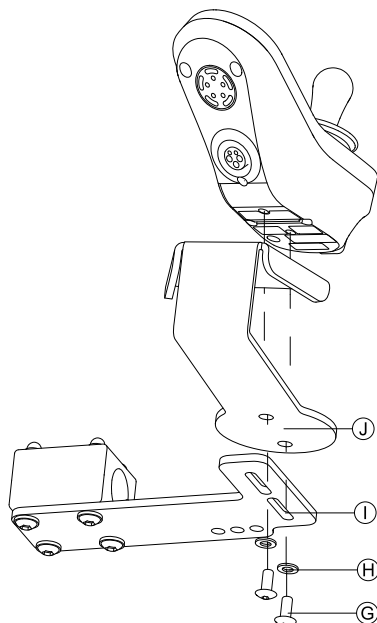


Fig. 3-21

Fixez le manipulateur et le support **I** sur le support **I** à l'aide des vis **G** et des rondelles **H**.

Pour les positions de montage, reportez-vous à la section 3.11.4 *Montage du DLX-REM050*, page 55.

Montage du DLX-REM1XX, du DLX-REM2XX ou du DLX-REM400 sur un système Ultra Low Maxx

Dossier électrique

Le manipulateur se fixe au fauteuil roulant au moyen d'un support présent sur la poignée de poussée ou sur la barre de poussée.



- Clé Allen 4 mm
- Clé de 8 mm

1.

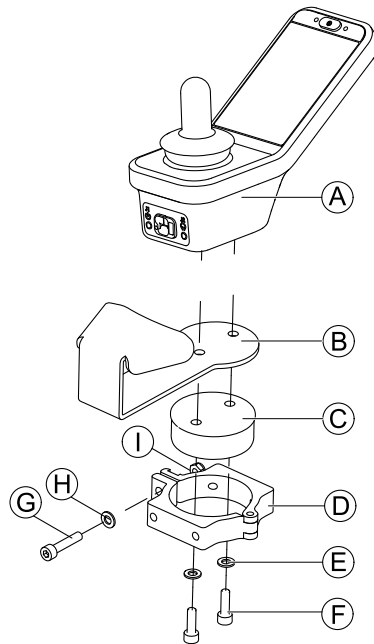


Fig. 3-22 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

Fixez le manipulateur **A**, le support **B** et le tambour de support **C** au collier **D** à l'aide des vis **F** et des rondelles **E**.

2.



Risque de détérioration du manipulateur

Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.

– N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Fixez le tambour de support **C** dans le collier **D** à l'aide de la vis **G**, de la rondelle **H** et de l'écrou **I**.

3.

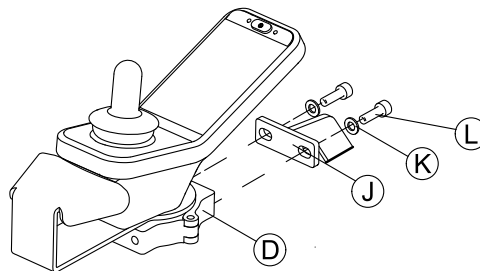


Fig. 3-23

Fixez le collier **D** au support **J** à l'aide des vis **L** et des rondelles **K**.

4.

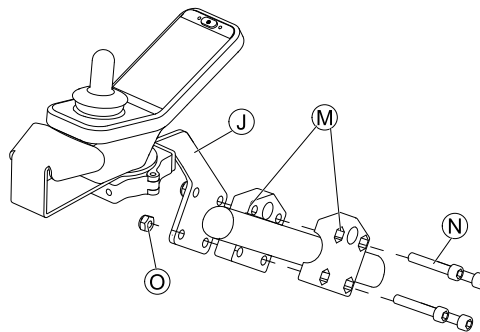


Fig. 3-24

Fixez le support **J** à la pince de préhension **M** à l'aide des vis **N** et des écrous **O**.

Dossier manuel

Le manipulateur se fixe au fauteuil roulant au moyen d'un support présent sur la poignée de poussée ou sur la barre de poussée.



- Clé Allen 4 mm
- Clé Allen 5 mm
- Clé de 8 mm
- Adhésif frein-filet (Loctite 225 ou similaire)

1.

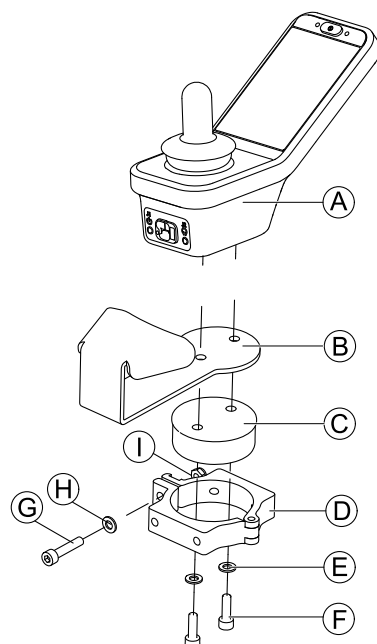


Fig. 3-25 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

2. Fixez le manipulateur **A**, le support **B** et le tambour de support **C** au collier **D** à l'aide des vis **F** et des rondelles **E**.



Risque de détérioration du manipulateur

Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.

– N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

3. Fixez le tambour de support **C** dans le collier **D** à l'aide de la vis **G**, de la rondelle **H** et de l'écrou **I**.

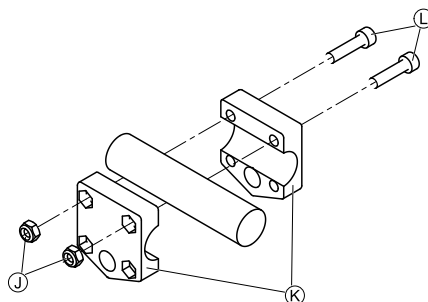


Fig. 3-26

Installez la pince de préhension **K** sur la barre de poussée à l'aide des vis **L** et des écrous **M**. Serrez les vis à 10 Nm.

4.

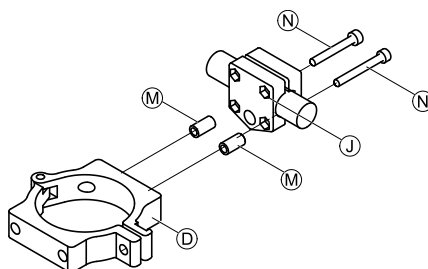


Fig. 3-27

Insérez les vis **N** au travers de la pince de préhension **J** et des entretoises **M** dans la fixation **D**. Utilisez un adhésif frein-filet et serrez les vis à 10 Nm.

3.9.5 Montage des commutateurs à bascule sur le DLX-REM400



Les commutateurs à bascule sont uniquement compatibles avec le manipulateur DLX-REM400-B. Ils ne doivent pas être installés sur la version DLX-REM400-A.



- Clé Torx TX8
- Pic d'ouverture (ou similaire)
- Deux vis supplémentaires (incluses dans le kit de montage)
- Kit d'étiquettes (inclus dans le kit de montage)

1.

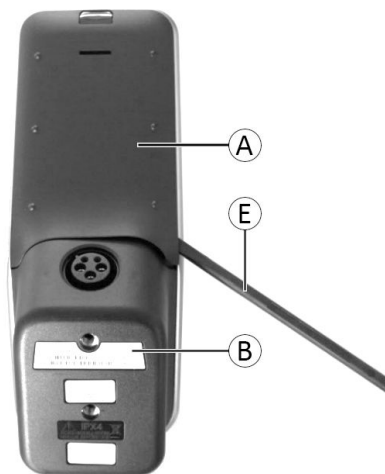


Fig. 3-28

Retirez le carénage arrière ① au moyen du pic d'ouverture ⑤.

2.

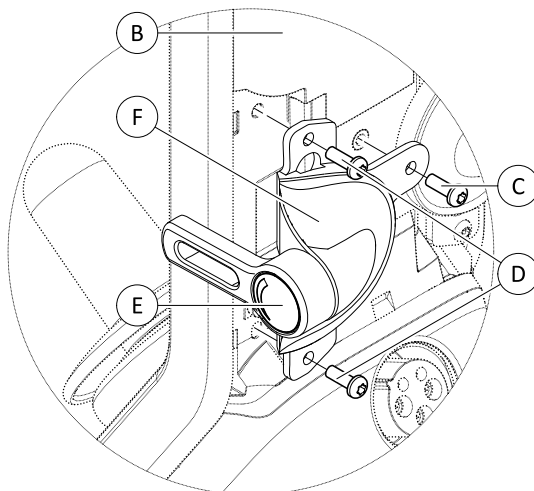


Fig. 3-29

Desserrez et retirez les quatre vis argentées ④.

- Fixez le commutateur à bascule ⑥ sur le manipulateur ② avec les vis ③ et ④.
- Répétez les étapes 2 et 3 pour installer le deuxième commutateur/cache.
- Installez le nouveau carénage arrière inclus dans le kit de montage.
- Apposez les étiquettes ⑤ sur les deux commutateurs à bascule.

3.10 Montage des manipulateurs principaux sur le support central escamotable



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.

Montage de DLX-REM1XX, DLX-REM2XX ou DLX-REM400



- Clé Allen 4 mm
- Clé de 8 mm

1.

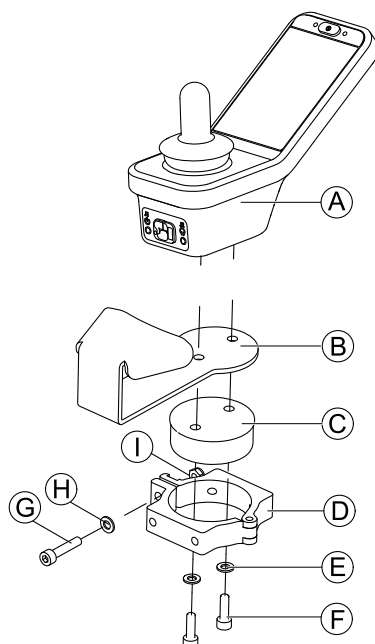


Fig. 3-30 Le manipulateur représenté sur l'illustration sert d'exemple. Le montage est identique à celui de l'illustration pour chaque modèle de manipulateur.

Fixez le manipulateur **A**, le support **B** et le tambour de support **C** au collier **D** à l'aide des vis **F** et des rondelles **E**.

2.



Risque de détérioration du manipulateur

Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.

– N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Fixez le tambour de support **C** dans le collier **D** à l'aide de la vis **G**, de la rondelle **H** et de l'écrou **I**.

3.

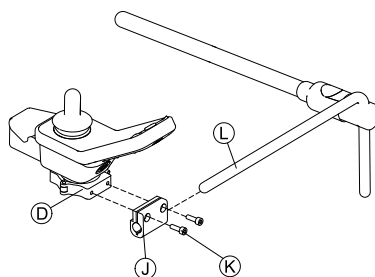


Fig. 3-31

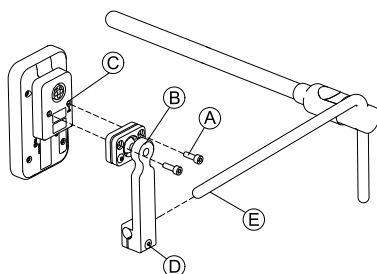
Faites passer le support de collier **J** sur le support central escamotable **L**.

4. Fixez le collier **D** au support de collier **J** et solidarisez l'ensemble à l'aide des vis **K**.

Montage de DLX-REM500




- Clé Allen de 4 mm
- Clé Allen de 3/16 pouces



1. Fixez le manipulateur **C** sur le support **B** à l'aide des vis **A**.
2. Faites passer le support **B** sur le noyau **E**.
3. Fixez le support au noyau à l'aide de la vis **D**.

3.11 Montage des manipulateurs secondaires

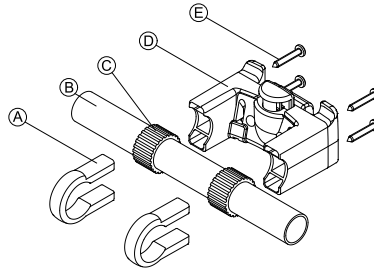
 Pour plus d'informations concernant le montage des supports pour manipulateurs sur le fauteuil roulant, reportez-vous au manuel de maintenance du système d'assise.

3.11.1 Montage de l'adaptateur KLICKfix pour IDC

Montage standard



- Tournevis Phillips

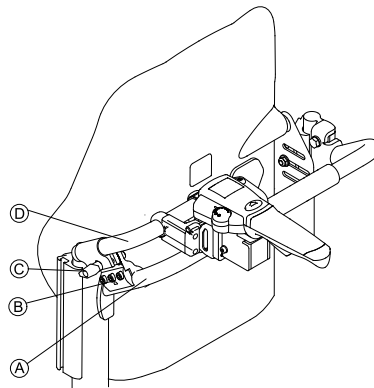


1. Positionnez les colliers de serrage (A) sur la poignée de poussée du fauteuil roulant (B).
2. Assurez-vous que la bague en caoutchouc (C) se trouve entre les colliers de serrage et la poignée de poussée.
3. Installez l'adaptateur KLICKfix (D) sur les colliers de serrage.
4. Serrez les vis (E).

Montage sur le système d'assise Ultra Low Maxx



- Clé Allen de 4 mm (3/16")
- Tournevis Phillips



1. Positionnez la fixation (B) sur la poignée de poussée du fauteuil roulant (A).
2. Glissez le tube de l'adaptateur (D) dans la fixation.
3. Serrez le boulon à ailettes (C).
4. Pour monter l'adaptateur KLICKfix sur son tube, reportez-vous au chapitre Montage standard.

3.11.2 Montage du DLX-ACU200

Montage pour le système d'assise Modulite



- Clé Allen de 3 mm
- Clé Allen de 5 mm
- Clé de 8 mm
- Clé de 10 mm

1.

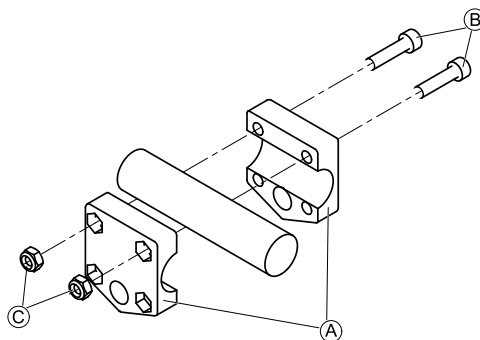


Fig. 3-32

Fixez la pince de préhension **A** au tube avec les vis **B** et les écrous **C**.

2.

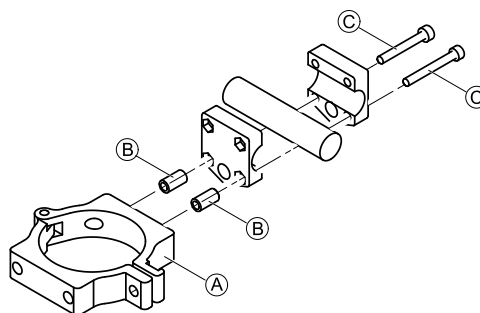


Fig. 3-33

Fixez la pince **A** et les entretoises **B** à la pince de préhension avec les vis **C**.

3.

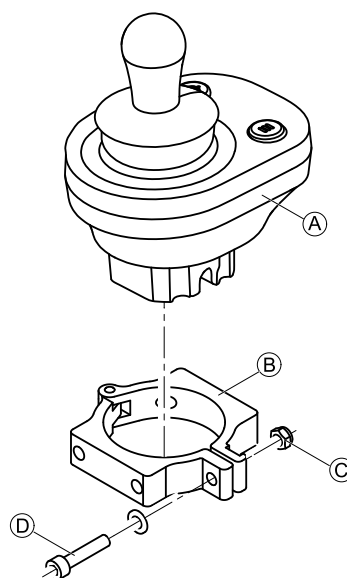


Fig. 3-34



Risque de détérioration du manipulateur

Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.

– N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Installez le manipulateur **A** dans la pince **B** et serrez la vis **D** et l'écrou **C**.

Montage pour le système d'assise Ultra Low Maxx (dossier électrique)



- Clé Allen de 4 mm
- Clé de 8 mm

1.

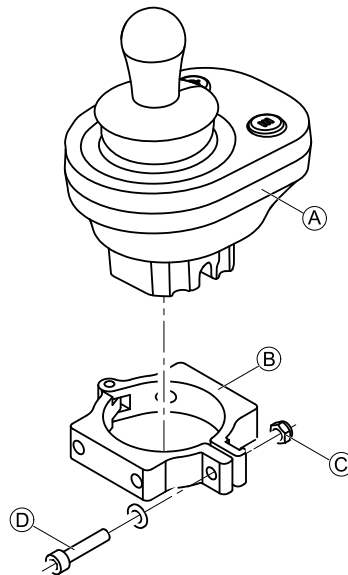


Fig. 3-35



Risque de détérioration du manipulateur

Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.

– N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Installez le manipulateur A dans la pince B et serrez la vis D et l'écrou C.

2.

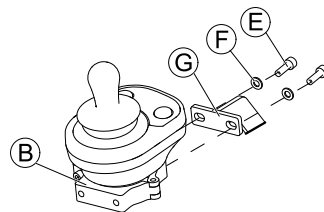


Fig. 3-36

Fixez le collier B au support G à l'aide des vis E et des rondelles F.

3.

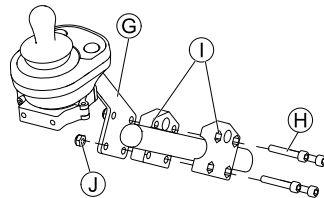


Fig. 3-37

Fixez le support G à la pince de préhension I à l'aide des vis H et des écrous J.

Montage pour le système d'assise Ultra Low Maxx (dossier manuel)



- Clé Allen de 4 mm
- Clé Allen de 5 mm
- Clé de 8 mm
- Adhésif frein-filet (Loctite 225 ou similaire)

1.

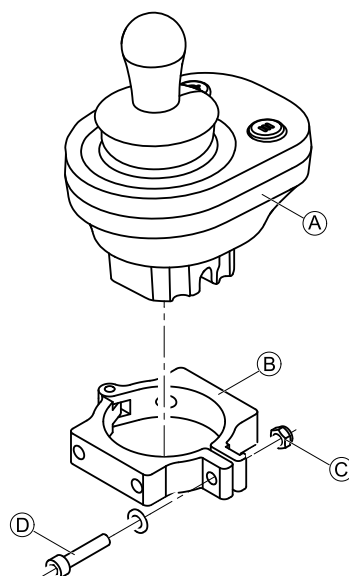


Fig. 3-38

**Risque de détérioration du manipulateur**

Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.

– N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Installez le manipulateur ① dans la pince ② et serrez la vis ③ et l'écrou ④.

2.

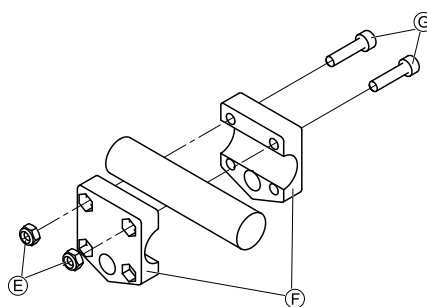


Fig. 3-39

Installez la pince de préhension ⑤ sur la barre de poussée à l'aide des vis ⑥ et des écrous ⑦. Serrez les vis à 10 Nm.

3.

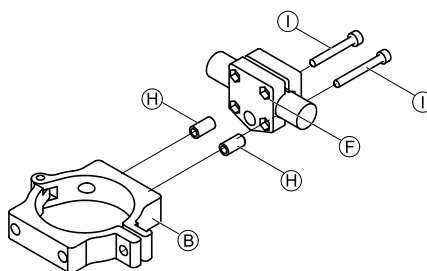


Fig. 3-40

Insérez les vis ⑧ au travers de la pince de préhension ⑥ et des entretoises ⑨ dans la fixation ⑦. Utilisez un adhésif frein-filet et serrez les vis à 10 Nm.

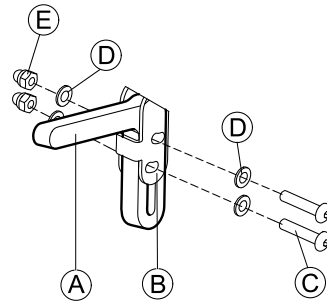
3.11.3 Montage du DLX-CR400

s'applique également au DLX-CR400LF

Support de manipulateur standard

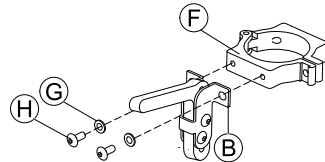
- Clé Allen de 3 mm
- Clé Allen de 4 mm
- Clé de 8 mm

1.



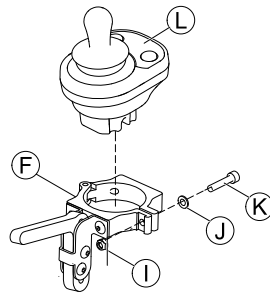
Fixez le support du joystick (A) sur l'adaptateur pour DLX-CR400 (B) avec les vis (C), les rondelles (D) et les écrous (E).

2.



Fixez le collier (F) à l'adaptateur pour DLX-CR400 (B) avec les rondelles (G) et les vis (H).

3.



! **Risque de détérioration du manipulateur**
 Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.
 – N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Placez le manipulateur (L) dans le collier (F) et serrez la vis (K) et la rondelle (I) avec l'écrou (J).

Support central escamotable



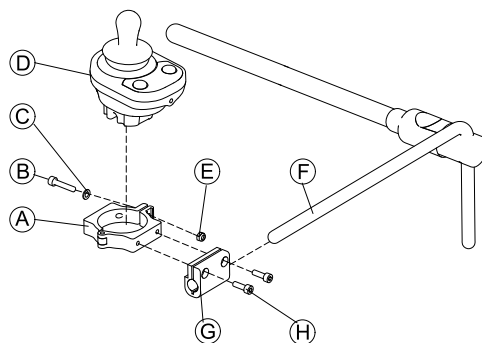
ATTENTION !
Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 4 mm
- Clé de 8 mm



1.



! **Risque de détérioration du manipulateur**
 Le couple maximum de serrage de la vis est de 1 Nm.
 – N'allez pas au-delà de cette valeur car vous risqueriez d'endommager le manipulateur.

Placez le manipulateur (D) dans le collier (A) et serrez la vis (B) et la rondelle (C) avec l'écrou (E).

2. Faites passer le support de collier (G) sur le support central escamotable (F).

3. Fixez le collier (A) au support de collier (G) et solidarisez l'ensemble à l'aide des vis (H).

3.11.4 Montage du DLX-REM050

-  • Clé Allen 4 mm
-  • Clé Allen 3 mm

Le boîtier de contrôle tierce-personne se fixe au fauteuil roulant au moyen d'un support présent sur la poignée de poussée ou sur la barre de poussée.

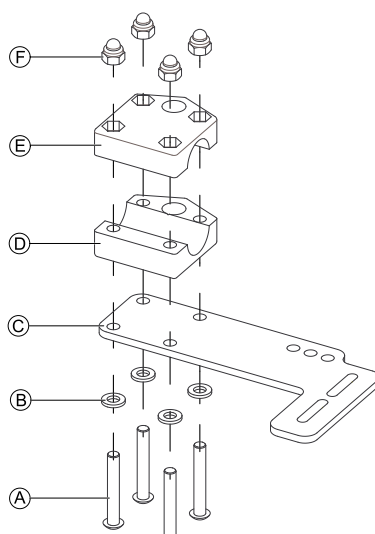


Fig. 3-41

1. Faites passer les vis **A** au travers des rondelles **E**, de la plaque de montage **C** et de la face inférieure du support **D**.
2. Fixez la face inférieure du support à la barre de poussée avec la partie supérieure du support **E** et les écrous **F**.
- 3.

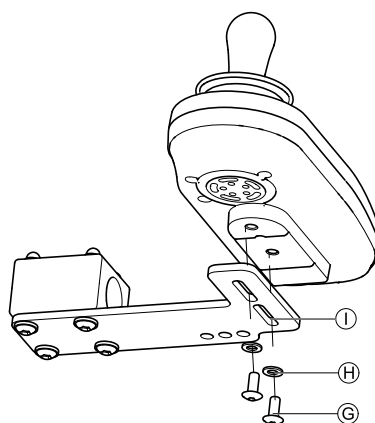
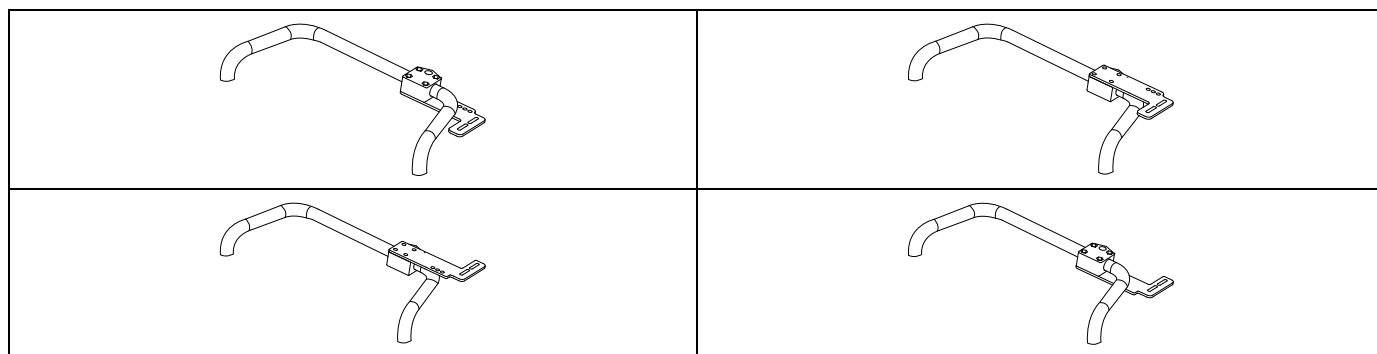


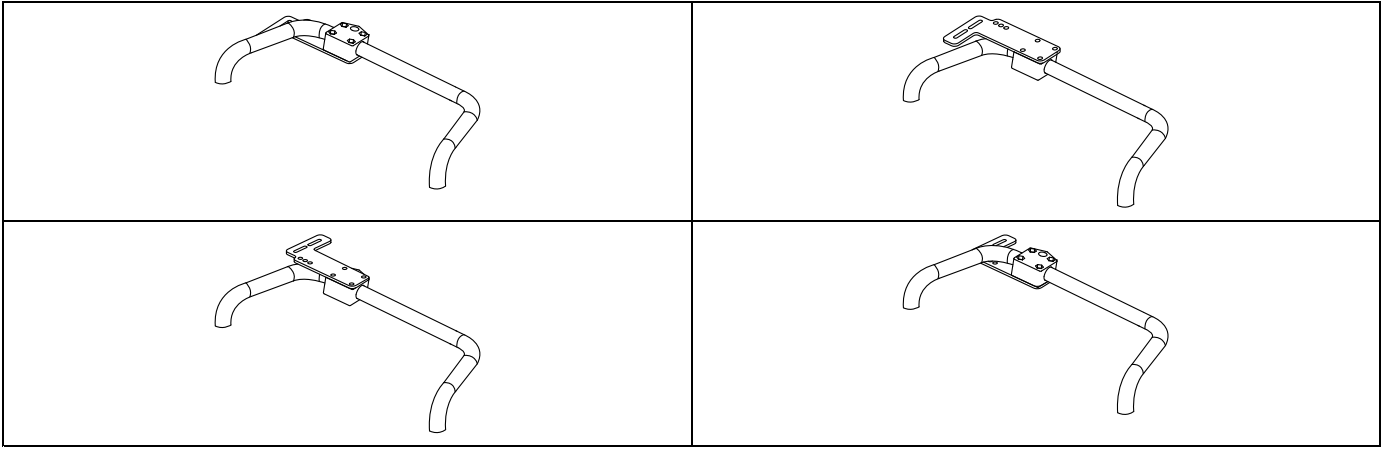
Fig. 3-42

Faites passer les vis **G** dans les rondelles **H**, le support **1** et le boîtier de contrôle tierce-personne.


4. Serrez les vis.
5. Connectez le boîtier de contrôle tierce-personne.

Positions de montage





3.12 Montage des composants ASL

 Pour plus d'informations concernant le montage des supports pour manipulateurs sur le fauteuil roulant, reportez-vous au manuel de maintenance du système d'assise.

3.12.1 Montage des boîtiers d'interface

Montage du boîtier d'interface du joystick ASL pour le système Ultra Low Maxx

-  • Clé Allen de 5 mm

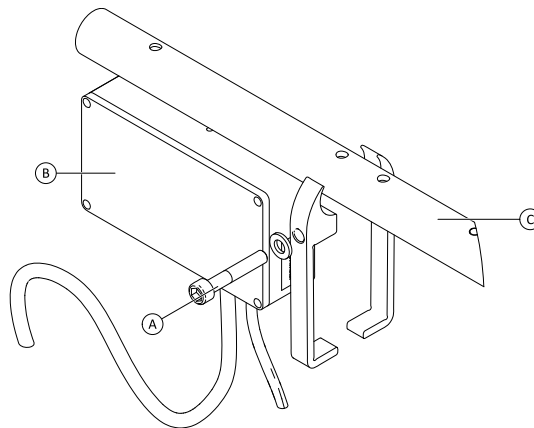




Fig. 3-43

1. Desserrez la vis (A).
2. Mettez en place le boîtier d'interface (B).
3. Placez les deux parties sur le tube d'accoudoir (C) et resserrez la vis (A).

Montage du boîtier d'interface du joystick ASL pour le système Modulite

-  • Clé Allen de 3 mm
• Clé Allen de 6 mm

 L'illustration ci-dessous représente un support monté côté gauche sur l'assise avec accoudoir relevable monté. Le support d'accoudoir (A) peut être remplacé par une rondelle entretoise et la position de montage peut varier. L'ordre d'installation est le même.

1.

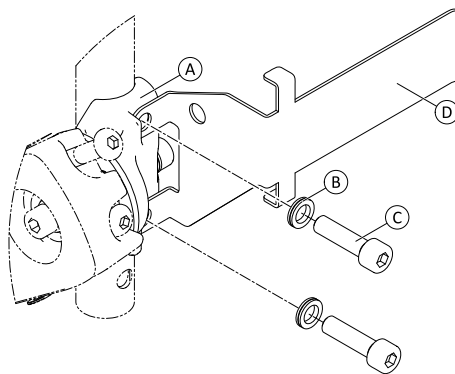


Fig. 3-44

Desserrez et retirez la vis du haut ③ et la rondelle ②.

2. Mettez en place le support de la base ④. Vérifiez que le support d'accoudoir (rondelle entretoise) ① est installé correctement et que les deux trous sont alignés.
3. Réinsérez la vis et la rondelle.
4. Répétez les étapes 1 à 3 pour la deuxième vis.
5. Serrez les deux vis ③ à 6 Nm.
- 6.

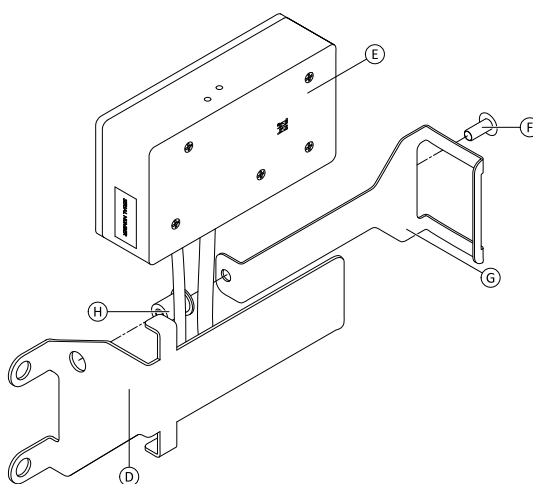


Fig. 3-45

Mettez en place l'écrou noyé ⑧, le boîtier d'interface ⑤ et le support ⑥.

7. Serrez le boulon ⑦ à 0,3 Nm.

Montage du boîtier d'interface ASL106 pour le système Ultra Low Maxx (inclinaison manuelle du dossier)



- Clé Allen de 1/8 po
- Clé Allen de 3 mm
- Clé de 8 mm

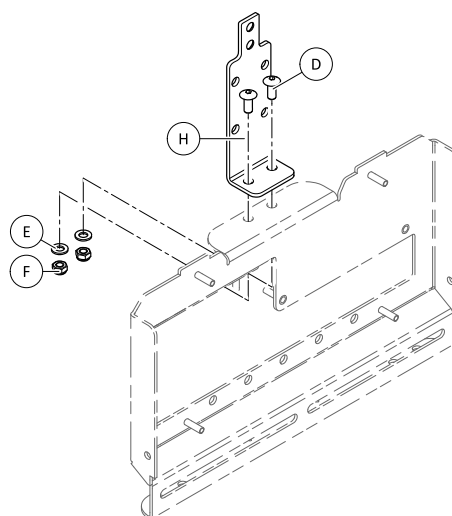


Fig. 3-46

1. Insérez les boulons ④.
2. Mettez en place le support ⑧, les rondelles ⑤ et les écrous ⑥.

3. Serrez les écrous ⑥.
- 4.

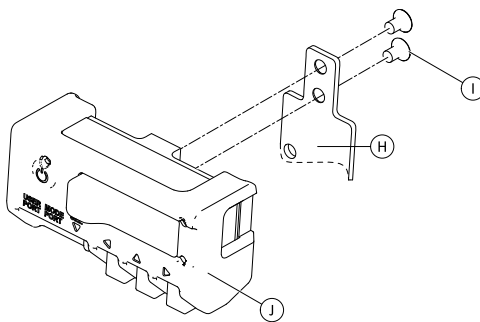


Fig. 3-47

Serrez le boîtier d'interface ① sur le support ② à l'aide des vis ③.

Montage du boîtier d'interface ASL106 pour le système Ultra Low Maxx (inclinaison électrique du dossier)



- Clé Allen de 1/8 po
- Clé Allen de 5 mm
- Clé Allen de 6 mm
- Clé de 13 mm

- 1.

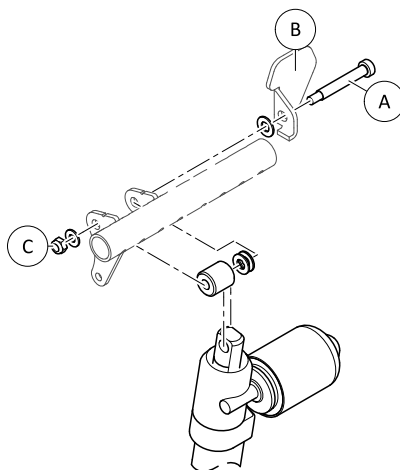


Fig. 3-48

Desserrez et retirez l'écrou ③, les rondelles, les entretoises et le boulon ④.

2. Réinsérez le boulon ④ et la bride ⑤, les rondelles, les entretoises et l'écrou ③.
3. Serrez l'écrou.
- 4.

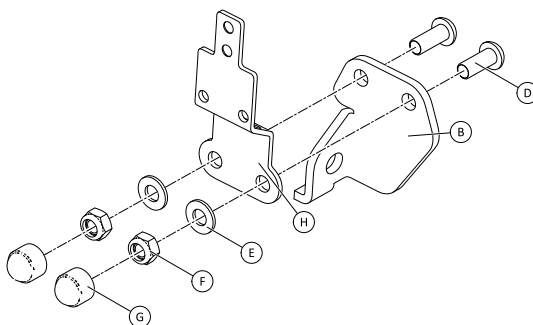


Fig. 3-49

Insérez les boulons ④.

5. Mettez en place le support ②, les rondelles ⑤ et les écrous ⑥.
6. Serrez les écrous ⑥.

7. Mettez en place les embouts ③.
- 8.

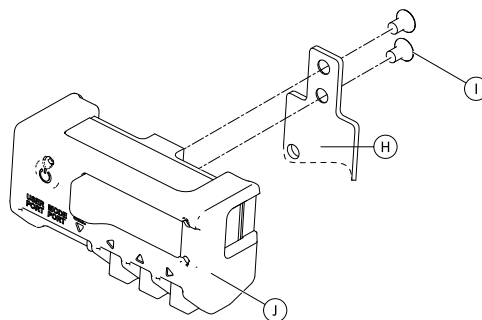


Fig. 3-50

Serrez le boîtier d'interface ① sur le support ② à l'aide des vis ③.

Montage du boîtier d'interface ASL106 pour le système Modulite



- Clé Allen de 1/8 po
- Clé Allen de 5 mm
- Clé de 13 mm

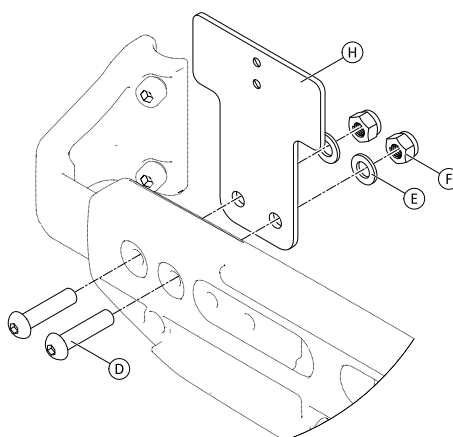


Fig. 3-51

1. Insérez les boulons ④.
2. Mettez en place le support ②, les rondelles ⑤ et les écrous ⑥.
3. Serrez les écrous ⑥.
- 4.

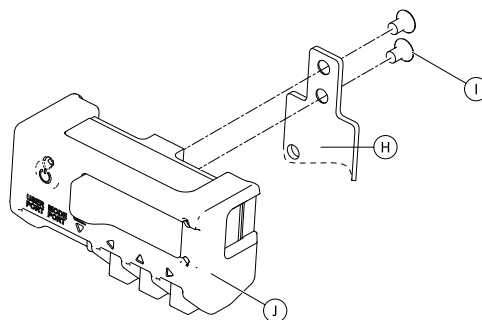


Fig. 3-52

Serrez le boîtier d'interface ① sur le support ② à l'aide des vis ③.

Montage du boîtier d'interface de commande au souffle ASL154 pour le système Ultra Low Maxx



- Clé Allen de 5 mm
- Tournevis plat

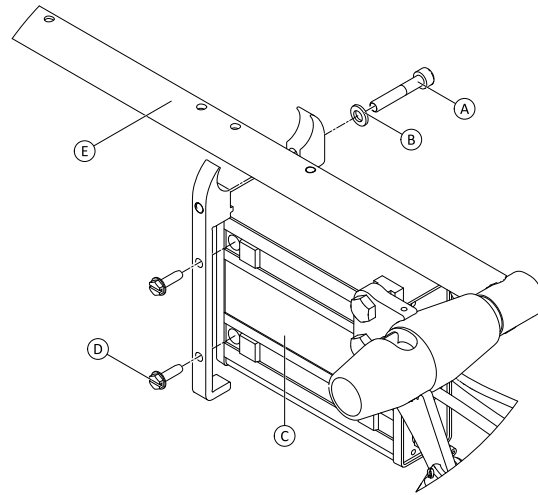


Fig. 3-53

1. Desserrez la vis (A).
2. Placez le support sur le tube d'accoudoir (E) et resserrez la vis (A).
3. Mettez en place le boîtier d'interface (C) et serrez les vis (D).

3.12.2 Fixation du joystick compact à commutateur simple

Montage sur tablette latérale



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"

1.

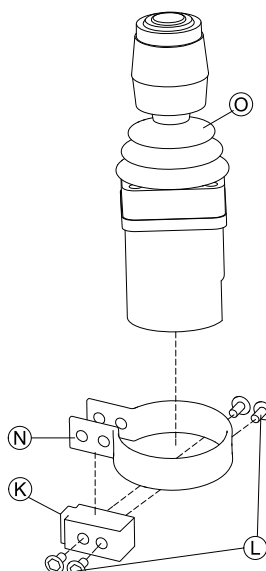


Fig. 3-54

Introduisez le joystick © dans le collier ④, faites passer le collier sur le bloc adaptateur ④ et fixez-le à l'aide des vis ④.

2.

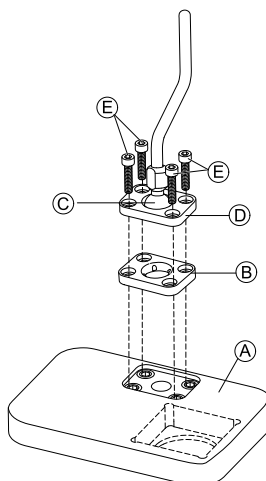


Fig. 3-55

Insérez la plaque de serrage ② dans l'orifice prévu à cet effet sur la tablette ①.

3. Fixez la plaque de serrage ②, la boule de serrage ③ et la plaque de serrage supérieure ④ à l'aide des vis ⑤.

4.

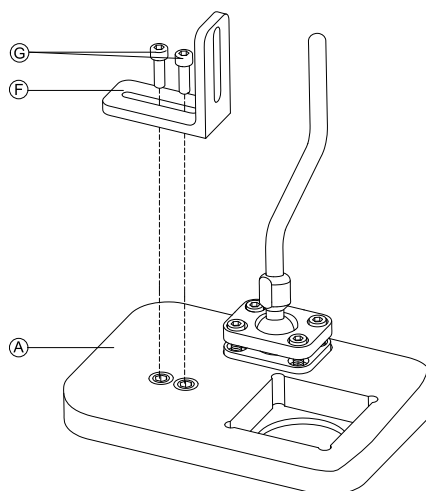


Fig. 3-56

Fixez l'équerre ⑥ à l'aide des vis ⑦ à la tablette ①.

5.

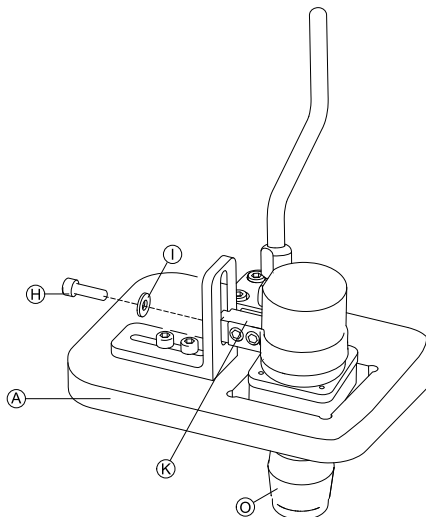


Fig. 3-57

Insérez le manipulateur © dans la tablette ①.

6. Fixez le bloc adaptateur ① sur l'équerre ② à l'aide de la vis ③ et de la rondelle ④.

Montage sur tablette à noyau



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"

1.

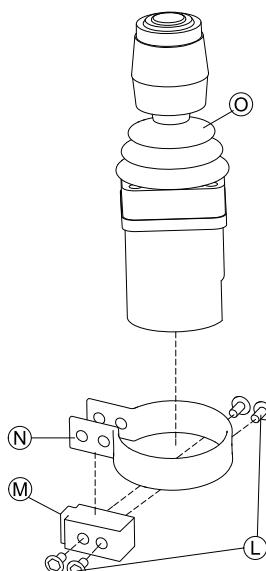


Fig. 3-58

Introduisez le joystick © dans le collier N, faites passer le collier sur le bloc adaptateur M et fixez-le à l'aide des vis L.

2.

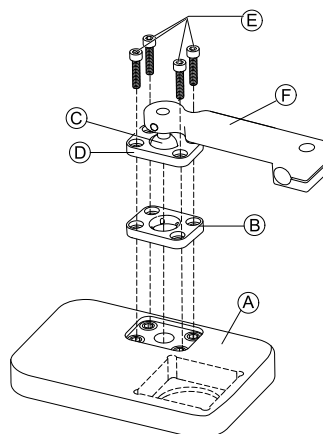


Fig. 3-59

Insérez la plaque de serrage B dans l'orifice prévu à cet effet sur la tablette A.

3. Fixez la plaque de serrage B, la boule de serrage C et la plaque de serrage supérieure D à l'aide des vis E.

4.

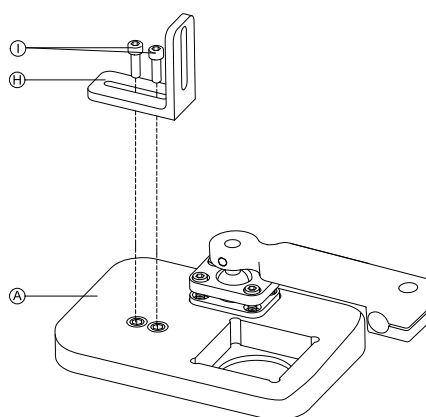


Fig. 3-60

Fixez l'équerre H à l'aide des vis I à la tablette A.

5.

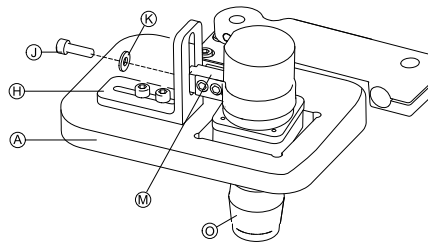


Fig. 3-61

Insérez le manipulateur © dans la tablette (A).

6. Fixez le bloc adaptateur (M) sur l'équerre (H) à l'aide de la vis (J) et de la rondelle (K).

7.

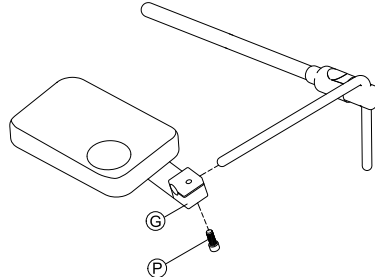


Fig. 3-62

Faites passer le montage de sécurité © sur le noyau et serrez la vis (P).

Montage sur noyau seul



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"

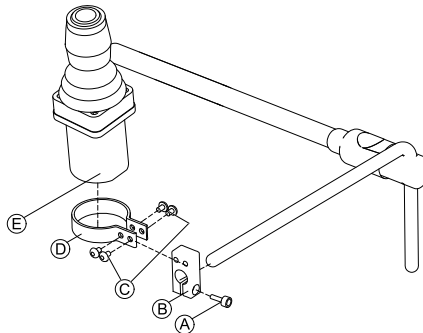


Fig. 3-63

1. Faites passer le bloc adaptateur (B) sur le noyau et serrez la vis (A).

2. Insérez le manipulateur (E) dans le collier (D).

3. Fixez le collier (D) sur le bloc adaptateur (B) à l'aide des vis (C).

3.12.3 Montage du joystick Micro Extremity Control

Montage sur tablette latérale



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"

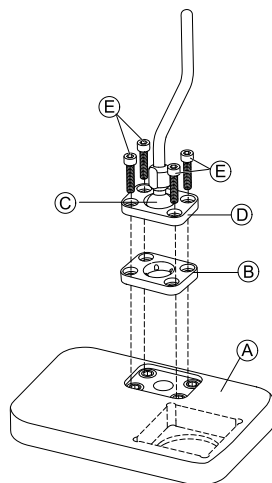


Fig. 3-64

1. Insérez la plaque de serrage (B) dans l'orifice prévu à cet effet sur la tablette (A).
2. Fixez la plaque de serrage (B), la boule de serrage (C) et la plaque de serrage supérieure (D) à l'aide des vis (E).
- 3.

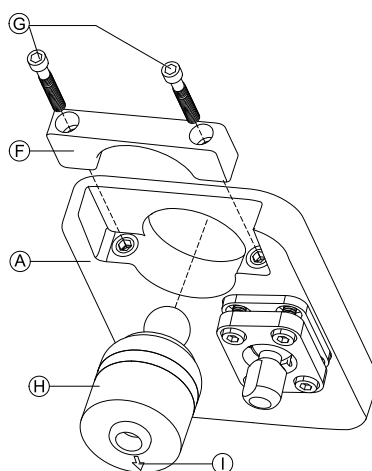


Fig. 3-65

Insérez le manipulateur (H) par en dessous dans la tablette (A). Assurez-vous que la flèche (I) pointe vers la marche arrière.

Montage sur tablette à noyau



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"

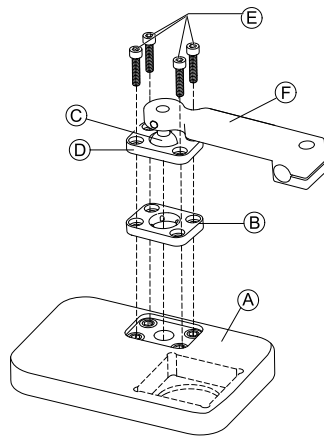


Fig. 3-66

1. Insérez la plaque de serrage ⑥ dans l'orifice prévu à cet effet sur la tablette ①.
2. Fixez la plaque de serrage ⑥, la boule de serrage ⑦ et la plaque de serrage supérieure ⑧ à l'aide des vis ⑨.
- 3.

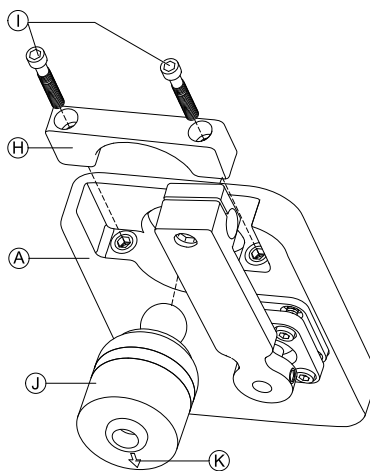


Fig. 3-67

Insérez le manipulateur ① par en dessous dans la tablette ②. Assurez-vous que la flèche ③ pointe vers la marche arrière.

- 4.

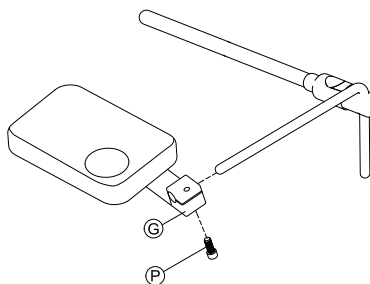


Fig. 3-68

Faites passer le montage de sécurité ③ sur le noyau et serrez la vis ④.

Montage sur noyau seul



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"

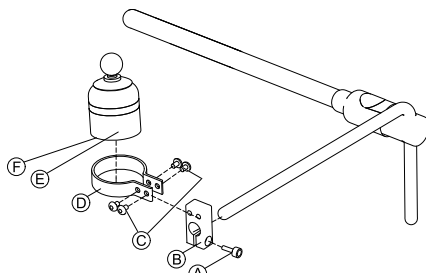


Fig. 3-69

1. Faites passer le bloc adaptateur **B** sur le noyau et serrez la vis **A**.
2. Insérez le manipulateur **E** dans le collier **D**. Assurez-vous que la flèche **F** (non visible sur l'illustration) pointe vers la marche arrière.
3. Fixez le collier **D** sur le bloc adaptateur **B** à l'aide des vis **C**.

3.12.4 Montage du joystick compact pédiatrique

Montage sur tablette latérale



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"

1.

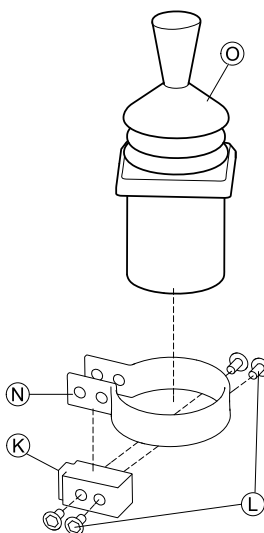


Fig. 3-70

Insérez le manipulateur **C** dans le collier **N**. Faites passer le collier sur le bloc adaptateur **K** et serrez les vis **L**.

2.

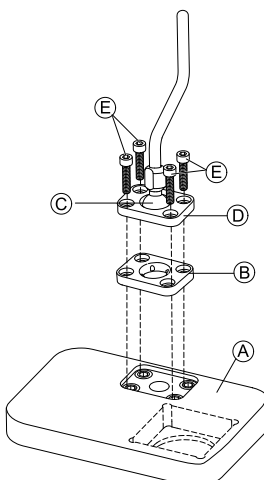


Fig. 3-71

Insérez la plaque de serrage **B** dans l'orifice prévu à cet effet sur la tablette **A**.

3. Fixez la plaque de serrage **B**, la boule de serrage **C** et la plaque de serrage supérieure **D** à l'aide des vis **E**.

4.

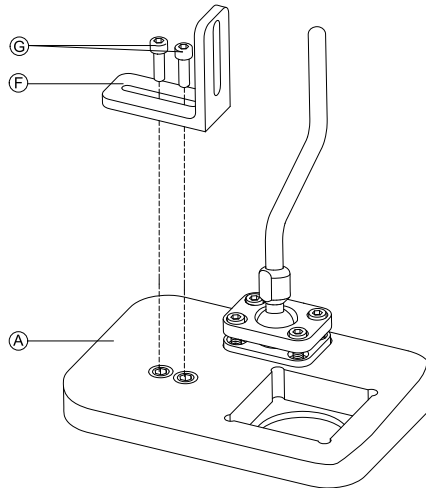


Fig. 3-72

Fixez l'équerre ⑥ à l'aide des vis ⑦ à la tablette ④.

5.

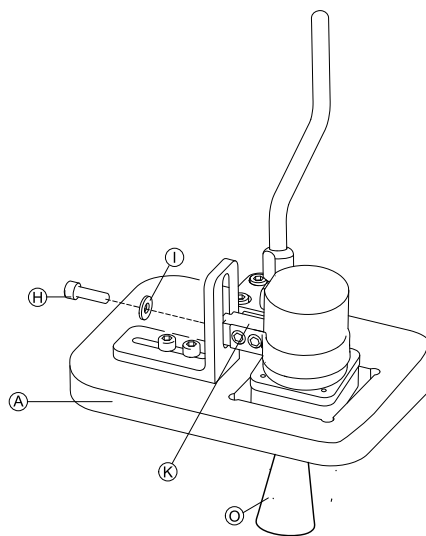


Fig. 3-73

Fixez le bloc adaptateur ⑧ sur l'équerre ⑥ à l'aide de la vis ⑨ et de la rondelle ⑩.

Montage sur tablette à noyau



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"

1.

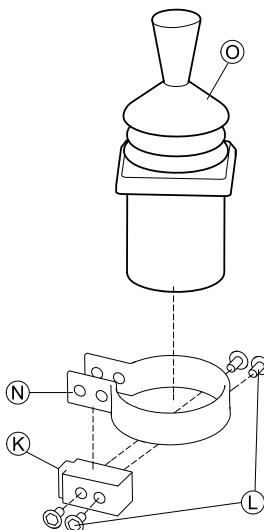


Fig. 3-74

Insérez le manipulateur © dans le collier ④. Faites passer le collier sur le bloc adaptateur ④ et fixez le tout à l'aide des vis ④.

2.

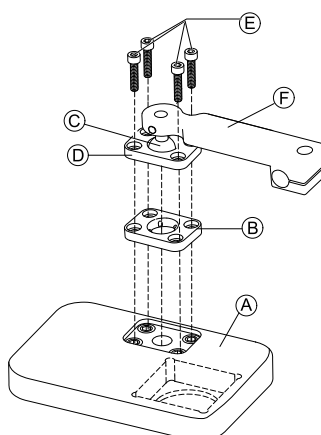


Fig. 3-75

Insérez la plaque de serrage ② dans l'orifice prévu à cet effet sur la tablette ①.

3. Fixez la plaque de serrage ②, la boule de serrage ③ et la plaque de serrage supérieure ④ à l'aide des vis ⑤.

4.

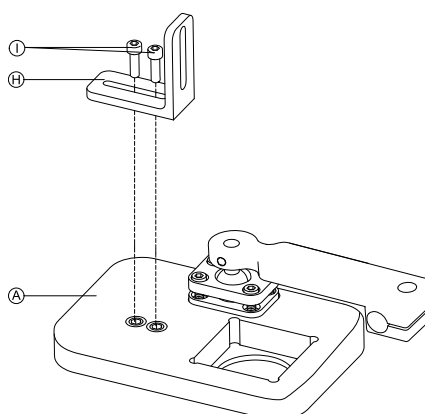


Fig. 3-76

Fixez l'équerre ④ à l'aide des vis ① à la tablette ①.

5.

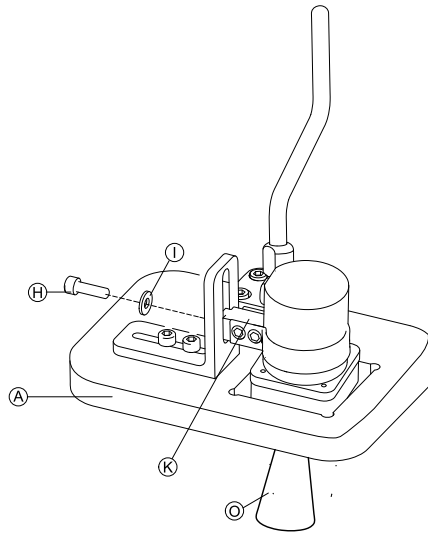


Fig. 3-77

Fixez le bloc adaptateur **M** sur l'équerre **H** à l'aide de la vis **J** et de la rondelle **K**.

6.

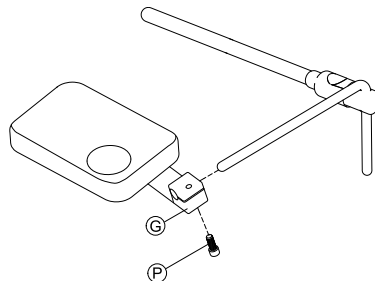


Fig. 3-78

Faites passer le montage de sécurité **C** sur le noyau et serrez la vis **P**.

Montage sur noyau seul



ATTENTION !

Risque de blessure et de dommage matériel

La présence de bavures et l'absence d'embouts sur des tiges après leur modification, comme leur raccourcissement, par exemple, risquent d'entraîner des blessures ou des dommages.

- Ébavurez après la découpe d'une longueur excessive.
- Réinstallez l'embout après l'ébavurage.
- Vérifiez que l'embout est bien serré.



- Clé Allen de 1/8"
- Clé Allen de 5/32"

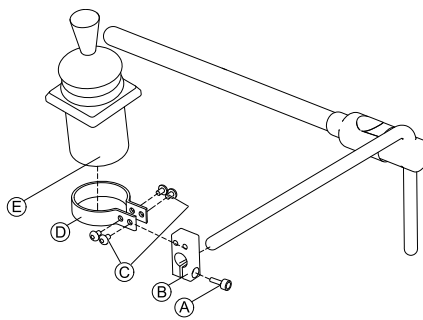


Fig. 3-79

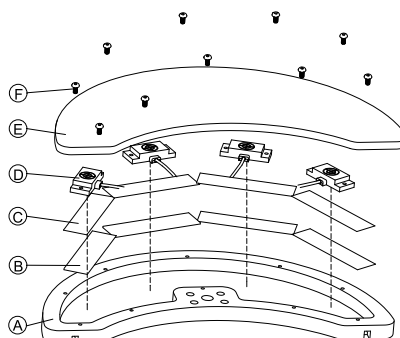
1. Faites passer le bloc adaptateur **B** sur le noyau et serrez la vis **A**.
2. Insérez le manipulateur **E** dans le collier **D**.
3. Fixez le collier **D** sur le bloc adaptateur **B** à l'aide des vis **C**.

3.12.5 Montage du plateau Eclipse avec capteurs de proximité



- Clé Allen de 3/32"
- Clé Allen de 5/32"
- Clé Allen de 3/16"
- 4 sangles à boucles de 25x100 mm
- 4 sangles à crochets de 25x100 mm

1.



Fixez les sangles à crochets (B) à l'intérieur du plateau Eclipse (A).

2. Coupez les sangles à boucles (C) en fonction de la forme des capteurs de proximité (D).
3. Fixez les sangles à boucles aux capteurs de proximité.
4. Fixez les sangles à boucles aux sangles à crochets.

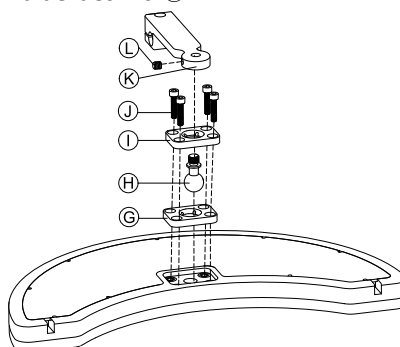
5.



Veillez à faire coïncider les câbles des capteurs de proximité dans les espaces prévus à cet effet.

Fixez le cache (E) sur le plateau Eclipse à l'aide des vis (F).

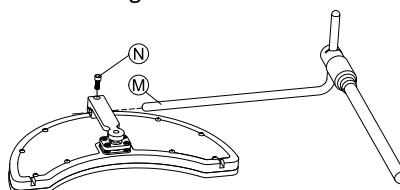
6.



Insérez la plaque de serrage (G) dans l'orifice prévu à cet effet sur le plateau Eclipse.

7. Fixez la plaque de serrage, la boule de serrage (H) et la plaque de serrage supérieure (I) à l'aide des vis (J).
8. Vissez le montage de sécurité (K) à la boule de serrage à l'aide de la vis sans tête (L).

9.



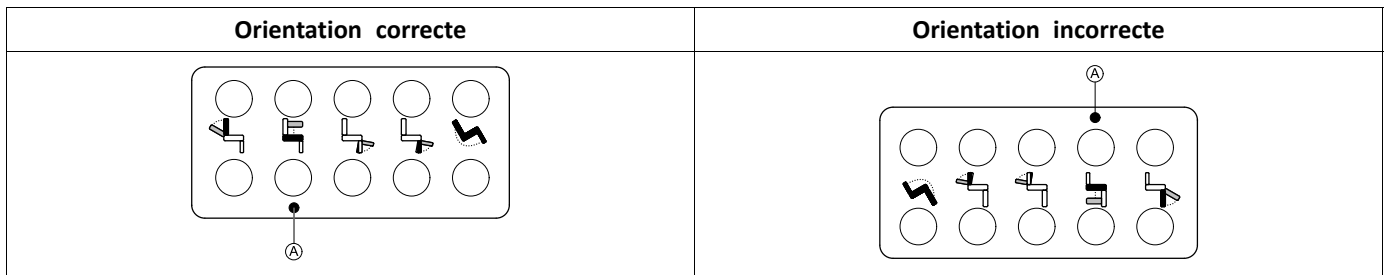
Faites passer le montage de sécurité sur le noyau (M) et serrez la vis (N).

3.13 Montage du commutateur 10 voies






Pour plus d'informations concernant le montage des supports pour commutateurs 10 voies sur le fauteuil roulant, reportez-vous au manuel de maintenance du système d'assise.

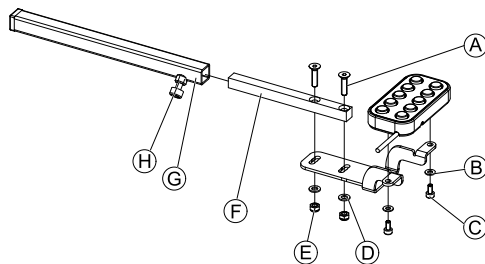
Lors de la fixation du commutateur 10 voies ou du changement de l'étiquette, le repère d'orientation (A) doit être situé en bas ; comme indiqué dans le tableau ci-dessous.



3.13.1 Montage du commutateur 10 voies pour Modulite

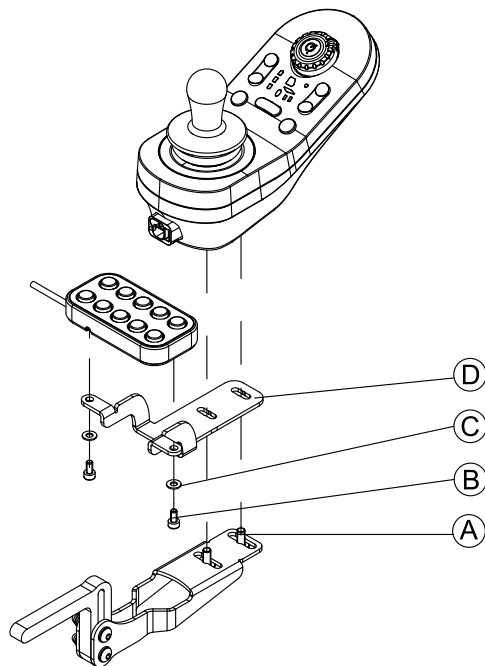
Montage à l'avant

-  • Clé Allen 3 mm
-  • Clé Allen 4 mm
-  • Clé de 8 mm





1. Fixez le commutateur 10 voies au support à l'aide des vis © et des rondelles ©.
2. Fixez le support au tube de montage du manipulateur © à l'aide des vis ©, des rondelles © et des écrous ©.
3. Insérez le tube de montage du manipulateur à l'intérieur du support de montage ©.
4. Réglez le commutateur 10 voies dans la position souhaitée.
5. Serrez la vis à ailettes ©.

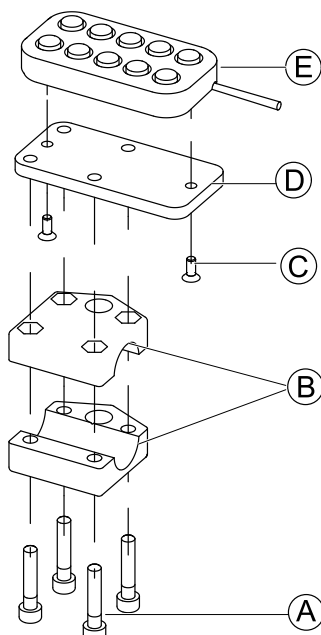
En association avec un DLX-REM211/DLX-REM216



1. Fixez le commutateur 10 voies au support © à l'aide des vis © et des rondelles ©.
2. Fixez le support au support de montage du manipulateur à l'aide des vis ©.

Montage à l'arrière (pour tierce-personne)

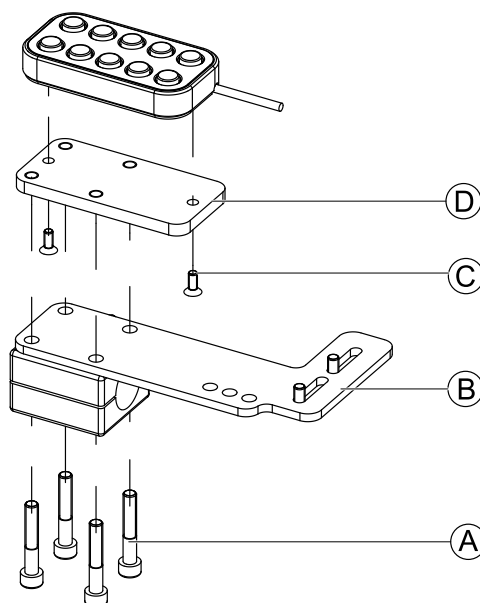
-  • Clé Allen 3 mm
-  • Clé Allen 4 mm




Le commutateur 10 voies se fixe à l'arrière du fauteuil roulant au moyen d'un support **B** présent sur la poignée de poussée ou sur la barre de poussée.

1. Fixez la plaque de fixation **D** à l'aide des vis **C** au commutateur 10 voies **E**.
2. Tirez les vis **A** au travers du support **B** et de la plaque de fixation **D**.

En association avec un DLX-REM050 (boîtier de contrôle tierce-personne)





1. Fixez le commutateur 10 voies à la plaque de fixation **D** à l'aide des vis **C**.
2. Fixez la plaque de fixation **D** à la plaque de fixation **B** à l'aide des vis **A**.

 Pour connaître toutes les positions possibles du boîtier de contrôle tierce-personne, reportez-vous à la section *Montage du DLX-REM400*.

3.13.2 Montage du commutateur 10 voies pour Ultra Low Maxx

Montage à l'avant

-
-  • Clé Allen de 3 mm
 -  • Clé de 8 mm
-

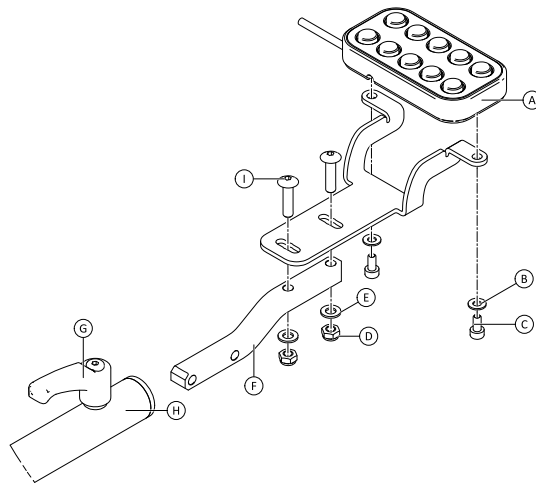




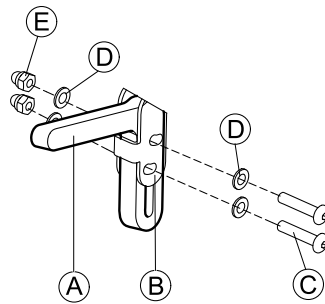
Fig. 3-80

1. Fixez le commutateur 10 voies (A) au support à l'aide des vis (C) et des rondelles (D).
2. Fixez le support au tube de montage du manipulateur (F) à l'aide des boulons (I), des rondelles (E) et des écrous (D).
3. Insérez le tube de montage du manipulateur à l'intérieur du support de montage (H).
4. Réglez le commutateur 10 voies dans la position souhaitée.
5. Serrez le levier (G).

En association avec un DLX-REM2XX ou un DLX-REM400

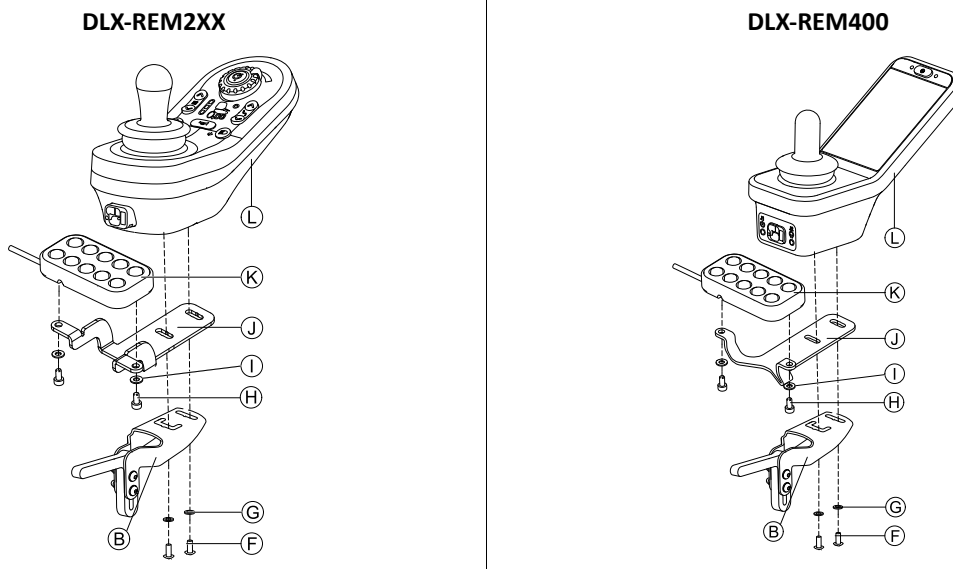
-  • Clé Allen de 3 mm
-  • Clé de 8 mm

1.



Fixez le support du joystick (A) sur l'adaptateur pour manipulateur (B) avec les vis (C), les rondelles (D) et les écrous (E).

2.



Fixez le manipulateur (L) sur l'adaptateur pour manipulateur (B) et la plaque de support (J) à l'aide des vis (F) et des rondelles (G).

3. Fixez le commutateur 10 voies (K) sur la plaque de support (J) à l'aide des vis (H) et des rondelles (I).

Pour plus d'informations concernant le montage du commutateur 10 voies pour tierce-personne, reportez-vous au manuel de maintenance Ultra Low Maxx.

3.13.3 Modification de l'étiquetage

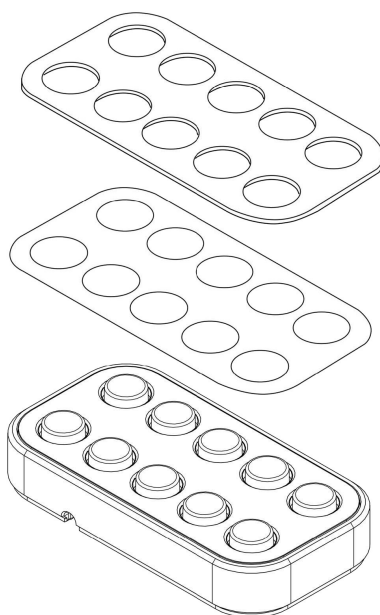


Fig. 3-81



- Petit outil pointu (vis nylon ou similaire)
- Étiquette

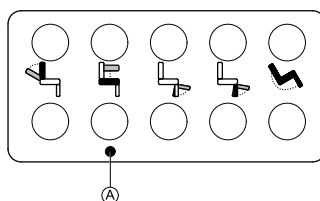


Fig. 3-82 Orientation correcte des étiquettes

1. Retirez le commutateur du support.
- 2.

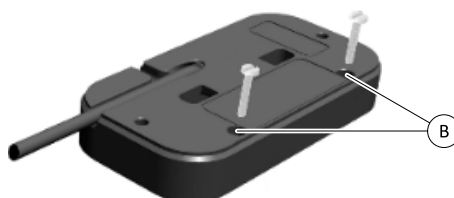



Fig. 3-83

Insérez l'outil dans les deux trous supérieurs **B** sur la face arrière et faites basculer le cache et les étiquettes de l'autre côté.

3.
 -  Lors de l'installation des nouvelles étiquettes, vérifiez que le repère d'orientation **A** est orienté vers le bas et que les icônes de fonction correctes apparaissent.

Remplacez les étiquettes.

4. Installez le cache.
5. Installez le commutateur sur le support.

4 Remplacement des composants du fauteuil roulant

4.1 Informations générales sur l'installation

Les tâches d'installation initiales décrites dans ce chapitre doivent être effectuées par des techniciens de maintenance formés et agréés. Elles ne doivent en aucun cas être exécutées par l'utilisateur.


4.2 Synchronisation des batteries sur des batteries neuves

La jauge de batterie améliorée LiNX intègre une nouvelle technologie qui détermine l'état de charge des batteries plomb-acide avec davantage de précision que les jauges de batterie traditionnelles, reposant sur la tension des bornes des batteries.

- La nouvelle jauge améliorée estime l'état de charge réel en analysant différents facteurs, et non simplement la tension instantanée des bornes, qui à elle seule, n'est pas un indicateur suffisant de l'état de charge.
- La jauge ne mesure pas le courant, ce qui est difficile à réaliser sur un fauteuil roulant électrique.
- La jauge détermine si la batterie se charge ou se décharge, et en fonction de la réponse, applique une logique et des formules de calcul pour trouver l'état de charge réel. Ce calcul repose partiellement sur l'historique récent de l'utilisation de la batterie.
- Pour obtenir un état de charge réel, la jauge modélise le déchargement en fonction de la tension des bornes, du taux de changement de la tension des bornes et la durée écoulée depuis le début de cet état.
- La nouvelle jauge fait la distinction entre le chargement réel et une régénération de tension ou récupération, qui provoque une distorsion de l'estimation de la charge dans les jauges traditionnelles.
- Si la batterie est réellement en charge, le changement de l'état de charge est calculé en fonction du stade atteint dans le cycle de charge, du taux de changement dans la borne et de la durée depuis le début de la charge.

Batteries neuves

La jauge de batterie améliorée utilise l'historique récent de charge/déchargement de la batterie pour calculer l'état de charge. Lorsque des batteries neuves sont connectées, cet historique n'est plus utilisable, mais la jauge continue à calculer l'état de charge en fonction des informations de l'ancienne batterie. Pour rectifier cela, la jauge de batterie améliorée doit être synchronisée aux nouvelles batteries.


 Les fabricants de batteries recommandent de formater les batteries quand elles sont neuves. Cela signifie qu'il faut charger et décharger la batterie plusieurs fois sans toutefois la décharger complètement. Cette procédure n'a pas d'impact sur la synchronisation de la jauge avec les batteries neuves.

Synchronisation de batteries neuves

1. Connectez les batteries neuves au fauteuil roulant électrique.
2. Réinitialisez les statistiques de la batterie à l'aide des outils LiNX Access, reportez-vous à la section *Réinitialisation des statistiques d'utilisation de la batterie, page 215*
3. Connectez le fauteuil roulant électrique au chargeur de batterie. Cela doit être effectué lorsque le système est sous tension, ou dans les 24 heures suivant la mise sous tension du système.
4. Laissez le fauteuil roulant électrique connecté au chargeur de batterie pendant au moins dix minutes.
5. Attendez jusqu'à ce que la jauge de batterie affiche plus de 80 % (5 LED).
6. Laissez le fauteuil roulant électrique connecté au chargeur de batterie pendant au moins deux heures. Avec une batterie neuve, la durée doit être prolongée conformément aux recommandations du fabricant de la batterie.

4.3 Remplacement du module d'alimentation en tant que pièce de rechange

Le remplacement du module d'alimentation entraîne la perte de la configuration du fauteuil utilisée jusque-là. Jusqu'à huit configurations préconfigurées pour différents fauteuils roulants ont été stockées sur le module d'alimentation jusqu'au mois de juin 2018. Pour plus d'informations sur les règles de nommage des fichiers, reportez-vous à la section *11 Structure des noms de programme, page 219*

 Nous vous conseillons d'effectuer des sauvegardes de la configuration actuelle, si possible. Pour plus d'informations sur la création de sauvegardes, reportez-vous à la section *7.3.7 Enregistrement de programmes, page 113* pour iOS ou *8.5.4 Enregistrement d'un programme sous forme de fichier, page 127* pour PC.

1. Si possible, effectuez une sauvegarde de la configuration actuelle.
2. Remplacez le module d'alimentation. Pour plus d'informations, reportez-vous au manuel de maintenance du fauteuil roulant.
3. Connectez le fauteuil roulant et l'outil LiNX Access.
4. Effectuez la procédure de configuration. Reportez-vous à la section *4.4 Procédure de configuration après le remplacement du module d'alimentation, page 77*.

4.4 Procédure de configuration après le remplacement du module d'alimentation

Après le remplacement d'un module d'alimentation, nous vous recommandons d'appliquer les procédures qui suivent pour éviter que l'utilisateur ne perde ses paramètres personnalisés et pour qu'il puisse bénéficier des fonctionnalités les plus récentes du système LiNX.

Mise à niveau du firmware/Écriture d'un fichier groupé

La mise à niveau du firmware des composants LiNX vers les versions les plus récentes permet à l'utilisateur de bénéficier des toutes dernières fonctionnalités et des autres améliorations apportées au fauteuil roulant par Invacare. Vous disposez à ce jour de deux moyens de vérifier que votre système est à jour :

- Utiliser le mode de mise à niveau du firmware (nécessite une connexion Internet)
- Écrire un fichier groupé

Les fichiers groupés contiennent au moins une configuration de fauteuil roulant et/ou les mises à niveau de firmware les plus récentes pour les composants LiNX installés.

1. Mettez à niveau le firmware pour utiliser la dernière version.
 - a. Firmware Upgrade Mode (Mode de mise à niveau du firmware) : pour l'outil iOS, reportez-vous à la section 7.3.8 *Mise à niveau du firmware, page 114* Pour l'outil PC, reportez-vous à la section 8.5.6 *Mise à niveau du firmware, page 128*
 - b. Bundle File (Fichier groupé) : pour l'outil iOS, reportez-vous à la section 7.4.2 *Écriture de fichiers groupés, page 116* Pour l'outil PC, reportez-vous à la section 8.6.3 *Écriture de fichiers groupés sur un fauteuil roulant, page 133*

Restauration du fichier de sauvegarde



Il est recommandé d'écrire un fichier de sauvegarde précédemment enregistré sur le fauteuil roulant après l'installation d'un nouveau module d'alimentation.

1. Restaurez le fichier de sauvegarde sur le fauteuil roulant.
Pour l'outil iOS, reportez-vous à la section 7.3.6 *Écriture d'un programme sur le fauteuil roulant, page 112* Pour l'outil PC, reportez-vous à la section 8.5.2 *Écriture d'un programme sur un fauteuil roulant, page 127*
2. Si nécessaire, modifiez les paramètres pour répondre aux besoins de l'utilisateur.

Étalonnage de la compensation de charge adaptative (ALC)

Lors de la procédure d'étalonnage ALC, un utilitaire calcule les valeurs de résistance du moteur afin de garantir le maintien d'une vitesse plus constante du moteur. En cas d'installation d'un nouveau module d'alimentation, le module doit ré-apprendre ces valeurs.

1. Effectuez la procédure de programmation préconisée. Reportez-vous à la section 6.3 *Étape 3 – Réglage de la compensation de charge, page 97*.

Conversion des anciennes configurations (en option)

1. Convertissez une configuration pour bénéficier d'une nouvelle fonction, comme la commande de sélection.
Pour l'outil iOS, reportez-vous à la section 7.3.4 *Convertir des fichiers de configuration, page 110* Pour l'outil PC, reportez-vous à la section 8.5.9 *Convertir des fichiers de configuration, page 131*

Configuration d'autres modes d'interaction (en option)

Pour plus d'informations, reportez-vous à la section 9.17 *Installation/configuration d'autres commandes à commutateurs, page 204*

1. Réglez le paramètre **Profile User Input (Interaction utilisateur profil)** ou **User Function Input (Interaction fonction utilisateur)** de la fonction ou du profil souhaité sur **Input Module (Module de commande)** ou **Third Party (Tiers)**, selon l'entrée du composant.
2. Réglez le paramètre **User Input Configuration (Configuration interaction utilisateur) (Modules (Modules) → IN 500 / TPI)** sur le type d'entrée souhaité.



Vérifiez si la valeur par défaut du paramètre répond au type d'entrée installé.

3. Modifiez les autres paramètres, en fonction du composant utilisé.

Configuration d'autres sorties (en option)

1. Définissez les valeurs voulues par les paramètres d'appui court et long dans la carte utilitaire.
Pour plus d'informations, reportez-vous à la section 9.10 *Modification des fonctions utilitaires, page 155*

Modification des paramètres d'éclairage (en option)

1. Modifiez les paramètres d'éclairage en les réglant sur les valeurs souhaitées.
Pour plus d'informations, reportez-vous à la section 9.7 *Modification des paramètres d'éclairage, page 150*

Modification de la prise en charge du gyroscope dans les fonctions de conduite (en option)

1. Réglez le paramètre **Gyro Enabled Drive Function (Fonction de conduite avec activation gyroscope)** sur la valeur souhaitée.
Pour plus d'informations, reportez-vous à la section 9.6 *Modifier la prise en charge du gyroscope dans les fonctions de conduite, page 149*

5 Outils LiNX Access

Le système LiNX est programmé avec des paramètres par défaut lors de sa fabrication. Ces paramètres peuvent être modifiés à l'aide d'un outil de programmation pour être adaptés aux besoins de l'utilisateur.

Le système LiNX peut être programmé au moyen de l'un des deux outils de programmation et de diagnostic suivants :

- Outil LiNX Access pour iOS, utilisé avec les appareils iPhone, iPad et iPod touch d'Apple équipés d'iOS 9.0 ou version ultérieure et
- Outil LiNX Access pour PC utilisé avec des ordinateurs de bureau ou portables fonctionnant sous Windows.

Les outils de programmation et de diagnostic communiquent avec un système LiNX par Bluetooth. La fonctionnalité Bluetooth d'un système LiNX est assurée par une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) insérée dans la prise XLR du manipulateur.

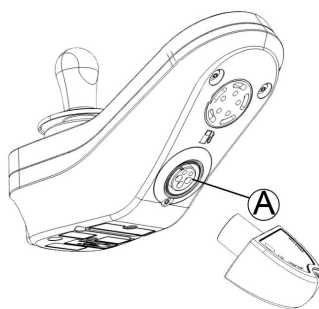
Si votre PC ne dispose pas du Bluetooth intégré, vous pouvez brancher un adaptateur Bluetooth dans un port USB libre.

Les outils de programmation iOS et PC offrent tous deux un mode d'édition interactive qui permet la programmation et l'activation de certains paramètres pendant que le système est en cours d'utilisation (pendant la conduite, par exemple). Pour plus d'informations, reportez-vous à la section 7.3.5 *Modification d'un programme, page 111*

5.1 LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX)

- !
- La LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) doit de préférence être réservée à une utilisation à l'intérieur ou à l'extérieur dans des conditions sèches.
 - La LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) ne doit pas être branchée dans des environnements sensibles aux fréquences radioélectriques.
 - Vérifiez toujours que la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) n'est pas endommagée avant de l'utiliser.
 - Assurez-vous que la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) est complètement insérée dans la prise XLR avant de l'utiliser.
 - Vérifiez que la connexion avec le fauteuil roulant à programmer est bien établie en vérifiant la LED sur la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX).
 - En cas de déplacement pendant le réglage du fauteuil roulant, veillez à ce que la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) ne heurte aucun objet dur pour éviter de l'endommager. Gardez toujours une distance nette par rapport aux objets susceptibles d'endommager la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX).
 - La surface de la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) peut devenir brûlante si elle est exposée à la lumière directe du soleil pendant des périodes prolongées.
 - Ne laissez pas la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) connectée au système à la mise hors tension du fauteuil roulant ou si celui-ci doit être stocké pendant une période prolongée. La clé d'accès continue en effet de tirer sur les batteries lorsque le système est arrêté. Si la clé reste en place, la durée de stockage attendue du système n'est pas atteinte et les batteries risquent d'être endommagées.

La LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) fournit la connexion Bluetooth qui permet à un outil de programmation de communiquer avec un système LiNX.



La LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) se branche directement dans le port XLR (A) du manipulateur. Le module REM2xx représenté ici fonctionne de la même façon pour REM400 et REM500.

La LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) est munie d'un témoin d'état de couleur bleue qui indique si elle est :

- sous tension, mais pas connectée (le témoin clignote lentement),
- en cours de connexion (le témoin clignote rapidement) ou
- connectée (le témoin reste allumé en permanence).

Si le témoin d'état bleu s'éteint complètement pendant la tentative de connexion, ou lorsque la clé est connectée, retirez la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) du manipulateur, patientez pendant 5 secondes, réinsérez-la dans le manipulateur et faites une nouvelle tentative de connexion.

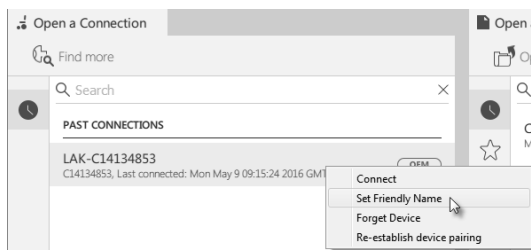
Avant de pouvoir utiliser les outils de programmation pour la programmation et le diagnostic, vous devez jumeler les appareils, autrement dit les connecter via Bluetooth. La procédure de jumelage diffère en fonction de l'outil de programmation utilisé.

5.1.1 Enregistrement de la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) sous un nom différent (uniquement possible avec l'outil LiNX Access pour PC)

La LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) est généralement identifiée par les lettres **LAK** suivies d'une série de chiffres, comme par exemple : **LAK-L12147605**. Bien que chaque nom soit unique, la différenciation des clés peut s'avérer difficile en présence de plusieurs clés LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX). Vous avez dans ce cas la possibilité de remplacer les noms des clés par des noms plus intuitifs.

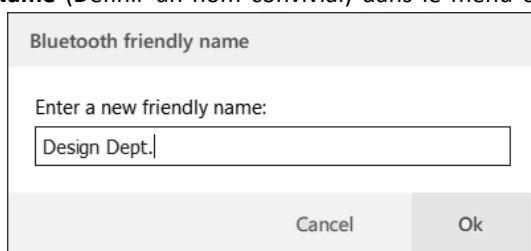
1. Cliquez sur la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) avec le bouton droit de la souris dans l'onglet **Open a Connection** (Ouvrir une connexion). Vous serez peut-être invité à fermer votre connexion si un contexte de connexion est déjà ouvert.

2.



Sélectionnez l'option **Set Friendly Name** (Définir un nom convivial) dans le menu contextuel.

3.



Saisissez un nouveau nom dans la zone de texte et cliquez sur le bouton **OK**.

Lorsque vous avez cliqué sur **OK**, le fauteuil roulant est éteint puis rallumé et le nom convivial est mis à jour. Un écran de confirmation s'affiche pour vous indiquer que la modification du nom a réussi.

5.2 Présentation des outils LiNX Access

Catégories de paramètres de premier niveau	Sous-catégories de paramètres
Configurations de fauteuil roulant	
Restauration de la configuration par défaut	
Diagnostics/journal du fauteuil	Consultez le tableau suivant pour plus de précisions
Diagnostics en temps réel ¹	Demande de vitesse
	Demande de braquage
	Tension du moteur
	Intensité du moteur
	Résistance du moteur
	Tension de la batterie
	Compteur de vitesse
Récapitulatif du système	Modules système avec numéro matériel, numéro de firmware et numéro de série
Fonctions	Différents types de profils et de fonctions

1. Cette fonctionnalité n'est disponible qu'en mode Connection context mode (Contexte Connexion)

Catégories de paramètres de premier niveau	Sous-catégories de paramètres
Préférences de l'utilisateur (pour plus de précisions, voir 5.2.2 <i>Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)</i> , page 82)	Paramètres de conduite
	Conduite en mode commuté
	Paramètres de mise en veille
	Paramètres de verrouillage
	Navigation dans les fonctions utilisateur
	Paramètres d'entrée/sortie de commande
	Paramètres d'affichage
	Paramètres d'utilisation de l'énergie
	Compteur de vitesse et compteur kilométrique
Modules	Consultez le tableau suivant pour plus de précisions
Mouvements du vérin	Consultez le tableau suivant pour plus de précisions
Angles de déclenchement	Consultez le tableau suivant pour plus de précisions
Feux	Clignotants
	Position

Paramètre de premier niveau	Sous-catégories de paramètres	
Diagnostics/journal du fauteuil	Erreurs actives	Liste des erreurs actives
	Journal du fauteuil/journal des événements	Journal
	Statistiques du fauteuil roulant	Utilisation de la batterie
		Statistiques de conduite

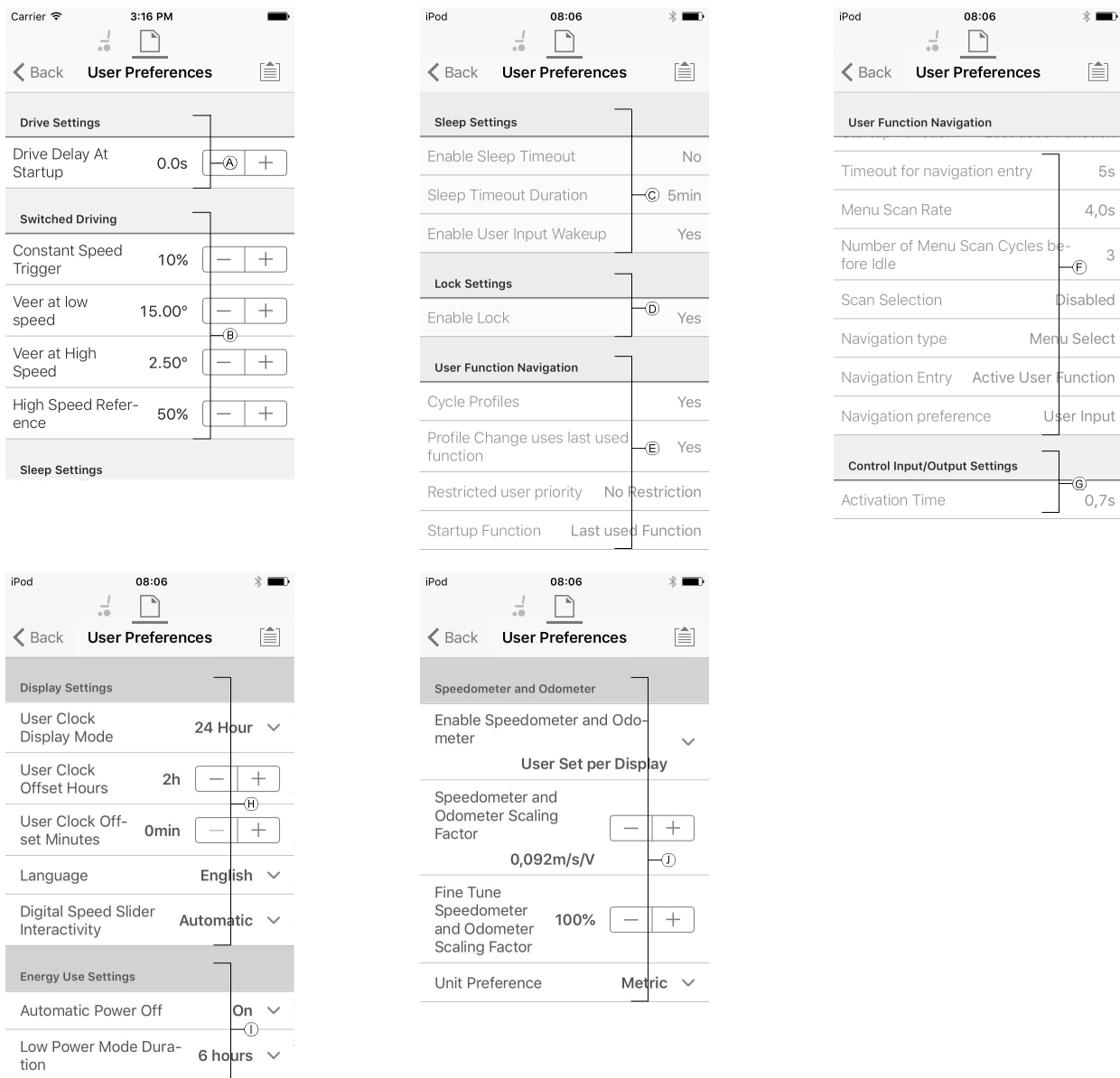
Sous-catégories de paramètres		
Modules	Module d'alimentation	Module d'alimentation <ul style="list-style-type: none"> • Moteurs • Compensation de charge
		Entrées/Sorties de commande 1–4 (pour plus de précisions, voir 5.2.5 Options et types d'entrées de commandes, page 92)
	Manipulateurs principaux	Paramètres d'affichage (pour plus de détails, voir 5.2.3 Vue d'ensemble des paramètres d'affichage, page 87, uniquement pour les manipulateurs avec affichage)
		Interaction de l'utilisateur - Configuration
		Interaction de l'utilisateur - Façonnage du joystick
		Haut-parleur - Signaux sonores
		Commandes d'entrée/de sortie (pour plus de précisions, voir 5.2.5 Options et types d'entrées de commandes, page 92, uniquement pour les manipulateurs avec entrées/sorties)
	Manipulateurs secondaires	Interaction de l'utilisateur - Configuration
		Interaction de l'utilisateur - Façonnage du joystick
	TPI	Interaction de l'utilisateur
		Entrées/Sorties de commande 4–32 (pour plus de précisions, voir 5.2.5 Options et types d'entrées de commandes, page 92)
	Module de commande	Interaction de l'utilisateur
		Prise jack entrées/sorties de commande (pour plus de précisions, voir 5.2.5 Options et types d'entrées de commandes, page 92)
	ACT200 ²	Entrées/Sorties de commande 1–4 (pour plus de précisions, voir 5.2.5 Options et types d'entrées de commandes, page 92)
ACT400 ²	Entrées/Sorties de commande 1–4 (pour plus de précisions, voir 5.2.5 Options et types d'entrées de commandes, page 92)	
Mouvements du vérin ²	Mouvement d'assise configuré ²	Identification
		Comportement
		Canaux de vérin
Angles de déclenchement ²	Angles de déclenchement configurés ²	Source du capteur d'angle
		Minuterie de l'anti-rebond
		Angle de déclenchement

2. En option

5.2.1 Présentation des profils

Profile Name (Nom du profil)	Nom du profil actuel.
Enable Profile (Activer le profil)	Lorsqu'il est activé, ce profil devient visible par l'utilisateur.
Profile User Input (Interaction utilisateur profil)	Sélectionne l'interaction de l'utilisateur pour ce profil.
Enable Function Wrap (Activer défilement continu des fonctions)	Lorsque cette option est activée, elle permet à l'utilisateur de faire défiler continuellement les fonctions disponibles sans avoir à revenir en arrière.
Enable Menu Scan (Activer analyse menu)	Permet d'analyser le menu de ce profil.
Enter Navigation Instead of Function Wrap (Passer à la navigation au lieu du défilement continu des fonctions)	Lorsque cette option est activée, le menu de navigation s'affiche une fois l'une des extrémités du profil en cours atteinte, au lieu du défilement continu jusqu'à la fonction suivante. Cette situation se produit indépendamment du paramètre Enable Function Wrap (Activer le défilement continue des fonctions) .
Rest Timeout Enabled (Délai de mise en pause activé)	Si ce délai est paramétré, le système passe en mode pause au terme d'une durée définie d'inactivité de l'utilisateur. Il n'est possible de passer en mode pause qu'à partir des fonctions de conduite ou d'assise de ce profil.

5.2.2 Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)



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

A	Drive Settings (Paramètres de conduite)	Drive Delay At Startup (Délai de conduite au démarrage) : permet de régler un temps d'attente entre le démarrage et la conduite.
B	Switched Driving (Conduite en mode commuté)	<p>Ces paramètres déterminent le comportement des fonctions de conduite utilisant des entrées commutées lors des prises de virage ; par exemple avec un système de commande au souffle. Ils sont spécifiques à la conduite commutée et indépendants des paramètres de conduite en marche avant, marche arrière et des prises de virages qui sont utilisés lors de la conduite et de la prise de virages avec des entrées proportionnelles, notamment avec un joystick.</p> <p>Constant Speed Trigger (Déclenchement de vitesse constante) : définit la vitesse minimale en marche avant/marche arrière pendant la prise de virage. Si le fauteuil roulant est à l'arrêt ou se déplace à faible vitesse (inférieure au paramètre Constant Speed Trigger (Déclenchement de vitesse constante), la vitesse augmente progressivement jusqu'à la valeur du paramètre Constant Speed Trigger (Déclenchement de vitesse constante). Lorsque la valeur du paramètre Constant Speed Trigger (Déclenchement de vitesse constante) est atteinte, la vitesse demeure constante.</p> <p>Veer at Low Speed (Prise de virage à faible vitesse) : offre la possibilité de prendre un virage maximum à la vitesse la plus faible. La valeur doit être supérieure à celle du paramètre Veer at High Speed (Prise de virage à vitesse élevée). La vitesse à laquelle le paramètre Veer at Low Speed (Prise de virage à faible vitesse) s'applique est définie par le paramètre Constant Speed Trigger (Déclenchement de vitesse constante).</p> <p>Veer at High Speed (Prise de virage à vitesse élevée) : permet d'obtenir moins de déviation dans les virages pris à vitesse élevée. La valeur doit être inférieure à celle du paramètre Veer at Low Speed (Prise de virage à faible vitesse). La vitesse à laquelle le paramètre Veer at High Speed (Prise de virage à vitesse élevée) s'applique est définie par le paramètre High Speed Reference (Référence de vitesse élevée).</p> <p>High Speed Reference (Référence de vitesse élevée) : définit le point auquel le paramètre Veer at High Speed s'applique. Lorsque le fauteuil roulant se déplace à une vitesse inférieure à la valeur de ce paramètre, la prise de virage se définit par le graphique tracé avec les paramètres Veer at Low Speed (Prise de virage à faible vitesse) et Veer at High Speed (Prise de virage à vitesse élevée). Pour toutes les vitesses supérieures à la valeur du paramètre High Speed Reference (Référence de vitesse élevée), le degré de prise de virage qui s'applique est identique à la valeur définie par le paramètre Veer at High Speed (Prise de virage à vitesse élevée).</p>
C	Sleep Settings (Paramètres de mise en veille)	<p>Enable Sleep Timeout (Activer le délai de mise en veille) : détermine si le système doit passer en mode veille au-delà d'un délai d'inactivité de l'utilisateur.</p> <p>Sleep Timeout Duration (Durée du délai de mise en veille) : définit la durée d'inactivité de l'utilisateur déclenchant la mise en veille du système, si la mise en veille est activée.</p> <p>Enable User Input Wakeup (Activer la sortie de veille par interaction de l'utilisateur) : détermine si la déviation du joystick peut faire sortir le système du mode veille.</p> <p>Rest Timeout Duration (Durée du repos) : Définit la durée qui doit s'écouler sans activité de l'utilisateur pour que le système passe en mode pause, si le délai avant pause est activé pour le profil actif.</p>
D	Lock Settings (Paramètres de verrouillage)	Enable Lock (Activer le verrouillage) : détermine si le système peut être verrouillé par une pression de quatre secondes sur le bouton d'alimentation.

Ⓔ	User Function Navigation (Navigation dans les fonctions utilisateur)	<p>Cycle Profiles (Profils en boucle) : le menu des profils de l'utilisateur peut soit défiler en boucle soit s'arrêter à la fin/au début de la liste. Ce paramètre détermine si le menu des profils peut défiler en boucle lorsqu'on le prend en cours et non au début.</p> <p>Profile Change uses last used function (Changement de profil avec la dernière fonction) : le système entre la dernière fonction utilisée d'un profil quand celui-ci est modifié.</p> <p>Attendant/Occupant priority (Priorité tierce-personne/occupant) : détermine les restrictions de changement d'utilisateur du système.¹</p> <p>Startup Function (Fonction au démarrage) : définit la fonction utilisateur par défaut au démarrage comme étant la première fonction utilisateur du premier profil ou la dernière fonction utilisateur utilisée.</p>
Ⓕ	User Function Navigation (Navigation dans les fonctions utilisateur)	Reportez-vous à la section 9.14 <i>Activer la navigation indirecte</i> , page 167 pour plus d'informations.
Ⓖ	Control Input/Output Settings (Paramètres de commandes d'entrée/sortie)	Activation Time (Durée d'activation) : définit la durée maximale séparant deux appuis sur un bouton pour que l'opération soit reconnue comme double appui, et la durée minimale d'un appui pour que celui-ci soit considéré comme appui long. ²
Ⓗ	Display Settings (Paramètres d'affichage)	<p>User Clock Display Mode (Mode d'affichage de l'horloge utilisateur) : définit le mode d'affichage de l'horloge utilisateur sur le format 12 heures ou 24 heures.</p> <p>User Clock Offset Hours (Heures de décalage de l'horloge utilisateur) : règle l'heure de l'horloge affichée sur le fuseau horaire.</p> <p>User Clock Offset Minutes (Minutes de décalage de l'horloge utilisateur) : règle les minutes de l'horloge affichée sur le fuseau horaire.</p> <p>Language (Langue) : règle la langue des informations affichées.</p> <p>Digital Speed Slider Interactivity (Interactivité du curseur de vitesse numérique) : détermine si le curseur de vitesse de l'écran tactile peut être utilisé dans un système dans lequel il est prioritaire.</p>
Ⓛ	Energy Use Settings (Paramètres d'utilisation de l'énergie)	<p>Automatic Power Off (Mise hors tension automatique) : permet au système LiNX de se mettre automatiquement hors tension au bout de 12 heures d'inactivité de l'utilisateur. Ce paramètre équivaut à appuyer sur un bouton d'alimentation.</p> <p>Low Power Mode Duration (Durée du mode Économie d'énergie) : définit le délai pendant lequel le système LiNX reste en mode d'économie d'énergie après sa mise hors tension. Le mode Économie d'énergie permet de surveiller la charge de la batterie, de faire sortir le joystick du mode veille et d'appliquer un freinage électronique aux vérins.</p>
Ⓜ	Speedometer and Odometer (Compteur de vitesse et compteur kilométrique)	<p>Speedometer and Odometer Scaling Factor (Facteur d'échelle du compteur de vitesse et du compteur kilométrique) : Facteur d'échelle du compteur de vitesse et du compteur kilométrique.</p> <p>Fine Tune Speedometer and Odometer Scaling Factor (Ajustement précis du facteur d'échelle du compteur de vitesse et du compteur kilométrique) : ajustez avec précision la valeur pour le compteur de vitesse et le compteur kilométrique.</p> <p>Unit Preference (Préférence des unités) : définit les unités de mesure à l'écran.</p>
Ⓚ	Audible Cues (Signaux sonores)	<p>Audible Cue Mode (Mode signaux sonores) : Détermine le mode des signaux sonores.</p> <p>Audible Cue Tempo (Rythme des signaux sonores) : Définit la vitesse à laquelle les signaux sonores sont émis, 1 étant le rythme le plus lent et 10 le plus rapide.</p>

1 Risque de blessure ou de dommage matériel

- Si l'occupant du fauteuil roulant ou la tierce-personne est défini comme utilisateur restreint dans un système avec utilisateur en charge, il faut prendre en considération les avantages et les risques, car l'utilisateur restreint ne peut pas prendre le contrôle donné à l'utilisateur en appuyant sur le bouton d'alimentation en cas d'urgence.



ATTENTION !

Risque de blessure ou de dommage matériel

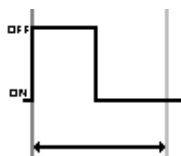
- Si l'occupant du fauteuil roulant ou la tierce-personne est défini comme utilisateur restreint dans un système avec utilisateur en charge, il faut prendre en considération les avantages et les risques, car l'utilisateur restreint ne peut pas prendre le contrôle donné à l'utilisateur en appuyant sur le bouton d'alimentation en cas d'urgence.

Un utilisateur restreint est l'occupant du fauteuil roulant ou une tierce-personne qui n'a pas le droit d'être l'utilisateur en charge du système dès lors que le système a démarré. Par défaut, il n'y a pas d'utilisateur restreint dans un système LiNX et la tierce-personne tout comme l'occupant du fauteuil roulant peuvent demander à être l'utilisateur en charge à tout moment en appuyant sur le bouton d'alimentation. Toutefois, par mesure de sécurité et aussi pour d'autres raisons, il peut être approprié d'empêcher la tierce-personne ou l'occupant du fauteuil roulant de devenir utilisateur en charge après la mise sous tension. Lorsqu'un utilisateur est restreint, toutes ses demandes d'être utilisateur en charge lui sont refusées.

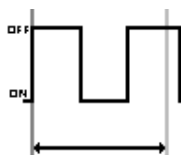
Pour restreindre un utilisateur, réglez ce paramètre sur :

- **No Priority (Pas de priorité)** : par défaut
- **Occupant Priority** (Priorité occupant) : pour restreindre la tierce-personne.
- **Attendant Priority** (Priorité tierce-personne) : pour restreindre l'occupant du fauteuil roulant.
- **No Change Allowed** (Aucun changement autorisé) : pour restreindre la tierce-personne et l'occupant du fauteuil roulant.

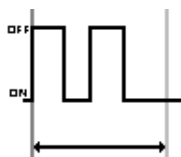
2 Ce paramètre est utilisé pour faire la différence entre un appui simple sur un bouton, un double appui et un appui long.



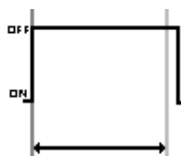
Si la durée est inférieure à la valeur du paramètre **Activation Time** (Durée d'activation), l'entrée est considérée comme appui simple.



Si la durée de deux appuis sur un bouton est supérieure à la valeur du paramètre **Activation Time** (Durée d'activation), l'entrée est considérée comme deux appuis simples.



Si la durée de deux appuis sur un bouton est inférieure à la valeur du paramètre **Activation Time** (Durée d'activation), l'entrée est considérée comme appui double.



Si la durée d'un seul appui est supérieure à la valeur du paramètre **Activation Time** (Durée d'activation), l'entrée est considérée comme appui long.

5.2.3 Vue d'ensemble des paramètres d'affichage

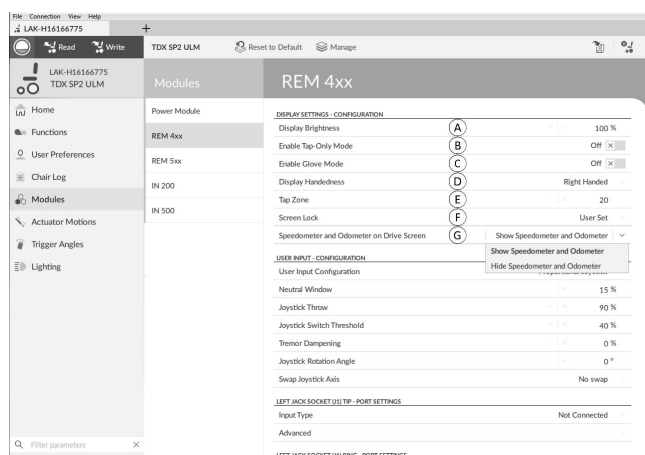


Fig. 5-1 Outil pour PC

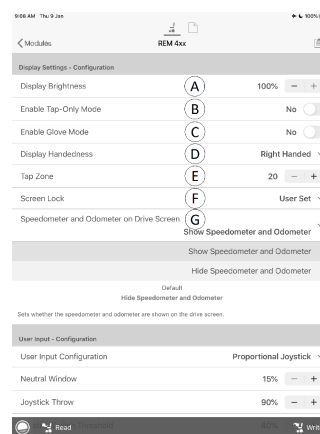


Fig. 5-2 Outil iOS

Ⓐ	Display Brightness (Luminosité de l'écran)	Définit la luminosité de l'écran.
Ⓑ	Enable Tap-Only Mode (Mode Toucher uniquement)	Active Tap-Only Mode (Mode Toucher uniquement) dans lequel les interactions par balayage sont remplacées par des interactions par toucher.
Ⓒ	Enable Glove Mode (Activer le mode Gant)	Active Glove Mode (Mode Gant) sur un manipulateur à écran tactile.
Ⓓ	Display Handedness (Affichage de la main)	Définit si l'écran est utilisé par un utilisateur gaucher ou droitier.
Ⓔ	Tap Zone (Zone de toucher)	Définit la zone utilisée pour détecter une action de toucher sur l'interface tactile.
Ⓕ	Screen Lock (Verrouillage de l'écran)	Définit le verrouillage de l'écran tactile. Ce réglage est conservé après au fil des cycles d'alimentation.
Ⓖ	Speedometer and Odometer on Drive Screen (Compteur de vitesse et compteur kilométrique sur l'écran de conduite)	Définit si le compteur de vitesse et le compteur kilométrique sont affichés sur l'écran de conduite.

5.2.4 Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)

L'ES commandes offre un certain nombre d'options à l'utilisateur du fauteuil roulant, au thérapeute et au fabricant permettant d'étendre les capacités d'entrée et de sortie sur leur système LiNX. Ces derniers comprennent, par exemple :

- Configuration d'une entrée avec un interrupteur d'alimentation externe pour les utilisateurs qui ne peuvent pas atteindre le bouton d'alimentation du manipulateur ;
- Configuration des entrées pour incrémenter ou diminuer le curseur de vitesse pour les utilisateurs qui éprouvent des difficultés à utiliser le curseur de vitesse sur un REM400 ou un REM500 ;
- Configuration d'une entrée pour ouvrir une carte de fonction spécifique pour les utilisateurs qui ont besoin d'un accès rapide à cette carte de fonction ;
- Configuration d'un certain nombre de boutons externes pour effectuer les actions de la souris (clics et déplacement) et les actions courantes du clavier pour les utilisateurs ne pouvant pas utiliser le joystick.

Dans ce manuel, différents types d'entrées et de sorties sont mentionnés.

- Entrée de commande du système :
Donnée via le manipulateur ou des entrées externes telles que les contacteurs ou le système de commande occipitale.
- Entrée de commande (EC) :
Les entrées de module configurables telles que les broches EC ou les prises jack.
- Sortie :
Comprend la conduite, l'assise, l'éclairage, les klaxons, la sélection des fonctions, la navigation, la connectivité et la sortie de commande. Les sorties sont configurables via les outils LiNX Access.
- Sortie de commande (SC) :
Sorties de module configurables telles que connecteurs DB9 et prises jack.

Sur les modules LiNX sélectionnés, vous pouvez configurer une entrée de commande (EC) pour sélectionner et utiliser des sorties ou pour configurer la sortie de contrôle supplémentaire (SC) sur le module de sortie. Le graphique suivant présente une vue simplifiée des ES de commandes de LiNX.

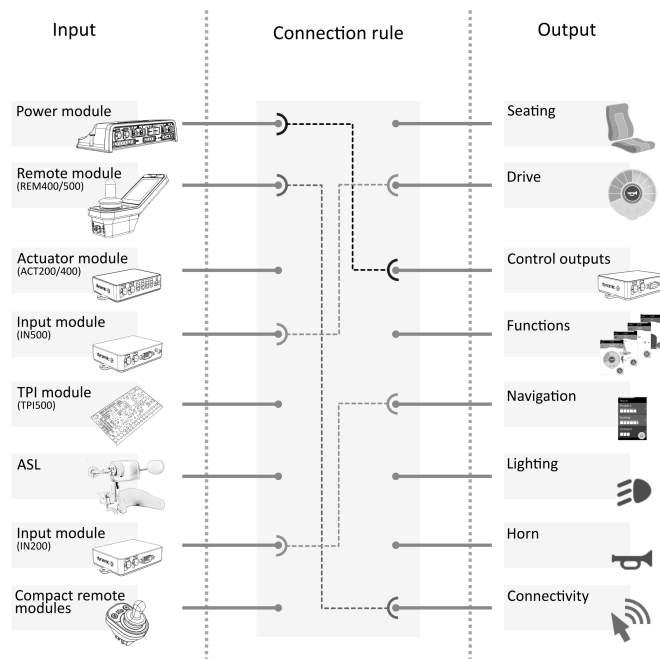


Fig. 5-3

Les règles de connexion lient les entrées aux sorties. Ces informations décrivent les entrées qui activent les sorties, y compris comment et quand. Les règles de connexion sont créées à l'aide des outils LiNX Access.

Création des règles de connexion pour les ES de commandes :

1. Sélectionnez et configurez une entrée de commande, par exemple module d'alimentation, entrée de commande 1, commutateur 10 voies ou sélecteur 5.
2. Assignez une sortie et des actions, telles que l'assise, l'inclinaison ou la bascule.
3. Configurez les paramètres avancés (en option), par exemple, l'anti-rebond du port d'entrée ou contrôlé.

Pour des informations plus détaillées sur l'utilisation de l'outil LiNX Access pour iOS, reportez-vous à [9.15.1 Configuration de l'E/S des commandes \(Outil iOS\)](#), page 170 et pour l'outil LiNX Access pour PC, reportez-vous à [9.15.2 Configuration de l'E/S des commandes \(Outil pour PC\)](#), page 172

Entrées de commande

Les modules pris en charge et leurs entrées de commande sont les suivants :

- Module d'alimentation : Broches EC sur le port Aux via le faisceau d'accessoires
- Manipulateur : boutons polyvalents, bascule, prises jack
- Modules vérins : Broches EC
- Module d'entrée : Broches EC sur DB9, prise jack
- Module TPI/ASL : Broches EC
- Manipulateur compact : bouton de mode


Les modules d'alimentation offrent des entrées de commande via les broches EC du port de l'utilitaire. Les modules d'alimentation de la série LiNX 100 fournissent trois entrées, les modules d'alimentation de la série LiNX 200 fournissent quatre entrées.




Les modules manipulateurs REM400 et REM500 fournissent des entrées de commande via les boutons multifonctions, les commutateurs (REM400 uniquement) et les prises jack. La prise jack gauche des deux modules peut être utilisée pour un commutateur d'alimentation.

Les modules vérins, ACT200 et ACT400, fournissent quatre entrées de commande par le port EC.

Le module d'entrée IN500 fournit deux entrées de commande via le connecteur DB9 et deux par l'intermédiaire de la prise jack. Le module d'entrée IN200 fournit six entrées de commande via le connecteur DB9 et deux par l'intermédiaire de la prise jack.

Pour voir plus en détail les entrées de commande de chaque module, reportez-vous à [5.2.5 Options et types d'entrées de commandes](#), page 92.

 Les configurations complexes, pré-configurées pour le fabricant, ne sont pas accessibles et sont identifiées par les icônes suivantes :

Configurable : si elle est configurée, la fente peut afficher le récapitulatif de la configuration.	 Fig. 5-4
Non configurable : la fente peut afficher le récapitulatif de la configuration.	 Fig. 5-5
Restreint : la fente ne peut pas afficher le récapitulatif de la configuration en raison de sa complexité.	 Fig. 5-6

Sorties

Les sorties prises en charge sont les suivantes :

- **Seating**
- **Drive**
- **Control Outputs** (Module de sortie)
- **Functions**
- **Navigation**
- **Lighting**
- **Horn**
- **Connectivity**

Assise : Sélectionnez **Seating** pour régler la sortie permettant de contrôler la position de l'assise, du dossier et des jambes. Cette sortie peut être basculée, commutée et verrouillée.

Sortie	Choix 1	Choix 2
Seating (Assise)	Tilt (Inclinaison du siège)	Toggle (Bascule)
	Recline (Inclinaison du dossier)	Toggle Latch (Basculer verrou)
	Elevate (Élévation)	Switched Extend (Extension commutée)
	Left Leg (Jambe gauche)	Switched Retract (Rétraction commutée)
	Right Leg (Jambe droite)	Latched Extend (Extension verrouillée)
	Both Legs (Les deux jambes)	Latched Retract (Rétraction verrouillée)
	Recline and Legs (Inclinaison du dossier et jambes)	
	LNx (LNx)	

Conduite : Sélectionnez **Drive** pour régler la sortie de façon à commander la vitesse du fauteuil roulant et à basculer entre la marche avant et la marche arrière.

Sortie	Choix 1
Drive (Conduite)	Increment Speed (Augmenter la vitesse)
	Decrement Speed (Diminuer la vitesse)
	Toggle Reverse (Basculer vers l'arrière)

Sorties de commande : Sélectionnez **Control Outputs** pour activer une des huit broches de sortie de commande sur le connecteur DB9 du module Sortie ou une des deux sorties de la prise jack du module Sortie. Les sorties peuvent être réglées sur Momentané ou elles peuvent être verrouillées avec les actions Set (Régler), Clear (Effacer) ou Toggle (Bascule).

Sortie	Choix 1	Choix 2
Control Outputs (Sorties de commande)	Output 1 (Sortie 1)	Momentary (Momentané)
	Output 2 (Sortie 2)	Set (Régler)

Sortie	Choix 1	Choix 2
	Output 3 (Sortie 3)	Clear (Effacer)
	Output 4 (Sortie 4)	Toggle (Bascule)
	Output 5 (Sortie 5)	
	Output 6 (Sortie 6)	
	Output 7 (Sortie 7)	
	Output 8 (Sortie 8)	

Fonctions : Sélectionnez **Functions** pour donner à l'utilisateur un accès instantané à des fonctions spécifiques (conduite, assise, utilitaire, etc.) et à des profils. Les options sont les suivantes :

- Fonction suivante : sélectionne la fonction suivante du profil.
- Fonction précédente : sélectionne la fonction précédente du profil.
- Profil suivant : sélectionne le profil suivant.
- Profil précédent : sélectionne le profil précédent.
- Fonction d'intérêt suivante : sélectionne la fonction suivante du même type dans le profil actif.
- Fonction d'intérêt précédente : sélectionne la fonction précédente du même type dans le profil actif.
- Forcer la fonction : sélectionne une fonction spécifique. Lors de la configuration, préciser la fonction.

Sortie	Choix 1	Choix 2
Functions (Fonctions)	Next Function (Fonction suivante)	
	Previous Function (Fonction précédente)	
	Next Profile (Profil suivant)	
	Previous Profile (Profil précédent)	
	Next Function of Purpose (Fonction d'intérêt suivante)	Choose purpose (Choisissez l'intérêt)
	Previous Function of Purpose (Fonction d'intérêt précédente)	Choose purpose (Choisissez l'intérêt)
	Force to Function (Forcer la fonction)	Choose function (Choisissez la fonction)

Navigation : Les sorties **Navigation** peuvent être réglées pour effectuer une action de sélection en mode de balayage de menu, alterner entre navigation directe et indirecte, afficher des paramètres et alterner l'écran de verrouillage.

Sortie	Choix 1
Navigation (Navigation)	Menu Scan Select (Choix balayage menu)
	Toggle Indirect Navigation (Alterner navigation indirecte)
	Toggle REM 4xx Settings Menu (Alterner menu paramètres REM 4xx)
	Toggle REM 4xx Screen Lock (Alterner verrouillage écran REM 4xx)
	Toggle REM 5xx Setting Menu (Alterner menu paramètres REM 5xx)
	Toggle REM 5xx Screen Lock (Alterner verrouillage écran REM 5xx)

Feux : les sorties relatives aux feux peuvent être réglées pour permettre de changer l'état des feux de position, des clignotants et des feux de détresse. La sortie peut être basculée, allumée et éteinte.

Sortie	Choix 1	Choix 2
Lighting (Feux)	Position (Position)	Toggle (Bascule)
	Left (Gauche)	On (Marche)

Sortie	Choix 1	Choix 2
	Right (Droite)	Off (Arrêt)
	Hazard (Détrousse)	

Klaxon : utilisez cette sortie pour faire retentir le klaxon sur le manipulateur.

Sortie	Choix 1
Horn (Klaxon)	All (Tous)
	REM LE (REM LE)
	REM 1xx (REM 1xx)
	REM 2xx (REM 2xx)
	REM 4xx (REM 4xx)
	REM 5xx (REM 5xx)

Connectivité : Sélectionnez **Connectivity** pour accéder aux fonctions de connectivité :

- Direction de la souris : déplacer la souris.
- Clic gauche de la souris : faire un clic gauche.
- Clic central de la souris : faire un clic central.
- Clic droit de la souris : faire un clic droit.
- Défilement de la souris : effectuez un défilement haut/bas ou alternez le mode de défilement.
- Contrôle du commutateur : effectuer une action sur le clavier.

Sortie	Choix 1	Choix 2
Connectivity (Connectivité)	Mouse Direction (Direction de la souris)	Up/Down/Left/Right (Haut/bas/gauche/droite)
	Mouse Left Click (Clic gauche de la souris)	Single/Double/Toggle (Simple/double/bascule)
	Mouse Middle Click (Clic central de la souris)	Single/Double/Toggle (Simple/double/bascule)
	Mouse Right Click (Clic droit de la souris)	Single/Double/Toggle (Simple/double/bascule)
	Mouse Scroll (Défilement de la souris)	Up/Down/Scroll Mode (Mode haut/bas/défilement)
	Switch Control (Contrôle du commutateur)	Space, Enter, Esc, Tab, Up, Down, Left, Right (Espace, Entrée, Ech, tabulation, haut, bas, gauche, droite)

Paramètres avancés

Les paramètres avancés permettent (en option) de configurer davantage les entrées de commande. Sélectionnez **Advanced** pour exposer les options suivantes :

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

Stop Driving and Seating: Si **On** est sélectionné, toute activation d'une fente associée à cette entrée entraîne l'arrêt des opérations de conduite et d'assise (le cas échéant) avant que le système ne réponde à l'entrée.

Pour toutes les entrées qui utilisent cette fonctionnalité, l'utilisateur doit activer l'entrée deux fois pour sélectionner la sortie voulue si une opération de conduite ou d'assise est en cours : la première activation arrête l'opération de conduite ou d'assise, la deuxième activation sélectionne la sortie prévue.

Si aucune opération de conduite ou d'assise n'est en cours, la sortie prévue est sélectionnée par une seule activation de l'entrée.

Input Port Debounce: Ce paramètre permet d'éviter les faux déclencheurs en déterminant à quel moment le module d'alimentation doit répondre à une entrée. Cela s'avère particulièrement utile lorsque le module d'alimentation doit ignorer les faux signaux tels que ceux générés par un contact de rebond (bruit de commutation) sur un commutateur mécanique ou un commutateur à billes lorsque le fauteuil roulant roule sur un terrain accidenté.

Réglez la durée de **Input Port Debounce** sur une valeur adéquate.

- Avec une durée de zéro seconde, aucun anti-rebond n'est appliqué et le module d'alimentation répond immédiatement à un changement de signal sur l'entrée.
- Si la durée est supérieure à zéro seconde, l'anti-rebond est appliqué et le module d'alimentation ne répond au signal présent à l'entrée qu'à la fin de la durée définie par **Input Port Debounce**.



Le signal d'entrée doit être stable pendant toute la durée de l'anti-rebond pour que le système réponde à l'entrée.

Monitored: Si **Yes** est sélectionné, l'entrée peut détecter les circuits ouverts et fermés, ainsi que les dysfonctionnements : court-circuit et sans circuit (débranché) pour tous les circuits à base de résistance.

Si **No** est sélectionné, l'entrée peut détecter les circuits ouverts et fermés, mais ne détecte pas les dysfonctionnements.

Stability Checking: Définit si cette entrée est associée à la surveillance de la stabilité du signal.

L'instabilité d'une entrée peut provoquer des erreurs injustifiées qui peuvent être gênantes pour l'utilisateur. Les signaux provenant de commutateurs à base mécanique, tels que les commutateurs à billes, par exemple, lors de la conduite sur un terrain accidenté, peuvent produire ce type d'instabilité. Pour les systèmes qui se comportent de cette façon, la surveillance de la stabilité de l'entrée peut être désactivée.

Normally Closed: Par défaut, les entrées de commutation sont considérées comme normalement ouvertes (N.O.). Si le commutateur N.O. est utilisé dans le circuit d'entrée, laissez ce paramètre sur **No**. Si un commutateur normalement fermé (N.F.) est utilisé dans le circuit d'entrée, réglez ce paramètre sur **Yes**.

Enable Input: Ce paramètre vous permet d'activer ou de désactiver le type d'entrée sélectionné tout en conservant sa configuration d'ES des commandes.

Lorsque **Yes** est sélectionné, le système répond à l'entrée en fonction de la configuration d'ES des commandes qui lui est affectée. Lorsque **No** est sélectionné, le système ne répond pas à l'entrée.

Notez que la configuration d'ES des commandes affectée à cette entrée est conservée lorsque l'option **Enable Input** est réglée sur **No**. Ceci est utile, par exemple, lorsque vous souhaitez désactiver temporairement cette entrée. Toutefois, si le paramètre de type d'entrée est réinitialisé (en sélectionnant **Not Connected**), alors toute configuration associée à ce type d'entrée est supprimée.

5.2.5 Options et types d'entrées de commandes

Le tableau suivant indique les entrées de commande de chaque module plus en détail, y compris les types d'entrées et options disponibles correspondants.

Module	Entrées de commande du module	Commande à commutateur 10 voies	Bandes de résistance	Bouton	Bouton d'alimentation
Module d'alimentation	Broches EC 1 - 3	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Entrée/Sortie de commande (réglage en entrée)	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non

Module	Entrées de commande du module	Commande à commutateur 10 voies	Bandes de résistance	Bouton	Bouton d'alimentation
REM4xx	Embout jack gauche	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bague Jack gauche	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Embout Jack droit	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Bague jack droite	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Bascule gauche vers l'avant	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bascule arrière gauche	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bascule avant droite	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bascule arrière droite	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bouton multifonction 1	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Bouton multifonction 2	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non

Module	Entrées de commande du module	Commande à commutateur 10 voies	Bandes de résistance	Bouton	Bouton d'alimentation
REM 5xx	Embout jack gauche	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bague Jack gauche	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Embout Jack droit	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Bague jack droite	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Bouton multifonction 1	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Bouton multifonction 2	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
TPI	Broches EC 6, 8, 10, 25	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
IN200	Broches EC 1 - 6	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Embout jack	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bague jack	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
IN500	Broches EC 5 - 6	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
	Embout jack	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Oui
	Bague jack	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
ACT200	Broches EC 1 - 4	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non

Module	Entrées de commande du module	Commande à commutateur 10 voies	Bandes de résistance	Bouton	Bouton d'alimentation
ACT400	Broches EC 1 - 4	Commutateur 1 - 10	Bande 1 - 10	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
ASL Switched	Broche EC 8	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
ASL Proportional	Broche EC 8	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non
Manipulateur compact	Bouton de mode	Non	Non	Momentané, Appui court. Appui long, Appui Marche	Non

6 Procédure de programmation préconisée



ATTENTION !

Risque de blessure ou de dommage matériel

- Exécutez la procédure suivante dans un espace ouvert d'une superficie suffisante, de préférence à l'extérieur. Assurez-vous que le fauteuil roulant ne puisse pas percuter des personnes ou des objets.
- Préparez-vous à l'éventualité d'un déplacement intempestif du fauteuil roulant en cas d'installation incorrecte.
- Si le fauteuil roulant devient incontrôlable, procédez à un arrêt d'urgence en éteignant le système LiNX.

La préconisation ci-après concerne la procédure de programmation du système LiNX. Elle n'a rien d'obligatoire et vise simplement à vous guider.

Les chapitres qui suivent indiquent l'ordre dans lequel les paramètres doivent de préférence être programmés, les effets des paramètres sur le fauteuil roulant, ainsi que l'interaction entre les différents paramètres.

1. Test de mise en marche
2. Vérifiez l'orientation du moteur
3. Réglez la compensation de charge
4. Réglez les paramètres de vitesse
5. Réglez les paramètres d'accélération

La procédure de programmation convient aux systèmes LiNX équipés ou non du module gyroscope LiNX.

- Pour les systèmes équipés d'un gyroscope, effectuez les étapes 1 à 3 avant de connecter le gyroscope, puis les étapes 4 et 5 après avoir connecté le gyroscope.

6.1 Étape 1 – Test de mise en marche

Avant d'effectuer la programmation, vérifiez que le système se met en marche correctement. Appuyez sur le bouton d'alimentation du manipulateur et relâchez le bouton. Le témoin d'état vert doit s'allumer.



Si le câble ou le faisceau de câbles de la batterie n'est pas correctement connecté, le témoin d'état ne s'allume pas.

Si le témoin d'état rouge clignote, vérifiez les moteurs et les freins d'immobilisation car ils ne sont peut-être pas connectés correctement. Pour plus d'informations sur les codes d'erreur, reportez-vous au manuel d'utilisation du manipulateur.

6.2 Étape 2 – Vérification de l'orientation des moteurs

L'étape 2 vise à garantir que les moteurs sont correctement configurés.

1.

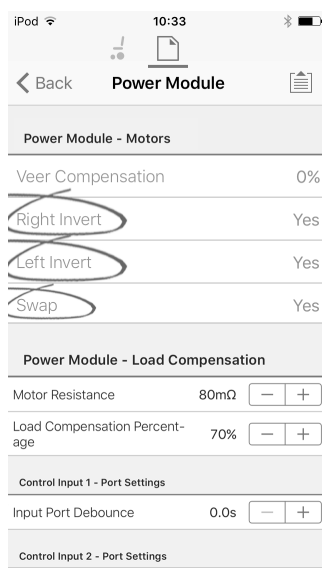


Fig. 6-1

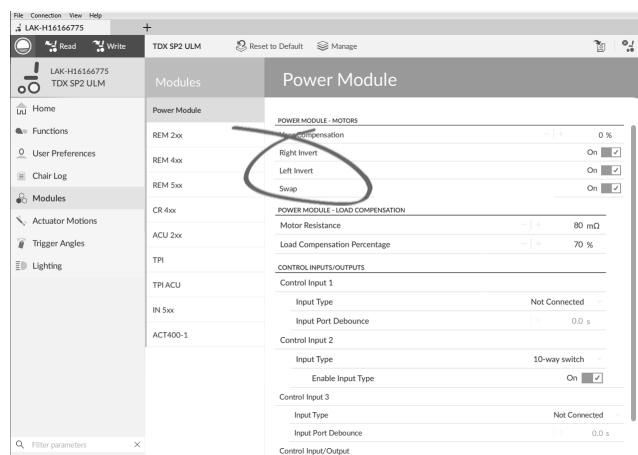


Fig. 6-2

Ouvrez **Modules** → **Power Module (Module d'alimentation)**.

Contrôle de la non-inversion des moteurs

Pour détecter une inversion des moteurs, déviez le joystick légèrement vers l'avant.

- Si le fauteuil roulant se déplace vers l'arrière et non vers l'avant, modifiez les paramètres **Left Invert (Inversion gauche)** et **Right Invert (Inversion droite)**.
- Si le fauteuil roulant tourne sur place, un moteur seulement est inversé. Pour commencer, modifiez seulement le paramètre **Left Invert (Inversion gauche)** et déviez de nouveau le joystick vers l'avant. Si le fauteuil roulant se déplace vers l'arrière, cela signifie que ses deux moteurs sont maintenant inversés. Modifiez les paramètres **Left Invert (Inversion gauche)** et **Right Invert (Inversion droite)** pour résoudre le problème.

Avant de poursuivre, vérifiez que le fauteuil roulant se déplace correctement en avant et en arrière.


Contrôle de la non-substitution des moteurs

Pour détecter une substitution des moteurs, déviez le joystick vers la gauche. Si le fauteuil roulant se déplace vers la droite, modifiez le paramètre **Swap (Substituer)**.

Avant de poursuivre, vérifiez que le fauteuil roulant se déplace correctement en avant, en arrière, vers la droite et vers la gauche.

6.3 Étape 3 – Réglage de la compensation de charge

La compensation de charge est efficace dans la mesure où les valeurs de résistance du moteur sont exactes. Les valeurs de résistance du moteur peuvent être calculées à la main, à partir des observations, ou automatiquement avec la fonction Adaptive Load Compensation ou ALC (Compensation de charge adaptative).

 Invacare recommande d'ajouter les valeurs de résistance du moteur automatiquement, à l'aide de la fonction Adaptive Load Compensation. La compensation de charge adaptative est un processus qui apprend automatiquement la valeur de résistance de chaque moteur, individuellement et avec une précision de l'ordre du mΩ. Étant donné qu'une valeur de résistance distincte et précise est appliquée à chaque moteur, les performances de conduite du fauteuil roulant s'améliorent significativement.

La compensation de charge adaptative est activée par défaut, et la valeur du paramètre Motor Resistance (Résistance du moteur) n'est donc pas utilisée.

Pour plus d'informations sur l'application ALC Calibration avec l'outil iOS, reportez-vous à la section 6.3.1 *Étalonnage de la compensation de charge adaptative (Outil iOS)*, page 98.

Pour plus d'informations sur l'application ALC Calibration avec l'outil pour PC, reportez-vous à la section 6.3.2 *Étalonnage de la compensation de charge adaptative (outil pour PC)*, page 99.

Une fois que vous connaissez les valeurs de résistance du moteur grâce à l'application ALC Calibration, conduisez le fauteuil roulant et observez ses performances sur différents types de surfaces et à différentes vitesses.

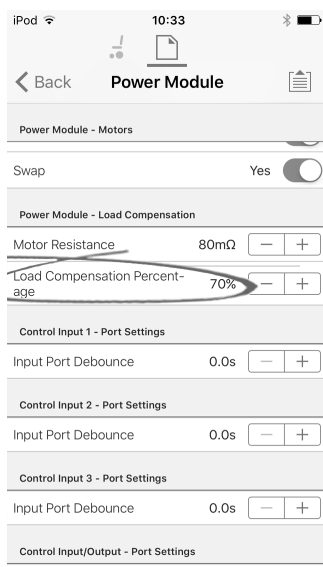


Fig. 6-3

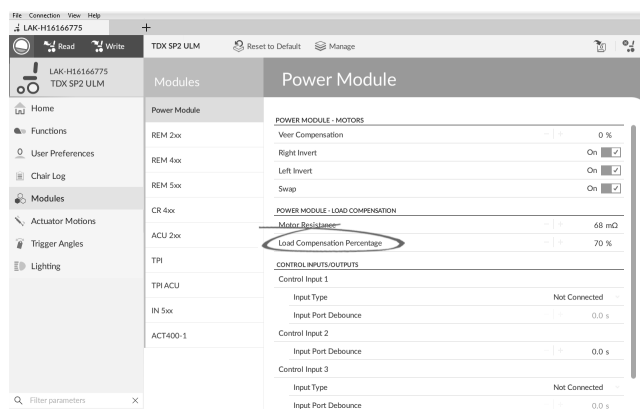


Fig. 6-4


Ouvrez **Modules** → **Power Module (Module d'alimentation)**.

Si le fauteuil roulant ne se comporte pas comme vous le souhaitez, l'effet de la compensation de charge adaptative peut être modifié à l'aide du paramètre **Load Compensation Percentage (Pourcentage de compensation de charge)** :

- réduisez la valeur de ce paramètre si la conduite du fauteuil roulant est plus agressive que prévu.
- augmentez la valeur de ce paramètre si la conduite du fauteuil roulant est plus molle que prévu.

 La fonction **Load Compensation Percentage (Compensation de charge adaptative)** ne s'applique que lorsque le paramètre **Adaptive Load Comp Enabled (Compensation de charge adaptative activée)** est activé.

6.3.1 Étalonnage de la compensation de charge adaptative (Outil iOS)

 Si le système électronique ou les moteurs ont été remplacés, vous devez étalonner la compensation de charge adaptative (ALC).

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, cliquez sur **Modules**.
2. Cliquez sur **Power Module (Module d'alimentation)**.
3. Faites défiler la liste jusqu'à la section **Power Module – Load Compensation (Module d'alimentation – Compensation de charge)**.
- 4.

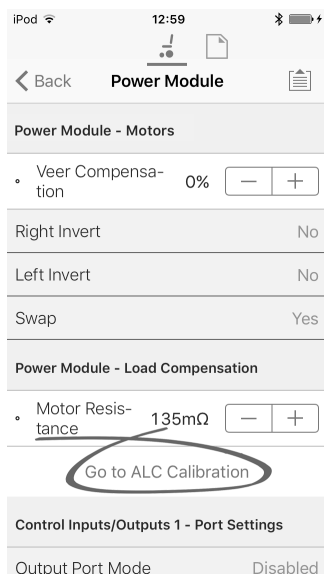


Fig. 6-5

Cliquez sur **Go To ALC Calibration (Aller à l'étalonnage de l'ALC)**.

5.

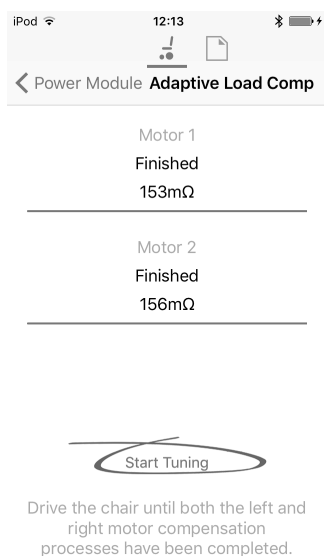


Fig. 6-6

Appuyez sur **Start Tuning (Démarrer le réglage)**.

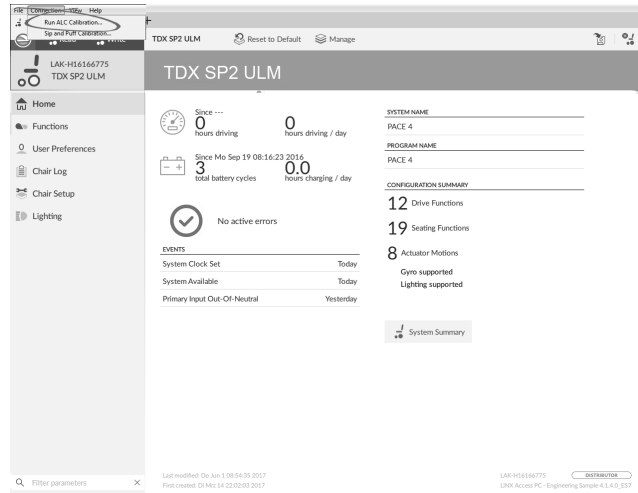
6. Suivez les instructions qui s'affichent à l'écran.

6.3.2 Étalonnage de la compensation de charge adaptative (outil pour PC)



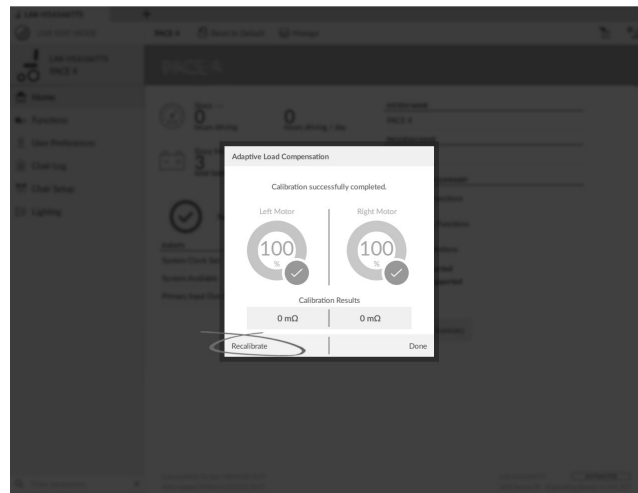
Si le système électronique ou les moteurs ont été remplacés, vous devez étalonner la compensation de charge adaptative (ALC).

1.



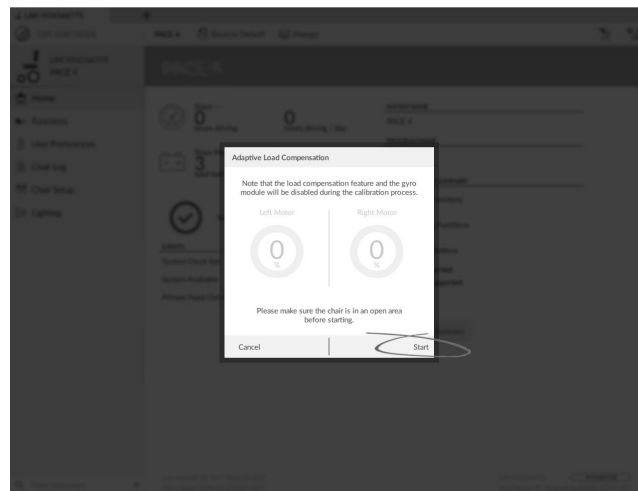
Cliquez sur le menu **Connection** (Connexion).
Sélectionnez **Run ALC Calibration** (Exécuter un étalonnage de l'ALC).

2.



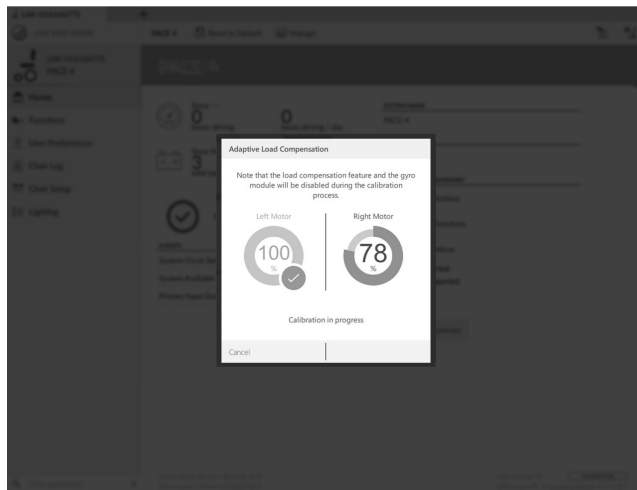
Cliquez sur **Recalibrate** (Réétalonner).

3.



Cliquez sur **Start** (Démarrer).

4.



Conduisez le fauteuil jusqu'à ce que les deux procédures de compensation des moteurs gauche et droit soient terminées.

5.



Cliquez sur **Done** (Terminé).

6.4 Étape 4 – Réglage des paramètres de vitesse

Les paramètres suivants doivent être réglés pour chaque fonction de conduite.

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. Ouvrez **Fonctions (Functions)** → ouvrez la fonction de conduite souhaitée.

Régler la vitesse de la marche avant

Si vous le souhaitez, vous pouvez réduire la vitesse maximale autorisée du fauteuil roulant. Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur maximum et déviez le joystick vers l'avant. Réglez le paramètre **Max Forward Speed (Vitesse maximale en marche avant)** jusqu'à ce que la vitesse en marche avant semble confortable.

Régler la vitesse de la marche arrière

Rien sur le plan mécanique n'interdit de faire tourner un moteur en marche arrière à la même vitesse qu'en marche avant. Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur maximum et déviez le joystick vers l'arrière. Réglez le paramètre **Max Reverse Speed (Vitesse maximale en marche arrière)** afin de déterminer une vitesse confortable et sûre pour le fauteuil roulant en marche arrière. Par défaut, la vitesse maximale en marche arrière est égale à 50 % de la vitesse maximale en marche avant.

Régler les vitesses de conduite minimales

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur minimum et déviez le joystick complètement vers l'avant. Réglez le paramètre **Min Forward speed (Vitesse minimale en marche avant)** jusqu'à ce que la vitesse minimale en marche avant soit atteinte.

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur minimum et déviez le joystick complètement vers l'arrière. Réglez le paramètre **Min Reverse speed (Vitesse minimale en marche arrière)** jusqu'à ce que la vitesse minimale en marche arrière soit atteinte.

Régler la vitesse de braquage

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur maximum et déviez le joystick vers la gauche ou la droite pour faire tourner le fauteuil roulant sur place. Attendez que le fauteuil roulant atteigne une vitesse de braquage stable. Réglez le paramètre **Max Turn Speed (Vitesse de braquage maximale)** jusqu'à ce que la vitesse de braquage maximale semble confortable.

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse pour régler le paramètre **Min Turn Speed (Vitesse de braquage minimale)**.

Régler la compensation de prise de virage

Si les moteurs du fauteuil roulant n'ont pas exactement les mêmes performances, le fauteuil roulant ne se déplacera pas en ligne droite. Pour compenser les différences entre les moteurs, vous devez régler le paramètre **Veer Compensation (Compensation de prise de virage)**.

1.

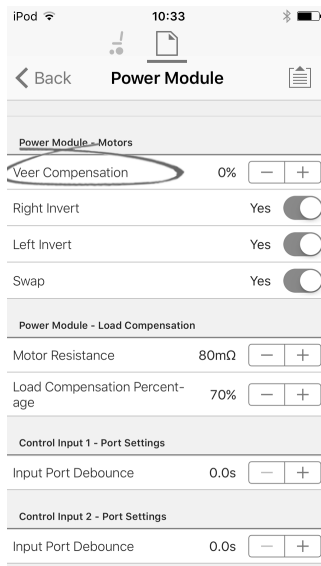


Fig. 6-9

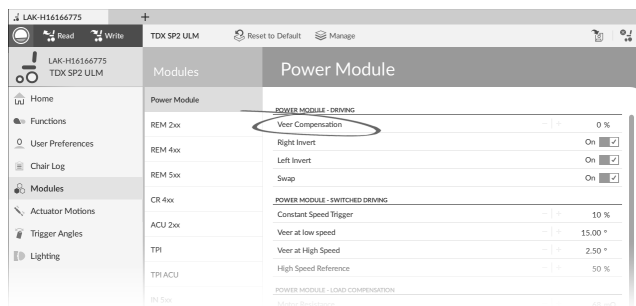
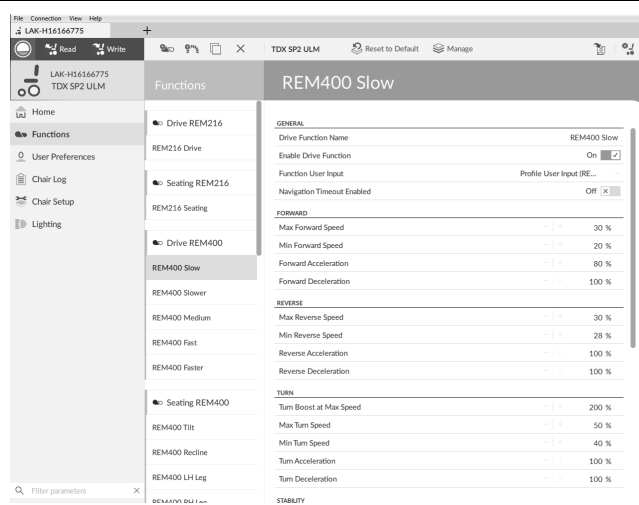
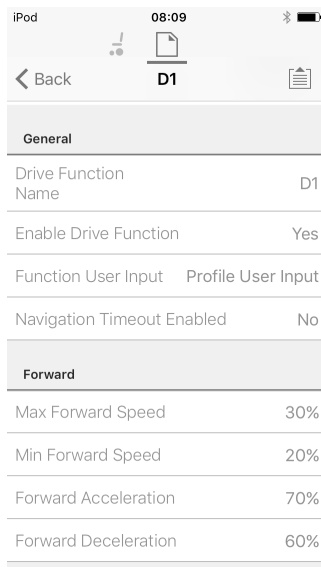


Fig. 6-10

Ouvrez **Modules** → **Power Module (Module d'alimentation)**.

6.5 Étape 5 – Réglage des paramètres d'accélération

Les paramètres suivants doivent être réglés pour chaque fonction de conduite.



1. Ouvrez **Functions** (Fonctions) → ouvrez la fonction de conduite souhaitée.

Modifier l'accélération en marche avant

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur maximum et déviez le joystick complètement vers l'avant. Attendez que le fauteuil roulant atteigne une vitesse stable en marche avant. Modifiez le paramètre **Forward Acceleration** (Accélération en marche avant) si le fauteuil roulant atteint trop rapidement ou trop lentement la vitesse stable. Recommencez jusqu'à ce que l'accélération soit confortable et sans risque.

Modifier la décélération en marche avant

Pour régler la vitesse de décélération en marche avant, relâchez le joystick lorsque le fauteuil roulant a atteint une vitesse stable en marche avant. Modifiez le paramètre **Forward Deceleration** (Décélération en marche avant) si le fauteuil roulant ralentit trop lentement ou trop rapidement. Recommencez jusqu'à ce que la décélération soit confortable et sans risque.

Modifier l'accélération en marche arrière

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur maximum et déviez le joystick complètement vers l'arrière. Attendez que le fauteuil roulant atteigne une vitesse stable en marche arrière. Modifiez le paramètre **Reverse Acceleration** (Accélération en marche arrière) si le fauteuil roulant atteint trop rapidement ou trop lentement la vitesse stable. Recommencez jusqu'à ce que l'accélération soit confortable et sans risque.

Modifier la décélération en marche arrière

Pour régler la vitesse de décélération en marche arrière, relâchez le joystick lorsque le fauteuil roulant a atteint une vitesse stable en marche arrière. Modifiez le paramètre **Reverse Deceleration** (Décélération en marche arrière) si le fauteuil roulant ralentit trop lentement ou trop rapidement. Recommencez jusqu'à ce que la décélération soit confortable et sans risque.

Modifier l'accélération dans les virages

Réglez le compteur de vitesse ou le curseur de vitesse sur la valeur maximum et déviez le joystick vers la gauche ou la droite pour faire tourner le fauteuil roulant sur place. Attendez que le fauteuil roulant atteigne une vitesse stable en tournant sur place. Modifiez le paramètre **Turn Acceleration** (Accélération en tournant) si le fauteuil roulant atteint trop

rapidement ou trop lentement la vitesse stable en tournant sur place. Recommencez jusqu'à ce que l'accélération soit confortable et sans risque.

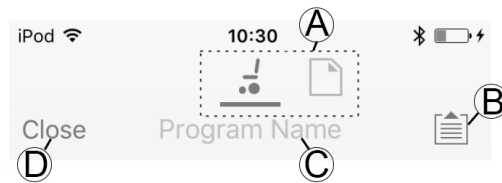
Modifier la décélération dans les virages

Pour régler la vitesse de décélération dans les virages, relâchez le joystick lorsque le fauteuil roulant a atteint une vitesse stable en tournant sur place. Modifiez le paramètre **Turn Deceleration** (Décélération dans les virages) si le fauteuil roulant ralentit trop lentement ou trop rapidement. Recommencez jusqu'à ce que la décélération soit confortable et sans risque.

7 Utilisation de l'outil LiNX Access pour iOS

7.1 Barre de navigation

La barre de navigation se trouve dans la partie supérieure de chaque écran. Son contenu change en fonction de l'écran affiché.

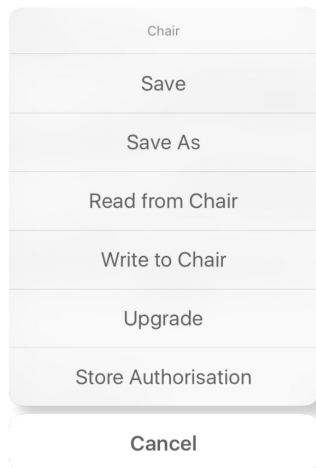


- Ⓐ Changer de contexte (basculer entre les contextes Connexion et Fichier)
- Ⓑ Bouton de menu de l'application (bouton d'édition)
- Ⓒ Nom du programme/nom de l'écran
- Ⓓ Fermer/revenir à l'écran précédent

7.1.1 Menu de l'application

Le contenu du menu de l'application change en fonction du mode contextuel dans lequel vous travaillez : **Connection context** (Contexte Connexion) ou **File context** (Contexte Fichier).

Mode Connection context (Contexte Connexion)

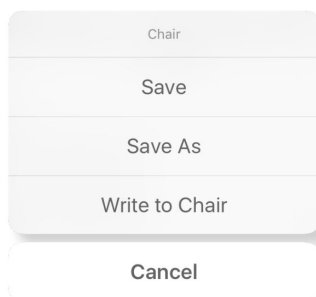


Pour travailler sur un fauteuil roulant connecté, sélectionnez **Connection context** (Contexte Connexion). Si vous n'êtes pas connecté à un système LiNX, l'écran **Connect to device** (Se connecter au périphérique) s'affiche. Dans le cas contraire, le dernier écran dans lequel vous avez travaillé s'affiche.

Les options disponibles en mode Connection context (Contexte Connexion) sont les suivantes :

- **Save** (Enregistrer) : permet d'enregistrer la configuration en tant que fichier de configuration LiNX (.lci).
- **Save As** (Enregistrer sous) : permet d'enregistrer la configuration en tant que fichier de configuration LiNX (.lci) sous un nom différent.
- **Read from Chair** (Lire à partir du fauteuil) : permet de lire la configuration à partir du système LiNX connecté.
- **Write to Chair** (Écrire sur le fauteuil) : permet d'écrire la configuration sur le système LiNX connecté.
- **Upgrade** (Mettre à niveau) : permet de passer en mode de mise à niveau du firmware.
- **Store authorization** (Enregistrer l'autorisation) : permet d'enregistrer un certificat de niveau d'accès.

Mode File context (Contexte Fichier)



Pour travailler sur un fichier enregistré, sélectionnez **File context** (Contexte Fichier). Si aucun fichier n'est ouvert, l'écran **Load from file** (Charger à partir du fichier) s'affiche. Dans le cas contraire, le dernier écran dans lequel vous avez travaillé s'affiche.

Les options disponibles en mode File context (Contexte Fichier) sont les suivantes :


- **Save** (Enregistrer) : permet d'enregistrer la configuration en tant que fichier de configuration LiNX (.lci).
- **Save As** (Enregistrer sous) : permet d'enregistrer la configuration en tant que fichier de configuration LiNX (.lci) sous un nom différent.
- **Write to Chair** (Écrire sur le fauteuil) : permet d'écrire la configuration sur le système LiNX connecté.

Sélection du mode contextuel



Vous pouvez à tout moment cliquer sur le commutateur de contexte pour passer du mode **Connection context** (Contexte Connexion) au mode **File context** (Contexte Fichier). Le contexte sélectionné affiche une barre de couleur au-dessous de l'icône de commutation de contexte.

7.1.2 Modification du nom du programme


 Par défaut, le nom du programme et le nom du système correspondent à la configuration du fauteuil roulant. Reportez-vous à la section *11 Structure des noms de programme, page 219*

Vous pouvez remplacer le nom du programme par un nom plus explicite.



Fig. 7-1 Exemple de nom de programme standard. Les légendes et les zones marquées correspondent aux règles de nommage du programme.

Le nom du programme de l'illustration a été généré à partir des règles de nommage valables jusqu'au mois de juillet 2018. Il correspond à un TDX SP2 à traction par roue centrale avec un DLX-PM120AL, une vitesse de 8 km/h, un lift de l'assise avec inclinaison d'assise électrique et décalage du CdG, un manipulateur REM1XX ou REM2XX et un éclairage LED. La révision du fichier est la révision 00.

-  L'enregistrement du nouveau nom du programme dépend du mode dans lequel vous travaillez.
- Si vous travaillez en mode **Connection context** (Contexte Connexion) et **Live edit** (Édition interactive), les modifications sont automatiquement enregistrées dans le fauteuil roulant.
 - Si vous travaillez en mode **Connection context** (Contexte Connexion) et **Bulk edit** (Édition en bloc), cliquez sur le bouton **Write** (Écrire) pour enregistrer les modifications.
 - Si vous travaillez en mode **File context** (Contexte Fichier), cliquez sur le bouton **Save** (Enregistrer) pour enregistrer les modifications.

Outil iOS



Fig. 7-2

1. Cliquez sur **Program Name** (Nom du programme) dans la barre de navigation. Un clavier s'affiche.
2. Modifiez le nom du programme.
3. Cliquez sur **Return** (Retour).

Outil PC

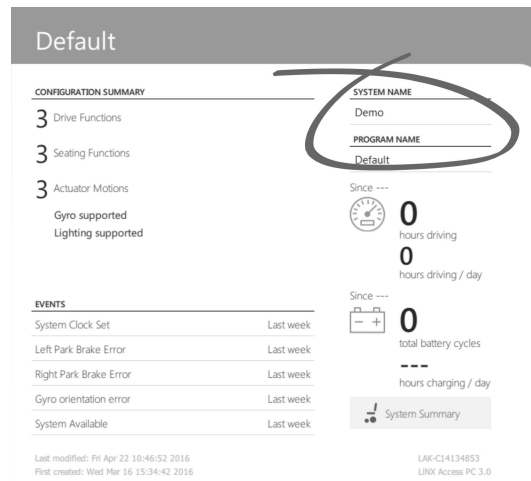


Fig. 7-3

1. Dans l'écran **Home** (Accueil), cliquez dans la zone de texte **Program Name** (Nom du programme).
2. Modifiez le nom du programme.

7.2 Écran d'accueil

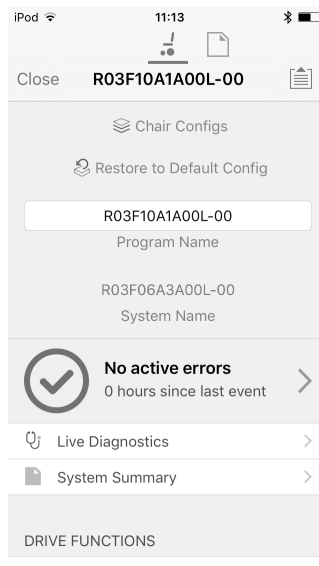


Fig. 7-4

L'écran **Home** (**Accueil**) est le premier écran qui s'affiche après la connexion à un fauteuil roulant ou l'ouverture d'un fichier de configuration. L'écran **Home** (**Accueil**) vous permet d'accéder aux écrans de programmation et d'informations suivants :

- Configurations de fauteuil roulant
- Erreurs actives/Journal du fauteuil
- Diagnostics en temps réel (en mode Contexte connexion uniquement)
- Récapitulatif du système
- Fonctions de conduite
- Fonctions d'assise
- Modules
- Mouvements du vérin
- Angles de déclenchement
- Préférences de l'utilisateur
- Feux

7.3 Actions en mode Connection context (Contexte Connexion)



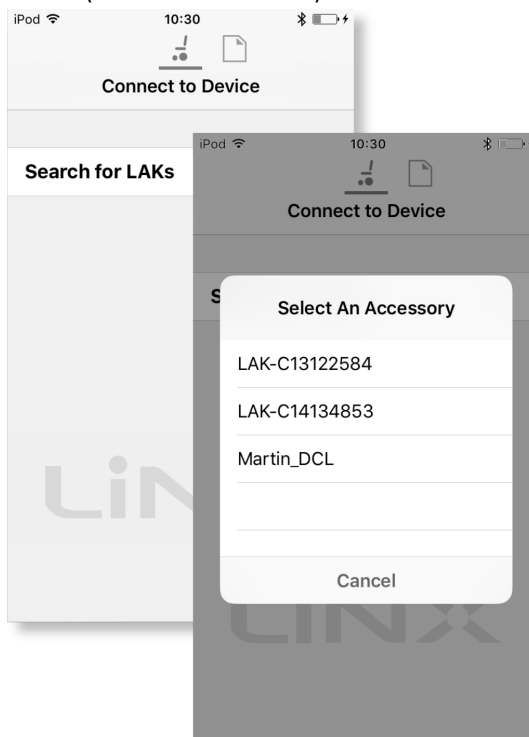
Les tâches suivantes sont uniquement accessibles en mode **Connection context** (Contexte Connexion). Pour plus d'informations sur les tâches liées au mode **File context** (Contexte Fichier), reportez-vous à la section 7.4 *Actions possibles en mode File context (Contexte Fichier)*, page 115

7.3.1 Écran Connect to device (Se connecter au périphérique)

L'écran **Connect to device** (Se connecter au périphérique) s'affiche lorsque vous travaillez en mode **Connection context** (Contexte Connexion) avant de vous connecter à un système LiNX. Il vous permet de rechercher une LiNX Access Key (LAK) et de vous y connecter.

Connexion de l'outil LiNX Access pour iOS à un fauteuil roulant

1. Mettez le système du fauteuil roulant LiNX sous tension.
2. Insérez la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) dans le manipulateur.
3. Ouvrez l'application de l'outil LiNX Access pour iOS.
4. Sélectionnez le mode **Connection context** (Contexte Connexion).
- 5.

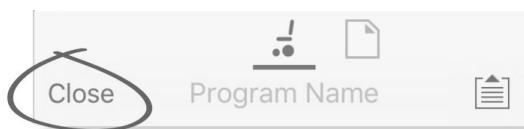


Cliquez sur **Search for LAKs** (Rechercher des LAK) et sélectionnez une option dans la boîte de dialogue **Select an Accessory** (Sélectionner un accessoire).

6. Un écran **Warning** (Avertissement) s'affiche. Lisez l'avertissement et cliquez sur le bouton **I Agree** (J'accepte) pour continuer.

Déconnexion

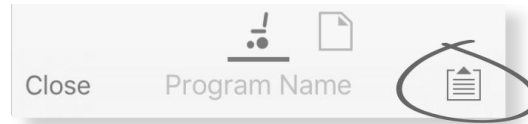
- 1.



Cliquez sur le bouton **Close** (Fermer).

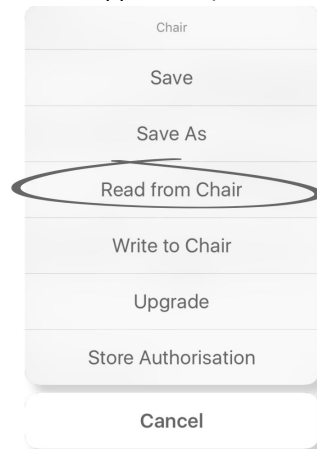
7.3.2 Lecture d'un programme à partir du fauteuil roulant

1.



Cliquez sur le bouton **Application menu** (Menu de l'application).

2.




Sélectionnez **Read from Chair** (Lire à partir du fauteuil).

7.3.3 Restauration de la configuration par défaut du fauteuil roulant


La configuration d'usine du module d'alimentation fournit une configuration de fauteuil roulant. Si vous commandez un module d'alimentation en tant que pièce de rechange, jusqu'à huit configurations de fauteuil roulant peuvent vous être proposées. Sélectionnez la configuration adaptée à vos besoins.

1. Cliquez sur **Chair Configs** (Configurations de fauteuil) dans la partie supérieure de l'écran **Home** (Accueil). L'écran **Chair config** (Configuration de fauteuil) s'affiche.
2. Cliquez sur la configuration de fauteuil roulant voulue. Un écran **Warning** (Avertissement) s'affiche.
3. Cliquez sur **Yes** (Oui) pour effectuer la sélection.
4. Cliquez sur **Back** (Retour) pour revenir dans l'écran **Home** (Accueil).

 Lors de la sélection d'une nouvelle configuration de fauteuil roulant, le système s'arrête et redémarre automatiquement afin de l'activer.

7.3.4 Convertir des fichiers de configuration

Lorsque d'anciens fichiers de configuration sont utilisés sur les fauteuils roulants, il est possible que les fonctions introduites à partir des révisions plus récentes du firmware, comme le contrôle de sélection, soient absentes. Le plus souvent, la conversion de ces fichiers de configuration permet de mettre à jour la configuration de l'utilisateur, d'utiliser la dernière version et d'activer toutes les fonctions.

 Si le fichier de configuration est sur la révision en cours ou est incompatible, l'entrée de menu est grisée.

1. Connectez-vous au fauteuil roulant.
2. Ouvrez le menu Application.
- 3.



Fig. 7-5

Appuyez sur l'entrée **Convert Configuration** (Convertir la configuration) et suivez les invites qui s'affichent.

7.3.5 Modification d'un programme



Pour modifier un programme, commencez par sélectionner un paramètre dans l'une des sections de paramètres répertoriées dans l'écran **Home (Accueil)** :

- Fonctions de conduite
- Fonctions d'assise
- Préférences de l'utilisateur
- Modules
- Mouvements du vérin
- Angles de déclenchement

Les paramètres peuvent être modifiés de façon numérique ou graphique. Reportez-vous à la section 9 *Modification des configurations du fauteuil roulant*, page 135 pour plus de précisions.

Les paramètres peuvent être modifiés en mode d'édition interactive ou en mode d'édition en bloc.

Mode d'édition interactive

-  En mode d'édition interactive, les modifications apportées aux paramètres entrent immédiatement en vigueur, et les performances du fauteuil roulant sont modifiées en temps réel.
-  Aucune fonction ne permet d'annuler une modification apportée en mode d'édition interactive. Veillez par conséquent à enregistrer une copie du programme existant afin de pouvoir restaurer les paramètres au besoin.




Forward			
	Max Forward Speed	30%	<input type="button" value="-"/> <input data-bbox="1021 1523 1061 1579" type="button" value="+"/>
	Min Forward Speed	10%	<input type="button" value="-"/> <input data-bbox="1021 1612 1061 1668" type="button" value="+"/>
	Forward Acceleration	100%	<input type="button" value="-"/> <input data-bbox="1021 1713 1061 1769" type="button" value="+"/>

Fig. 7-6

Certains paramètres peuvent être mis à jour en mode d'édition interactive. Ils sont identifiés par une icône circulaire placée devant leur nom.

Le mode d'édition interactive permet d'écrire immédiatement certains paramètres sur le module d'alimentation. Cette possibilité accélère considérablement la procédure de configuration ou de test de différents scénarios et applications.

Mode d'édition en bloc

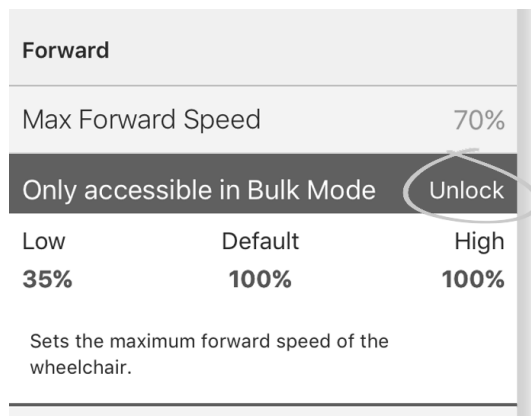



Fig. 7-7

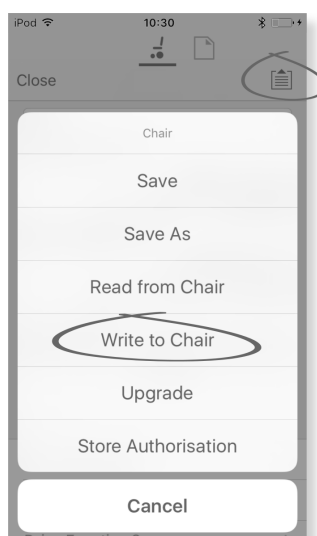
Certains paramètres ne peuvent être mis à jour qu'en mode d'édition en bloc. Ils sont identifiés par un arrière-plan coloré. Pour modifier ces paramètres, le mode d'édition en bloc doit être déverrouillé avant le démarrage de la procédure.

En mode d'édition en bloc, les paramètres ne sont pas écrits immédiatement sur le module d'alimentation. Pour les écrire, vous devez sélectionner **Write to Chair (Écrire sur le fauteuil)**. Reportez-vous à la section 7.3.6 *Écriture d'un programme sur le fauteuil roulant*, page 112 pour plus de précisions.

Par défaut, le mode d'édition interactive est activé chaque fois que le système est mis sous tension, y compris après un arrêt suivi d'un redémarrage. L'application reste en mode d'édition interactive jusqu'au déverrouillage du mode d'édition en bloc. L'application passe alors en mode d'édition en bloc et le mode d'édition interactive est désactivé. L'application reste en mode d'édition en bloc jusqu'à l'arrêt et au redémarrage du système.


7.3.6 Écriture d'un programme sur le fauteuil roulant

 Cette fonctionnalité n'est disponible que si le fauteuil roulant est connecté.



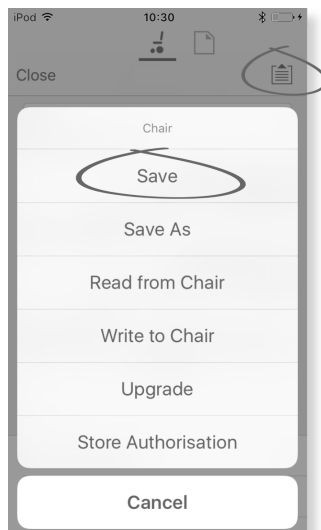
1. Cliquez sur le bouton **Application menu** (Menu de l'application).
2. Sélectionnez **Write to Chair** (Écrire sur le fauteuil).

Après l'opération d'écriture sur le fauteuil roulant, l'outil LiNX Access arrête et redémarre le système, puis s'y reconnecte automatiquement.

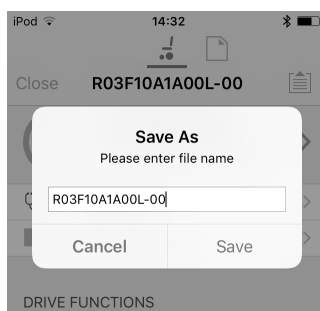
 La boîte de dialogue **Application menu** (Menu de l'application) illustrée affiche toutes les options disponibles en mode **Connection context** (Contexte Connexion). En mode **File context** (Contexte Fichier), la sélection est plus restreinte.

7.3.7 Enregistrement de programmes

Avec la fonction Save (Enregistrer)




1. Cliquez sur le bouton **Application menu** (Menu de l'application).
2. Sélectionnez **Save** (Enregistrer).
- 3.




En mode **Connection context** (Contexte Connexion), un menu **Save As** (Enregistrer sous) s'ouvre automatiquement. Saisissez un nom de fichier. Si vous ne le faites pas, le système vous demande le nom du programme en cours et ajoute l'extension « -1 » si le nom existe déjà.

4. Après l'enregistrement du programme, l'outil LiNX Access affiche un message contenant le nom du fichier et confirmant la réussite de l'enregistrement.
5. Cliquez sur **Dismiss** (Abandonner) pour supprimer le message et continuer.

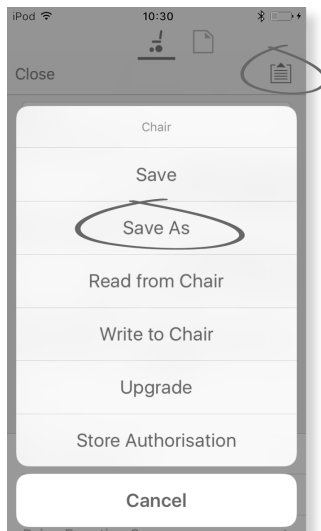
 Tous les fichiers sont enregistrés avec une extension .lci. Si le nom du programme a été défini, le fichier est enregistré avec le nom du programme. Dans le cas contraire, le fichier est enregistré avec le tampon de date/heure suivant :

AAAAMMJJ-HHMMSS.lci (AAAA correspond à l'année, MM au mois, JJ au jour, HH à l'heure, MM à la minute, SS à la seconde). Lors des enregistrements suivants, le dernier nom de fichier enregistré est conservé et les fichiers précédents sont écrasés. Pour enregistrer un fichier sans écraser un fichier existant, utilisez la fonction Save As (Enregistrer sous). Reportez-vous à la section .

 La boîte de dialogue **Application menu** (Menu de l'application) illustrée affiche toutes les options disponibles en mode **Connection context** (Contexte Connexion). En mode **File context** (Contexte Fichier), la sélection est plus restreinte.

Avec la fonction Save As (Enregistrer sous)

Permet d'enregistrer un programme sous forme de fichier de nom différent.



1. Cliquez sur le bouton **Application menu** (Menu de l'application).
2. Sélectionnez **Save As** (Enregistrer sous). Après l'enregistrement du programme, l'outil LiNX Access affiche un message contenant le nom du fichier et confirmant la réussite de l'enregistrement.
3. Cliquez sur **Dismiss** (Abandonner) pour supprimer le message et continuer.

i Tous les fichiers sont enregistrés avec une extension .lci. Si le fichier n'a encore jamais été enregistré, et si le nom du programme a été défini, le fichier est enregistré avec le nom du programme. Si le fichier a déjà été enregistré avec le nom du programme, une valeur numérique est ajoutée au nom du programme avant d'enregistrer le fichier. Si le nom du programme a été défini, le fichier est enregistré avec le nom du programme. Dans le cas contraire, le fichier est enregistré avec le tampon de date/heure suivant : AAAAMMJJ-HHMMSS.lci (AAAA correspond à l'année, MM au mois, JJ au jour, HH à l'heure, MM à la minute, SS à la seconde).

i La boîte de dialogue **Application menu** (Menu de l'application) illustrée affiche toutes les options disponibles en mode **Connection context** (Contexte Connexion). En mode **File context** (Contexte Fichier), la sélection est plus restreinte.

7.3.8 Mise à niveau du firmware

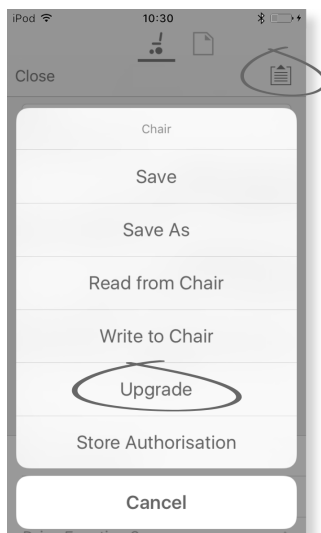


Fig. 7-8

1. Appuyez sur le bouton **Application menu**.
2. Appuyez sur **Upgrade**. L'écran affiche **Entering Firmware Upgrade Mode – please wait...**
Si les modules connectés sont à jour, le message **FIRMWARE UP TO DATE**, accompagné d'une liste des modules connectés et de leurs versions respectives, s'affiche à l'écran. Si un ou plusieurs modules exigent une mise à niveau, ils sont répertoriés sous **NEW FIRMWARE AVAILABLE**.
- 3.

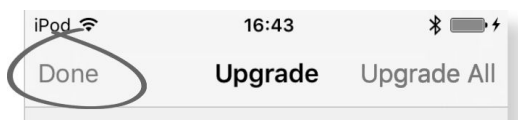


Fig. 7-9

Si aucun module n'exige de mise à niveau, appuyez sur le bouton **Done** pour terminer.

4.

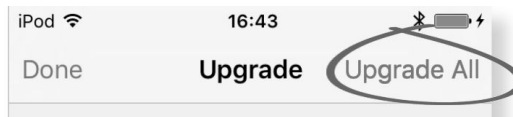


Fig. 7-10

Si un ou plusieurs modules exigent une mise à niveau, appuyez sur un module individuel pour le mettre à niveau ou sur le bouton **Upgrade All**.

Pendant la mise à niveau d'un module, une barre de progression s'affiche. La mise à niveau terminée, son statut (réussite ou échec) s'affiche à côté du nom du module.

5. Appuyez sur le bouton **Done** pour terminer.

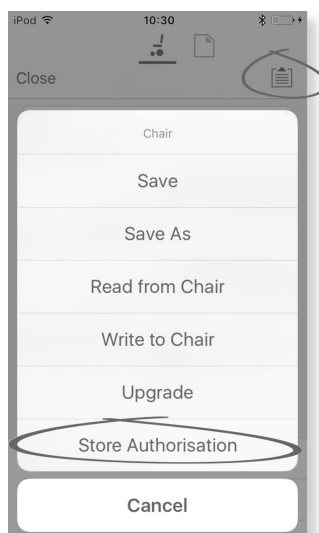
7.3.9 Enregistrement du certificat LAK

Le **Access Level Certificate** (Certificat de niveau d'accès) détermine les modalités d'affichage et de modification des programmes hors ligne (fichiers .lci) en mode **File context** (Contexte Fichier). Le **Access Level Certificate** (Certificat de niveau d'accès) est récupéré sur une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) connectée et offre différents niveaux d'accès à vos fichiers enregistrés.

Pour modifier vos fichiers avec un niveau d'accès Distributeur, vous devez enregistrer un **Access Level Certificate** (Certificat de niveau d'accès) à partir d'une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) de niveau distributeur.

Si vous n'enregistrez pas votre **Access Level Certificate** (Certificat de niveau d'accès) à partir de la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX), vous avez accès aux fichiers enregistrés en lecture seule seulement, ce qui vous empêche de les modifier.

Enregistrement du certificat



1. Connectez-vous au système LiNX.
2. Cliquez sur le bouton **Application menu** (Menu de l'application).
3. Sélectionnez l'option **Store Authorisation** (Enregistrer l'autorisation). Un message s'affiche pour vous indiquer le nombre d'autorisations restantes et pour vous inviter à continuer. Les clés LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) autorisent seulement trois opérations **Store Authorisation** (Enregistrer l'autorisation).
4. Cliquez sur l'option **Store** (Enregistrer) pour continuer ou sur **Don't store** (Ne pas enregistrer) pour annuler l'action.



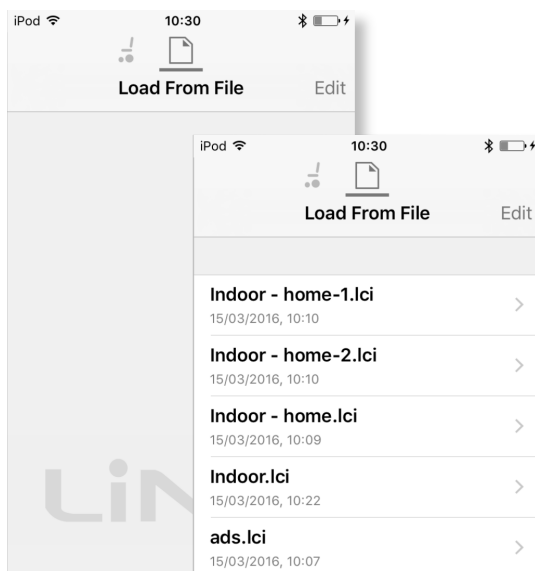
Si l'application de l'outil LiNX Access pour iOS est supprimée de l'appareil iOS, le **Access Level Certificate** (Certificat de niveau d'accès) est perdu.

7.4 Actions possibles en mode File context (Contexte Fichier)



Les tâches suivantes sont uniquement accessibles en mode **File context** (Contexte Fichier). Pour plus d'informations sur les tâches liées au mode **Connection context** (Contexte Connexion), reportez-vous à la section 7.3 *Actions en mode Connection context (Contexte Connexion)*, page 108

7.4.1 Écran Load from file (Charger à partir du fichier)



L'écran **Load from file** (Charger à partir du fichier) s'affiche lorsque vous travaillez en mode **File context** (Contexte Fichier) avant d'ouvrir un fichier. Si des fichiers de configuration LiNX (.lci) existent sur votre appareil, ils s'affichent. À partir de cet écran, vous pouvez :

- afficher les fichiers de configuration disponibles ;
- ouvrir un fichier de configuration à modifier ;
- envoyer un fichier de configuration par e-mail ;
- supprimer un fichier de configuration.

7.4.2 Écriture de fichiers groupés

Il est possible d'écrire des fichiers groupés sur un fauteuil roulant connecté. Les fichiers groupés peuvent inclure des configurations de fauteuil roulant et/ou des fichiers de firmware.

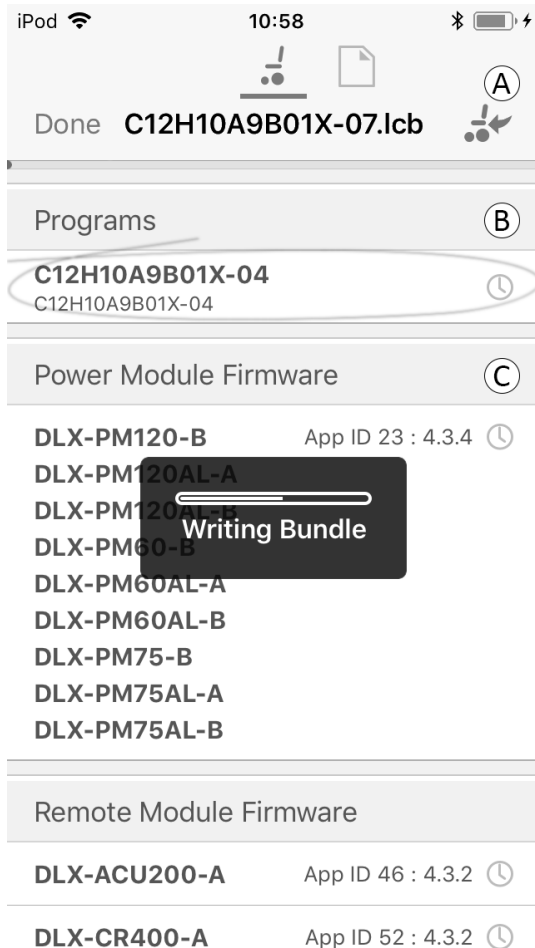



Fig. 7-11

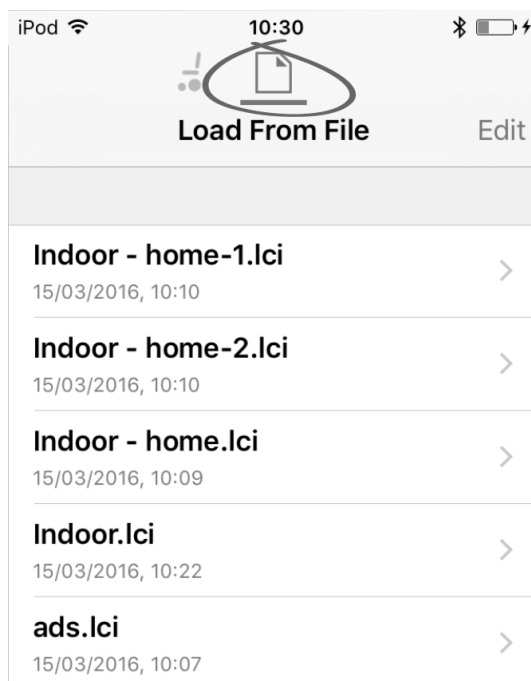
1. Connectez le fauteuil roulant.
2. Sélectionnez l'écran File connection (Connexion au fichier).
3. Sélectionnez un fichier groupé dans la liste affichée dans l'écran Load From File (Charger à partir du fichier).
- 4.

 Veillez à sélectionner la configuration correcte. Une configuration erronée peut entraîner un comportement inattendu et des défaillances. Pour plus d'informations sur les règles de nommage du programme, reportez-vous à la section 11 *Structure des noms de programme*, page 219

Sélectionnez la configuration préférée dans la section ⑥.

5. Vérifiez les versions incluses du firmware des composants dans la section ③ et les suivantes.
6. Écrivez le fichier groupé sur le fauteuil roulant. Cliquez sur le bouton ④ et patientez jusqu'à ce que la mention Writing Bundle (Écriture du fichier groupé) disparaisse.
7. Cliquez sur le bouton Done (Terminé) pour revenir à l'écran File connection (Connexion au fichier).

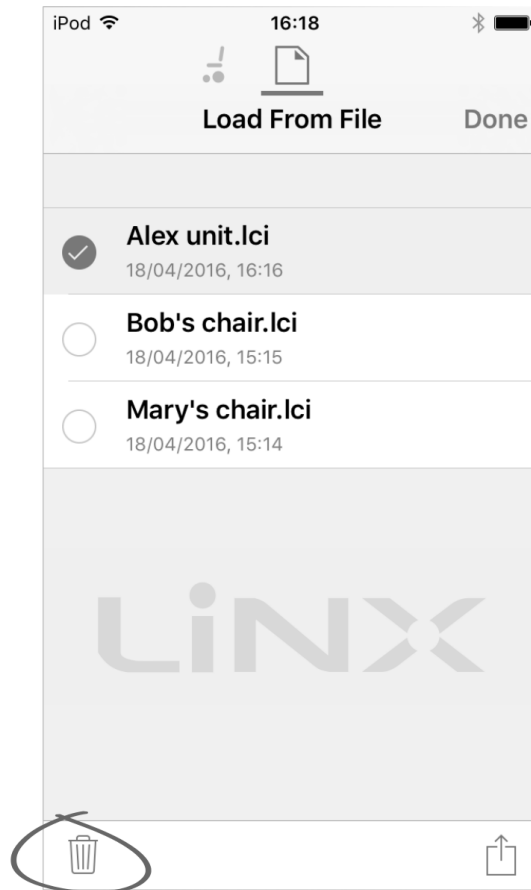
7.4.3 Ouverture de fichiers



1. Sélectionnez l'écran **File connection** (Connexion au fichier).
2. Sélectionnez un fichier dans la liste affichée dans l'écran **Load From File** (Charger à partir du fichier).

Pour plus d'informations sur l'enregistrement de fichiers et l'enregistrement de données sur un fauteuil roulant, reportez-vous aux sections 8.5.4 *Enregistrement d'un programme sous forme de fichier*, page 127 et 7.3.6 *Écriture d'un programme sur le fauteuil roulant*, page 112

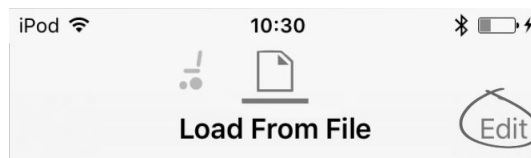
7.4.4 Suppression de fichiers



1. Sélectionnez **Edit** (Modifier) dans l'écran **Load from File** (Charger à partir du fichier).
2. Sélectionnez un ou plusieurs fichiers dans la liste de fichiers.
3. Cliquez sur l'icône de la corbeille au bas de l'écran.
4. Cliquez sur **Done** (Terminé) lorsque vous avez terminé.

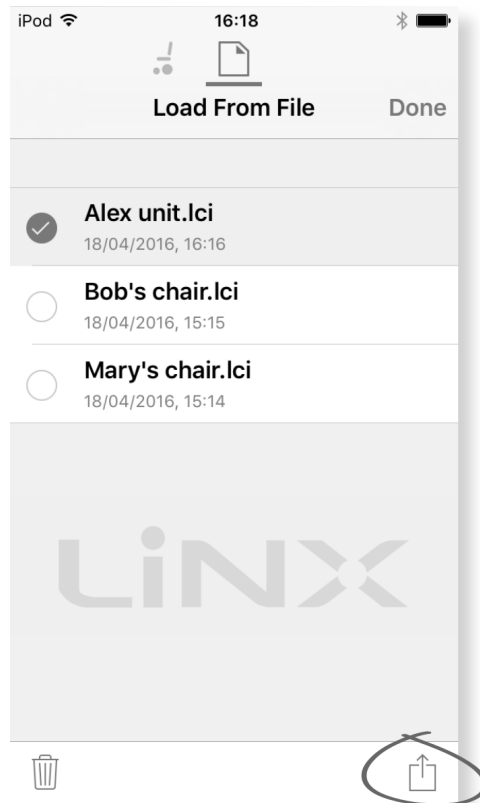
7.4.5 Envoi de fichiers par e-mail

1.



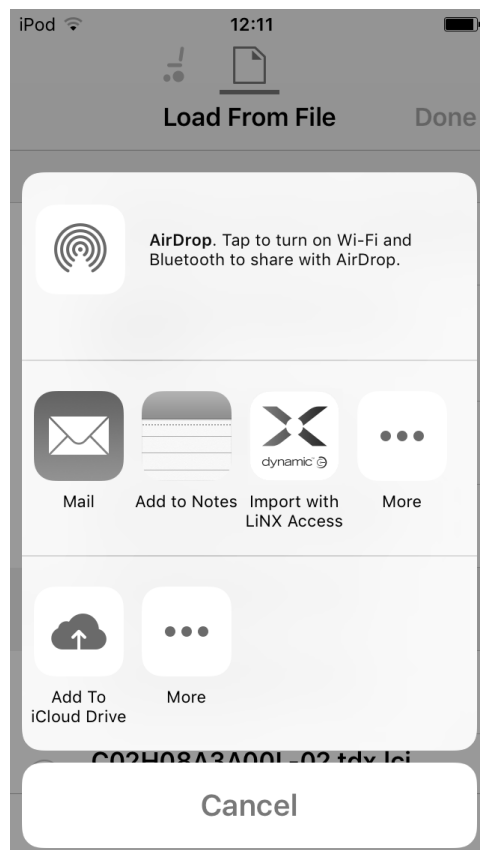
- Sélectionnez **Edit** (Modifier) dans l'écran **Load From File** (Charger à partir du fichier).
2. Sélectionnez un ou plusieurs fichiers dans la liste de fichiers.

3.



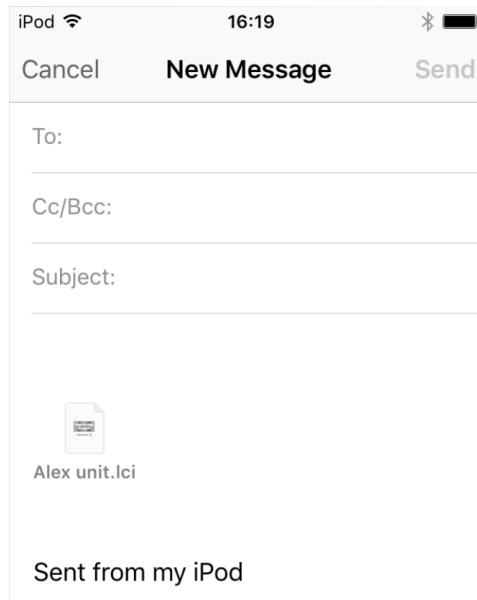
Cliquez sur le bouton **E-mail**.

4.



La page de partage iOS s'ouvre Sélectionnez l'option voulue.

5.



Si vous sélectionnez votre client de messagerie, les fichiers programme sélectionnés sont ajoutés à un e-mail en tant que pièces jointes. Rédigez l'e-mail et cliquez sur **Send** (Envoyer).

6. Cliquez sur **Done** (Terminé) lorsque vous avez terminé.

8 Utilisation de l'outil LiNX Access pour PC

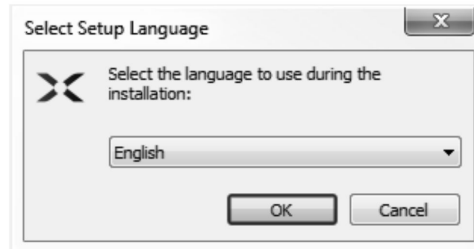
8.1 Installation du logiciel

Double-cliquez sur le logiciel d'installation de l'outil LiNX Access pour PC et suivez les instructions qui s'affichent à l'écran.

Étape 1

Sélectionnez la langue à utiliser pour l'installation.

1.



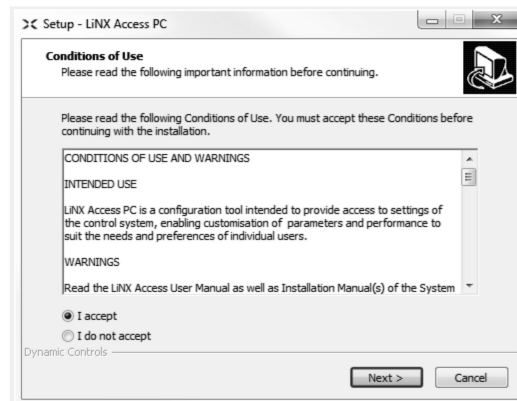
Sélectionnez la langue de votre choix dans la zone de liste déroulante.

2. Cliquez sur **OK** pour continuer.

Étape 2

Avant de continuer, assurez-vous d'avoir lu et bien compris les Conditions d'utilisation et les avertissements présentés dans la boîte de dialogue.

1.



Sélectionnez l'option **I accept** (J'accepte).

2. Cliquez sur le bouton **Next** (Suivant).

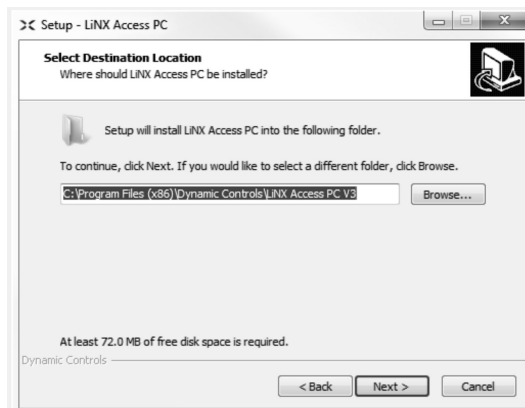
Étape 3

Si c'est plus pratique pour vous, vous pouvez enregistrer l'application dans un dossier autre que celui qui vous est suggéré.

Si le dossier proposé vous convient, cliquez sur **Next** (Suivant) pour poursuivre la configuration.

Si vous préférez changer de dossier :

1.



Cliquez sur le bouton **Browse** (Parcourir) et sélectionnez un autre dossier.

2. Cliquez sur **Next** (Suivant) pour continuer.

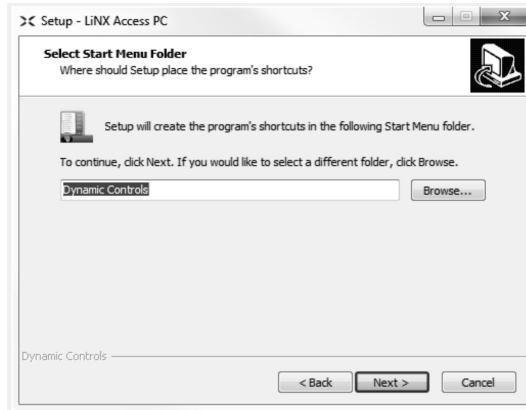
Étape 4

Le raccourci de l'application peut également être enregistré dans un dossier autre que celui qui vous est suggéré.

Si le dossier proposé vous convient, cliquez sur **Next** (Suivant) pour poursuivre la configuration.

Si vous préférez changer de dossier :

1.



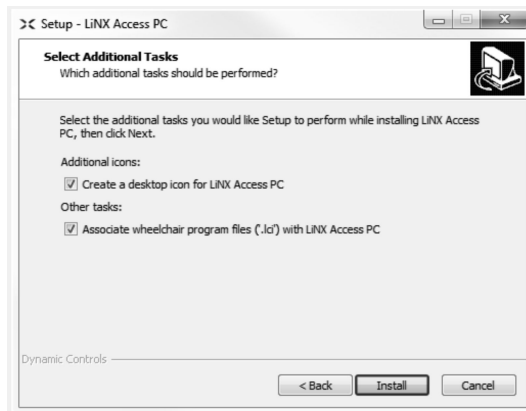
Cliquez sur le bouton **Browse** (Parcourir) et sélectionnez un autre dossier.

2. Cliquez sur **Next** (Suivant) pour continuer.

Étape 5

Par défaut, une icône est ajoutée sur le bureau pour l'outil LiNX Access pour PC et les fichiers programme du fauteuil roulant (*.lci) sont associés à l'outil LiNX Access pour PC.

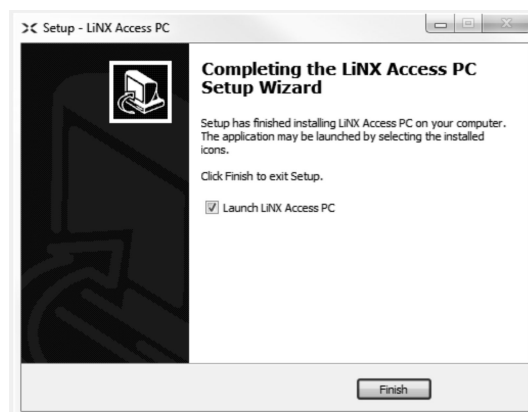
1.



Sélectionnez/désélectionnez les options voulues.

2. Cliquez sur **Install** (Installer).

Étape 6



Cliquez sur **Finish** (Terminer) pour terminer l'installation.

8.1.1 Utilisation de la fonctionnalité Bluetooth sur un ordinateur

Une connexion Bluetooth est nécessaire pour établir la communication entre l'outil LiNX Access pour PC et un système LiNX. Vous pouvez utiliser l'adaptateur Bluetooth intégré à un ordinateur (généralement présent sur les ordinateurs portables) ou un adaptateur Bluetooth USB externe.


Utilisation de l'adaptateur Bluetooth intégré

Activez l'adaptateur Bluetooth intégré (reportez-vous au manuel de l'ordinateur pour plus de précisions).

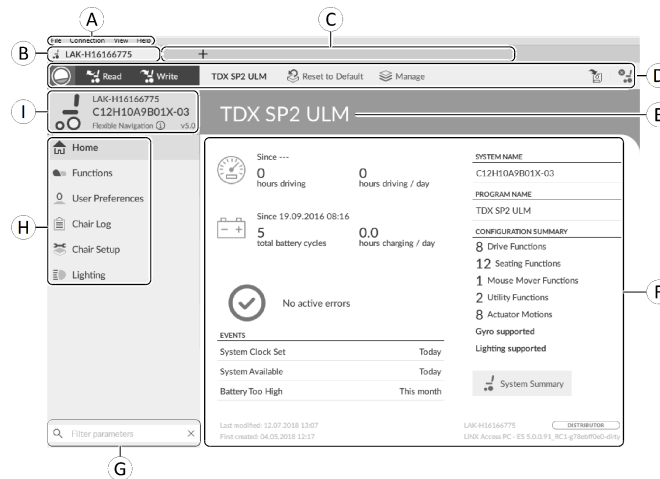
Utilisation d'un adaptateur Bluetooth USB

Branchez l'adaptateur Bluetooth USB externe dans un port USB disponible. Le système d'installation Windows détecte et installe les pilotes appropriés pour l'adaptateur. N'installez aucun des pilotes fournis avec l'adaptateur.

8.2 Présentation de l'interface

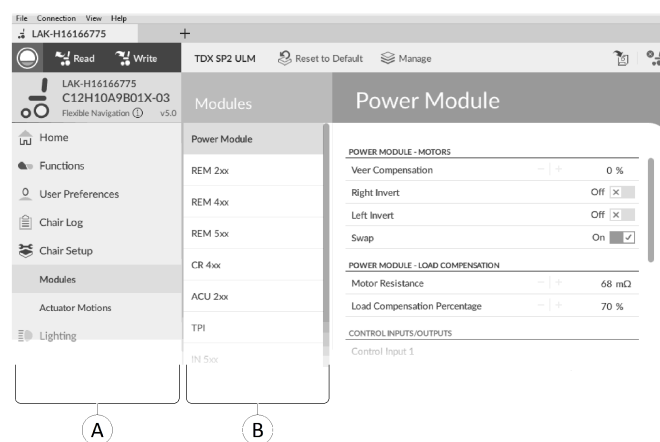
 L'interface peut changer, avec ou sans connexion.

Écran d'accueil



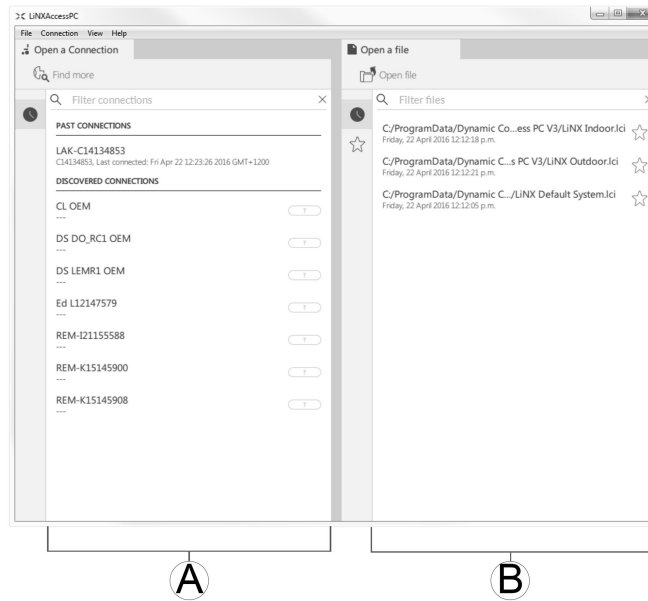
- Ⓐ Barre de menus
- Ⓑ Onglet de connexion
- Ⓒ Onglets des fichiers
- Ⓓ Barre d'outils
- Ⓔ En-tête du contenu principal
- Ⓕ Contenu principal
- Ⓖ Champ des paramètres du filtre
- Ⓗ Barre latérale de navigation principale
- Ⓘ Contexte de l'onglet

Barre latérale de navigation secondaire



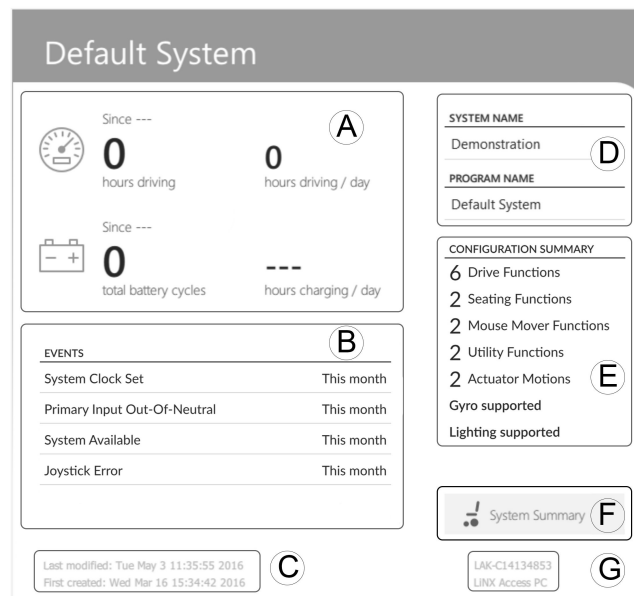
La barre de navigation secondaire Ⓑ s'affiche seulement lors de la sélection de certaines options dans la barre de navigation principale Ⓐ. Elle permet d'accéder aux détails des fonctionnalités, fonctions et paramètres.

Ouverture



- Ⓐ Ouverture d'une connexion
- Ⓑ Ouverture d'un fichier

Informations système



Ⓐ	Informations relatives à la conduite/à la batterie	Affiche des statistiques sur les temps de conduite et d'utilisation de la batterie.
Ⓑ	Événements	Affiche une vue d'ensemble des événements.
Ⓒ	Informations sur le fichier	Affiche les heures de création et de dernière modification de la configuration.
Ⓓ	Nom du système et nom du programme	Affiche les noms du système et du programme.
Ⓔ	Récapitulatif de la configuration	Présentation des modules, fonctionnalités et fonctions du système connecté.
Ⓕ	Récapitulatif du système	Cliquez pour afficher les informations de version relatives aux modules du système connecté.
Ⓖ	Informations relatives à LiNX Access	Affiche la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) et les détails de l'application.

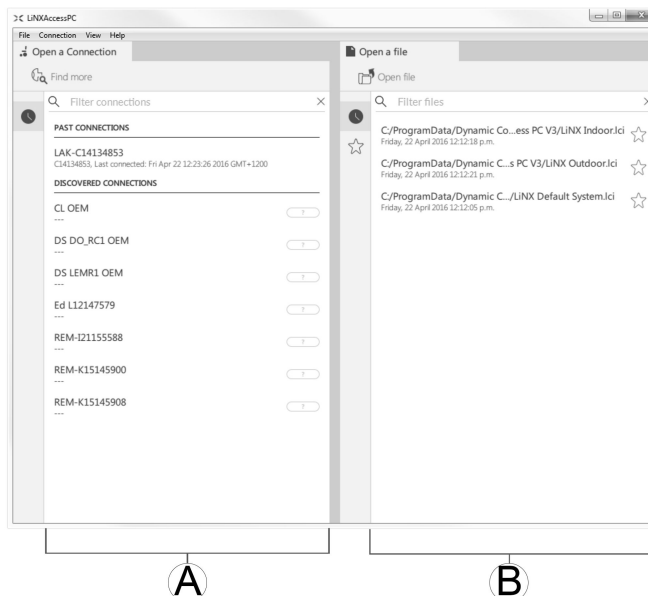
8.3 Concepts

L'outil LiNX Access pour PC offre un ensemble d'outils et de fonctionnalités qui simplifient la configuration et la programmation des modules et des systèmes LiNX.

Deux concepts sont plus particulièrement importants :


- les modes contextuels,
- les modes d'édition.

Modes contextuels



Les modes contextuels vous permettent de travailler sur des fichiers de configuration aussi bien en ligne (autrement dit, avec un système connecté) qu'hors ligne (autrement dit, sur des fichiers enregistrés sur votre ordinateur). Il existe deux modes contextuels :

- Mode **Connection context** (Contexte Connexion) **A**. L'outil PC interagit avec un système connecté. À partir de l'onglet Open a connection (Ouvrir une connexion), vous pouvez vous connecter à un fauteuil roulant au moyen d'une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX).
- Mode **File context** (Contexte Fichier) **B**. L'outil PC interagit avec les fichiers enregistrés sur votre ordinateur. Vous pouvez accéder aux fichiers enregistrés sur votre ordinateur à partir de l'onglet Open a file (Ouvrir un fichier).

 L'onglet de connexion se trouve toujours dans le volet gauche de l'écran de l'application. Vous ne pouvez ouvrir qu'un seul onglet de connexion à la fois.

Les onglets des fichiers se trouvent toujours dans le volet droit de l'écran de l'application. L'application autorise l'ouverture simultanée de plusieurs onglets de fichiers.

Modes d'édition

L'outil LiNX Access pour PC offre deux modes d'édition des paramètres qui déterminent le moment auquel les paramètres sont écrits sur le fauteuil roulant. Ces modes sont les suivants :

- **Live edit** (Édition interactive) (contexte de connexion uniquement).
- **Bulk edit** (Édition en bloc).

Pour plus d'informations sur les modes d'édition, reportez-vous à la section 7.3.5 *Modification d'un programme, page 111*


8.4 Recherche et téléchargement de la version la plus récente

L'outil LiNX Access pour PC recherche automatiquement les mises à jour des logiciels et des firmwares. Cette opération exige une connexion Internet et est uniquement exécutée à intervalles de 24 heures. Si des mises à jour sont disponibles pour l'application, vous êtes invité à les télécharger. Cliquez sur le bouton **Yes (Oui)** pour continuer. Après le téléchargement des mises à jour de l'application, un message s'affiche pour vous inviter à les installer. Cliquez sur le bouton **Yes (Oui)** pour continuer.

Pour rechercher manuellement des mises à jour, vous pouvez :

- effectuer une recherche sur le site de Dynamic Controls, à l'adresse www.dynamiccontrols.com ou
- cliquer sur **Help (Aide)**, puis sur **Check for updates (Rechercher des mises à jour)** dans le menu principal de l'outil LiNX Access pour PC.

Pour afficher la version installée, cliquez sur **Help (Aide)** dans la barre de menus, puis sur **About (À propos de)**.

 La recherche des mises à jour nécessite une connexion Internet. Si aucune connexion Internet n'est disponible, le message suivant s'affiche :

Échec de la recherche des mises à jour. Le logiciel n'a pas été en mesure de se connecter à Internet. Veuillez vérifier que vos paramètres de réseau sont corrects et réessayer.

Si votre ordinateur utilise un serveur proxy pour se connecter à Internet, vous devez configurer vos paramètres Internet.

Si l'accès à Internet est disponible mais que l'outil LiNX Access pour PC n'est pas en mesure de vérifier les mises à jour, il est possible que la stratégie de réseau de votre organisation interdise toute connexion à un site Web non approuvé. Dans ce cas, vous devez ajouter l'URL suivante à la liste d'autorisation réseau de votre organisation : <https://mage.dynamiccontrols.com/>

Configuration des paramètres Internet

1. Cliquez sur **Help (Aide)** et sélectionnez **Internet Settings (Paramètres Internet)**.
- 2.

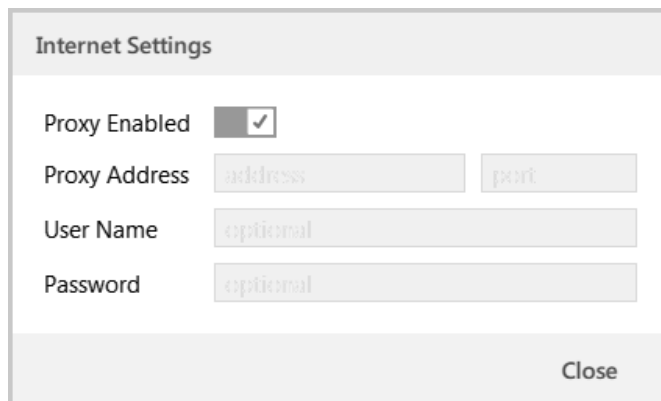


Fig. 8-1

Activez les paramètres proxy en cochant la case **Proxy Enabled (Proxy activé)**.

3. Ajoutez les détails suivants (il vous faudra peut-être consulter votre service IT pour obtenir ces informations) :
 - **Proxy address and port (Port et adresse du proxy)**
 - **User name (Nom d'utilisateur)**
 - **Password (Mot de passe)**
4. Cliquez sur le bouton **Close (Fermer)**.

8.5 Actions en mode Connection context (Contexte Connexion)



Les tâches suivantes sont uniquement accessibles en mode **Connection context** (Contexte Connexion). Pour plus d'informations sur les tâches liées au mode **File context** (Contexte Fichier), reportez-vous à la section *7.4 Actions possibles en mode File context (Contexte Fichier)*, page 115

8.5.1 Connexion/déconnexion de l'outil LiNX Access pour PC

Connexion à un fauteuil roulant

1. Mettez le système LiNX sous tension.
2. Insérez la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) dans le manipulateur.
3. Ouvrez l'application de l'outil LiNX Access pour PC.
4. Dans l'onglet **Open a connection** (Ouvrir une connexion) :
 - a. sélectionnez la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) dans la liste **PAST CONNECTIONS (CONNEXIONS PRÉCÉDENTES)** ou
 - b. cliquez sur le bouton **Find more** (Rechercher plus) (en haut à gauche) pour forcer l'application à rechercher d'autres clés LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) ou
 - c. si la liste est trop longue, saisissez la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) dans la zone de texte **Filter connections** (Filtrer les connexions) pour retrouver la clé LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) dans la liste.

Lorsqu'une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) a été sélectionnée, l'outil LiNX Access pour PC se connecte au fauteuil roulant et lit ses configurations.

Déconnexion d'un fauteuil roulant



Pour vous déconnecter d'un fauteuil roulant connecté, cliquez sur l'icône **Disconnect** (Déconnecter) sur le côté droit de la barre d'outils.

8.5.2 Écriture d'un programme sur un fauteuil roulant

Si vous êtes en contexte Connexion et travaillez en mode d'édition interactive, l'écriture du programme sur le fauteuil roulant est inutile, dans la mesure où toutes les modifications apportées aux paramètres sont instantanément répercutées sur le fauteuil roulant.



Si vous travaillez en mode d'édition en bloc, cliquez sur le bouton **Write** (Écrire) de la barre d'outils pour enregistrer les données sur le fauteuil roulant.

Lorsque vous cliquez sur **Write** (Écrire), l'outil LiNX Access pour PC effectue les tâches suivantes :

- écriture du programme sur le fauteuil roulant ;
- arrêt, puis redémarrage du fauteuil roulant ;
- lecture du programme à partir du fauteuil roulant ;
- lecture des informations de diagnostic à partir du fauteuil roulant.

Après l'opération d'écriture, l'outil LiNX Access pour PC revient en mode d'édition interactive.

8.5.3 Lecture d'un programme à partir d'un fauteuil roulant

Le programme de configuration est automatiquement lu à partir d'un système de fauteuil roulant lorsque vous le connectez. Vous pouvez toutefois lire manuellement le programme de configuration à partir du fauteuil roulant connecté en ouvrant l'outil LiNX Access pour PC en mode d'édition en bloc ou en mode File context (Contexte Fichier).

Pour lire la configuration à partir du mode d'édition en bloc

1. Passez en mode d'édition en bloc en déverrouillant le paramètre d'édition en bloc.
- 2.



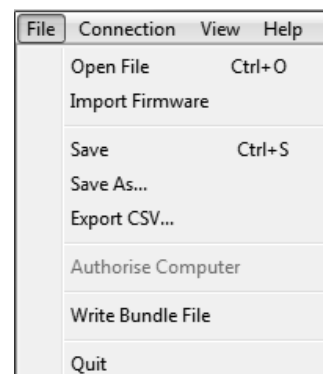
Cliquez sur l'icône **Read** (Lire) (à partir du fauteuil roulant) de la barre d'outils.

Pour lire une configuration à partir du mode File context (Contexte Fichier)

1. Ouvrez le fichier en cliquant sur l'onglet **New file** (Nouveau fichier) (+) et en sélectionnant un fichier existant.
2. Cliquez sur l'icône **Read** (Lire) (à partir du fauteuil roulant) de la barre d'outils.

8.5.4 Enregistrement d'un programme sous forme de fichier

- 1.

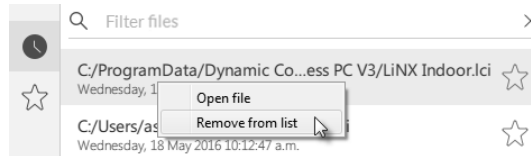


Cliquez sur le bouton **Save to file** (Enregistrer dans un fichier) ou cliquez sur **File** (Fichier) dans la barre de menu et sélectionnez **Save** (Enregistrer) ou **Save As...** (Enregistrer sous...) dans le menu.

2. La boîte de dialogue **Save File As** (Enregistrer le fichier sous) s'ouvre.
3. Sélectionnez le dossier voulu.
4. Saisissez un nom dans la zone **File name** (Nom du fichier).
5. Cliquez sur le bouton **Save** (Enregistrer) pour terminer l'opération. Le fichier est enregistré avec l'extension .lci.

Suppression d'un fichier de la liste de fichiers

1.



Cliquez sur le fichier avec le bouton droit dans la boîte de dialogue **Open file** (Ouvrir le fichier) et sélectionnez **Remove from list** (Supprimer de la liste).

8.5.5 Enregistrement du certificat LAK

Pour modifier des fichiers hors ligne, vous devez autoriser votre ordinateur en enregistrant le certificat LAK (LiNX Access Key).

Le certificat LAK détermine les modalités d'affichage et de modification des programmes hors ligne (fichiers .lci). Il est récupéré sur une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX) connectée et offre deux niveaux d'accès :

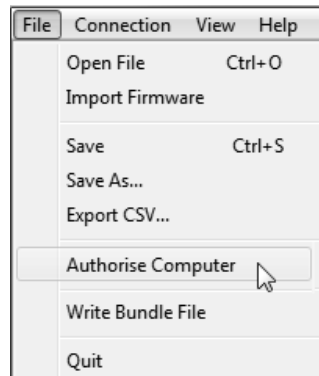
- Distributeur et
- Lecture seule.

Pour modifier vos fichiers avec un niveau d'accès Distributeur, vous devez enregistrer un certificat LAK à partir d'une LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX).

Si vous n'enregistrez pas votre certificat LAK à partir de votre LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX), vous avez accès aux fichiers enregistrés en lecture seule et vous ne pouvez par conséquent pas les modifier.

Pour enregistrer un certificat LAK :

1. Connectez-vous au système LiNX.
2. Cliquez sur le menu **File** (Fichier).
- 3.



Sélectionnez l'option **Authorise Computer** (Autoriser l'ordinateur). Un message s'affiche pour vous indiquer le nombre d'autorisations restantes (vous ne pouvez effectuer cette opération que trois fois) et vous invite à continuer.

4. Cliquez sur le bouton **Authorise** (Autoriser) pour continuer.
5. Un message s'affiche lorsque l'autorisation est terminée. Cliquez sur le bouton **OK** pour terminer l'opération.

8.5.6 Mise à niveau du firmware



IMPORTANT !


- Avant de mettre à niveau le firmware, assurez-vous que le niveau de la batterie n'est pas bas. Assurez-vous que le fauteuil roulant est stable et en position sûre.
- Placez le fauteuil roulant sur des cales pour l'élever par rapport au sol.
 - Ne mettez pas à niveau le firmware lorsque le fauteuil roulant est sur une pente.
 - Ne mettez pas à niveau le firmware lorsque les freins du parc sont desserrés.



- Cales en bois rectangulaires (14 x 14 x 30 cm au minimum)

Pour accéder à l'écran de mise à niveau du firmware du module :

1. Vérifiez que le système est en contexte de connexion.
2. Cliquez sur l'élément de menu **Home** dans la barre latérale navigation.
3. Cliquez sur le bouton **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

Le résumé du système affiche chaque module et l'état de son firmware :

- Une flèche blanche sur fond bleu indique que le firmware est obsolète et qu'une mise à niveau est disponible.

Le firmware peut être mis à niveau sur des modules individuels ou en une seule fois.

Pour une mise à niveau individuelle :

1. Sélectionnez un module et cliquez sur le bouton **Update**.

Pour mettre à niveau générale :

1. Cliquez sur **Update All**.

8.5.7 Restauration de la configuration par défaut du fauteuil roulant

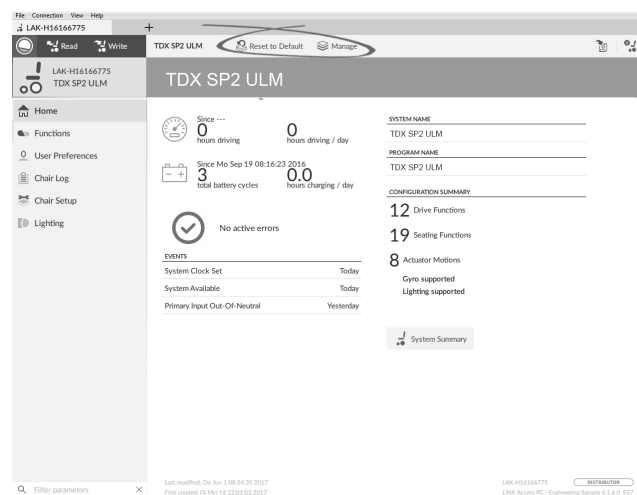


Fig. 8-3

Chargement des configurations de fauteuil roulant stockées



1. Cliquez sur **Manage** (Gérer) pour ouvrir la liste des configurations du fauteuil roulant.
- 2.



Fig. 8-4

3. Cliquez sur l'icône **A** correspondant à la configuration de fauteuil roulant souhaitée.

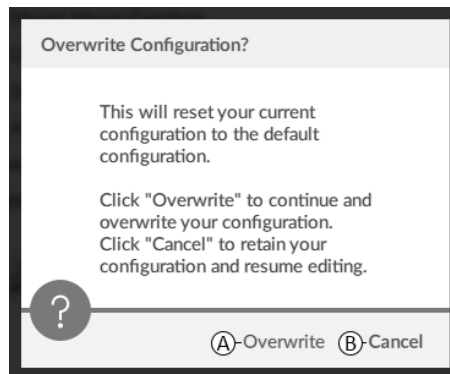


Fig. 8-5

Un message s'affiche pour vous signaler que la configuration qui était utilisée jusqu'ici sera écrasée. Cliquez sur **Overwrite** (A) (Écraser) pour terminer l'opération. Sinon, cliquez sur **Cancel** (B) (Annuler) pour abandonner l'opération.

Chargement de la configuration par défaut du fauteuil roulant



Pour réinitialiser la configuration connectée sur la configuration de fauteuil roulant par défaut sélectionnée :

1. Cliquez sur le bouton **Reset to Default** (Rétablir la configuration par défaut) de la barre d'outils.
- 2.

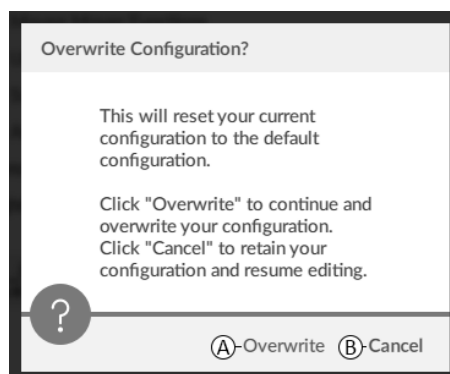


Fig. 8-6

Un message s'affiche pour vous signaler que la configuration qui était utilisée jusqu'ici sera écrasée. Cliquez sur **Overwrite** (A) (Écraser) pour terminer l'opération. Sinon, cliquez sur **Cancel** (B) (Annuler) pour abandonner l'opération.



La configuration par défaut du fauteuil roulant est la dernière configuration connectée.

Lorsque les configurations ne sont pas prises en charge par le fauteuil roulant, notamment sur les systèmes LiNX LE, les boutons **Reset to Default** (Rétablir la configuration par défaut) et **Manage** (Gérer) ne s'affichent pas.

8.5.8 Chargement de configurations par défaut

1. Ouvrez l'outil LiNX Access.
- 2.

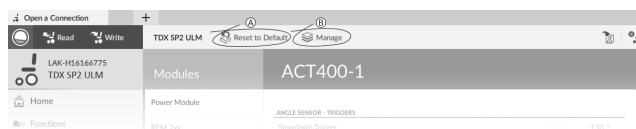


Fig. 8-7

Cliquez soit sur le bouton **Reset To Default** (A) (Rétablir la configuration par défaut), soit sur **Manage** (B) (Gérer) dans la barre d'outils.

- 3.



Fig. 8-8

Si vous choisissez **Manage** (Gérer), la liste des configurations par défaut qui sont stockées sur le module d'alimentation s'affichera. Cliquez sur l'icône A correspondant à la configuration de votre choix. Sinon, cliquez sur le bouton B pour abandonner.

- 4.

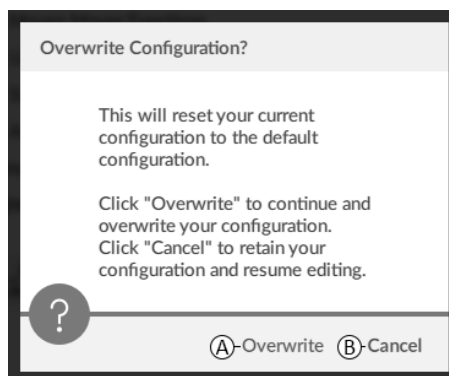



Fig. 8-9

Un message s'affiche. Confirmez la réinitialisation en cliquant sur le bouton **Overwrite** (A) (Écraser). Sinon, cliquez sur le bouton **Cancel** (B) (Annuler) pour abandonner.

5. Modifiez les paramètres, en particulier les fonctions d'éclairage (reportez-vous à la section 9.7 *Modification des paramètres d'éclairage*, page 150) et l'état du gyroscope (reportez-vous à la section 9.6 *Modifier la prise en charge du gyroscope dans les fonctions de conduite*, page 149).

8.5.9 Convertir des fichiers de configuration

Lorsque d'anciens fichiers de configuration sont utilisés sur les fauteuils roulants, il est possible que les fonctions introduites à partir des révisions plus récentes du firmware, comme le contrôle de sélection, soient absentes. Le plus souvent, la conversion de ces fichiers de configuration permet de mettre à jour la configuration de l'utilisateur, d'utiliser la dernière version et d'activer toutes les fonctions.

 Si le fichier de configuration est sur la révision en cours ou est incompatible, l'entrée de menu est grisée.

1. Connectez-vous au fauteuil roulant.
2. Cliquez sur **File** (Fichier) dans la barre de menus.
- 3.

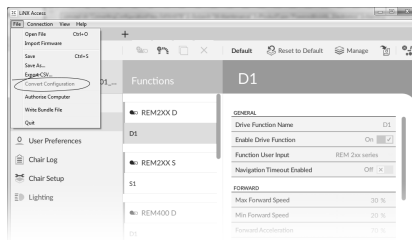


Fig. 8-10

Sélectionnez l'entrée **Convert Configuration** (Convertir la configuration) et suivez les invites qui s'affichent.

8.6 Actions possibles en mode File context (Contexte Fichier)



Les tâches suivantes sont uniquement accessibles en mode **File context** (Contexte Fichier). Pour plus d'informations sur les tâches liées au mode **Connection context** (Contexte Connexion), reportez-vous à la section 8.5 *Actions en mode Connection context (Contexte Connexion)*, page 126

8.6.1 Ouverture/fermeture d'un fichier

Si l'outil LiNX Access pour PC n'est pas ouvert

1. Ouvrez l'outil LiNX Access pour PC.
2. Dans l'onglet **Open a file** (Ouvrir un fichier) :
 - a. sélectionnez un fichier dans la liste, ou
 - b. cliquez sur le bouton **Open file** (Ouvrir le fichier) (en haut à gauche) pour ouvrir la boîte de dialogue **Open file** (Ouvrir un fichier) ou
 - c. si la liste est trop longue, saisissez le nom du fichier dans la zone de texte **Filter files** (Filtrer les fichiers) pour retrouver le fichier dans la liste.
3. Sélectionnez le fichier.

Si l'outil LiNX Access pour PC est déjà ouvert

1. Cliquez sur l'onglet **New file** (Nouveau fichier) (+).
2. À partir de cet onglet :
 - a. sélectionnez un fichier dans la liste, ou
 - b. cliquez sur le bouton **Open file** (Ouvrir le fichier) (en haut à gauche) pour ouvrir la boîte de dialogue **Open file** (Ouvrir un fichier) ou
 - c. saisissez le nom du fichier dans la zone de texte **Filter files** (Filtrer les fichiers) pour retrouver le fichier dans la liste.
3. Sélectionnez le fichier.

Ouverture via le menu File (Fichier)

1. Cliquez sur le menu **File** (Fichier).
2. Sélectionnez **Open file** (Ouvrir le fichier) pour ouvrir la boîte de dialogue **Open file** (Ouvrir un fichier).
3. Sélectionnez le fichier.

Lorsqu'un fichier a été sélectionné, l'outil LiNX Access pour PC l'ouvre dans son propre onglet. L'onglet porte le nom du fichier.

Fermeture d'un fichier

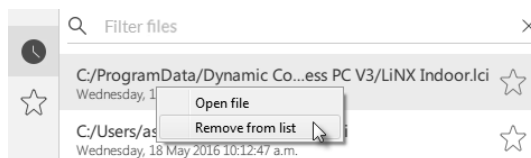


Fermez un fichier au moyen du bouton **Close file** (Fermer le fichier), qui se trouve dans le volet droit de la barre d'outils. Si vous essayez de fermer un fichier comportant des modifications en attente, une boîte de dialogue s'ouvre et vous propose les options suivantes :

- **Save** (Enregistrer) : vous permet d'enregistrer les modifications avant de fermer.
- **Discard** (Ignorer) : permet d'ignorer les modifications et de fermer le fichier.
- **Cancel** (Annuler) : permet d'annuler l'action de fermeture du fichier.

Pour plus d'informations sur la modification des paramètres, reportez-vous à la section 9 *Modification des configurations du fauteuil roulant*, page 135. Pour plus d'informations sur l'enregistrement des fichiers, reportez-vous à la section 8.5.4 *Enregistrement d'un programme sous forme de fichier*, page 127. Pour plus d'informations sur la lecture d'un programme, reportez-vous à la section 8.5.3 *Lecture d'un programme à partir d'un fauteuil roulant*, page 127 et pour plus d'informations sur l'écriture d'un programme pour un fauteuil roulant, reportez-vous à la section 8.5.2 *Écriture d'un programme sur un fauteuil roulant*, page 127.

8.6.2 Suppression d'un fichier de la liste

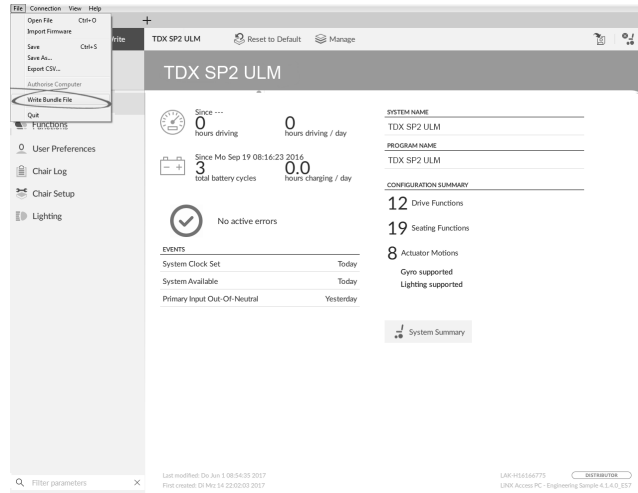


Cliquez sur un fichier avec le bouton droit dans la boîte de dialogue d'ouverture de fichiers et sélectionnez **Remove from list** (Supprimer de la liste).

8.6.3 Écriture de fichiers groupés sur un fauteuil roulant

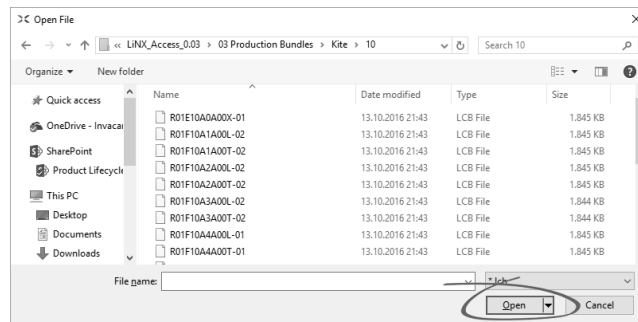
Il est possible d'écrire des fichiers groupés sur un fauteuil roulant connecté. Les fichiers groupés peuvent inclure des configurations de fauteuil roulant et/ou des fichiers de firmware.

1.



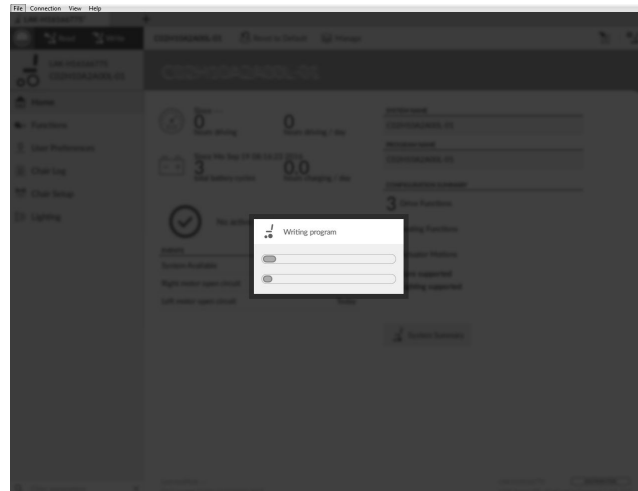
Cliquez sur le menu **File** (Fichier).
Sélectionnez **Write Bundle File** (Écrire le fichier groupé).

2.



Sélectionnez le fichier groupé voulu et cliquez sur **Open** (Ouvrir).

3.



Le fichier groupé est écrit sur le fauteuil.


9 Modification des configurations du fauteuil roulant

9.1 Actions sur les profils et les fonctions

9.1.1 Modifier les actions de profil et de fonction avec l'outil iOS

En mode d'édition en bloc :

- les profils peuvent être ajoutés et supprimés,
- les fonctions peuvent être ajoutées, supprimées, dupliquées et déplacées.

 Un système comporte toujours un profil de fonctions de conduite REM2xx et un profil de fonctions d'assise REM2xx. Ces éléments ne peuvent être ni déplacés, ni supprimés.

Aperçu de l'écran

1. Appuyez sur **Edit (Modifier)** dans la barre de titre des fonctions.

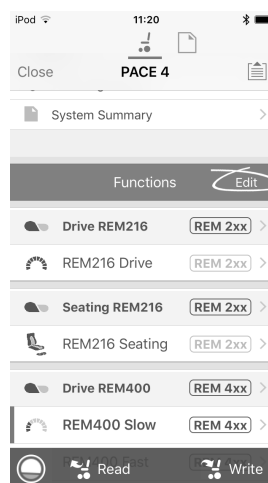


Fig. 9-1

2. Sélectionnez l'action souhaitée concernant le profil ou la fonction.

- Ⓐ Supprimer une fonction ou un profil
- Ⓑ Ajouter une fonction
- Ⓒ Ajouter un profil

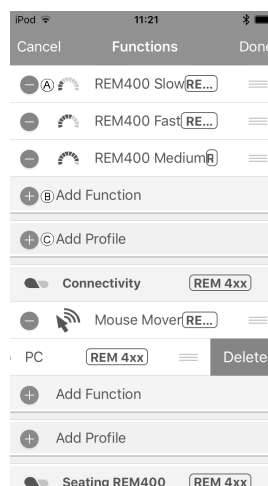


Fig. 9-2

3. Appuyez sur **Done (Terminé)** pour revenir à l'écran **Home (Accueil)**.

Ajouter un profil

1. Appuyez sur l'icône © **Add Profile (Ajouter le profil)**.
Entrez le nom du profil.
Sélectionnez **User Input (Interaction de l'utilisateur)**.
2. Ajoutez la fonction au profil, voir la description ci-dessous.
3. Appuyez sur **Done (Terminé)** pour revenir à l'écran **Home (Accueil)**.

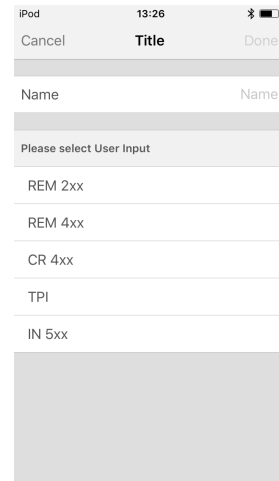



Fig. 9-3

 Le message User Navigation Error (Erreur de navigation de l'utilisateur) reste affiché tant qu'aucune fonction n'a été ajoutée au nouveau profil.

Ajouter une nouvelle fonction

1. Appuyez sur l'icône Ⓑ **Add Function (Ajouter la fonction)**.
2. Saisissez un nom pour la fonction.
3. Sélectionnez **function type (Type de fonction)**.
Appuyez sur l'icône Ⓓ pour ajouter une fonction de conduite.
Appuyez sur l'icône Ⓔ pour ajouter une fonction d'assise.
Appuyez sur l'icône Ⓕ pour ajouter une fonction de déplacement de la souris.
Appuyez sur l'icône Ⓖ pour ajouter une fonction utilitaire.
Appuyez sur l'icône Ⓒ pour ajouter une fonction utilitaire.
Appuyez sur l'icône Ⓗ pour ajouter une fonction de contrôle de sélection.

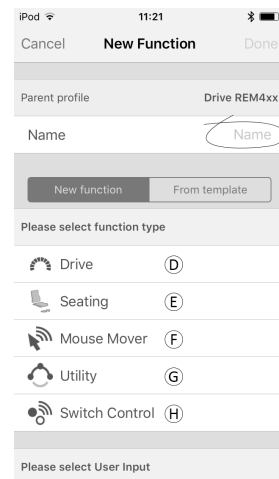


Fig. 9-4

4. Sélectionnez **User Input (Interaction de l'utilisateur)**.
Appuyez sur **Done (Terminé)**.
5. Appuyez sur **Done (Terminé)** pour revenir à l'écran **Home (Accueil)**.

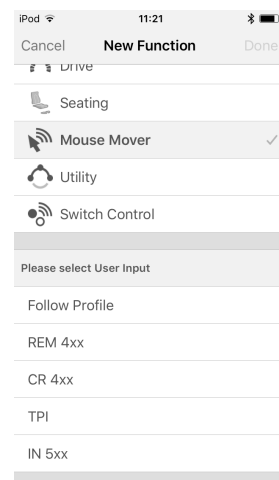


Fig. 9-5

Pour plus d'informations sur la modification des paramètres de conduite, reportez-vous à **9.3 Modification des paramètres de conduite, page 144**

Pour plus d'informations sur la modification des paramètres d'assise, reportez-vous à *9.8 Modification des paramètres d'assise, page 151*

Pour plus d'informations sur la configuration d'un déplacement de la souris ou d'un contrôle de sélection, reportez-vous au manuel d'utilisation du manipulateur.

Ajouter une nouvelle fonction à partir d'un modèle

1. Appuyez sur l'icône **B Add Function (Ajouter la fonction)**.
2. Saisissez un nom pour la fonction.
3. Appuyez sur **From template (Utiliser un modèle)**. Sélectionnez le modèle souhaité. Appuyez sur **Done (Terminé)**.

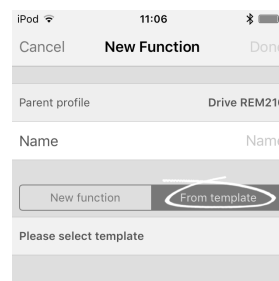


Fig. 9-6

Dupliquer la fonction

1. Appuyez sur la fonction à dupliquer.
2. Appuyez sur **Duplicate (Dupliquer)**. La fonction dupliquée apparaît directement sous la fonction d'origine.

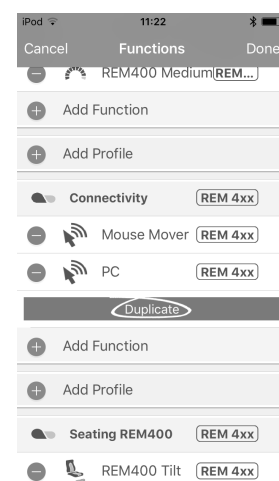


Fig. 9-7

Déplacer une fonction

Pour modifier l'ordre des fonctions, il suffit de procéder par glisser-déplacer à l'intérieur d'un profil ou entre deux profils.

1. Appuyez et restez sur la fonction à déplacer. La fonction se décale légèrement vers le haut et vers la droite.
2. Faites glisser la fonction à la position souhaitée, dans le même profil ou dans un profil différent.

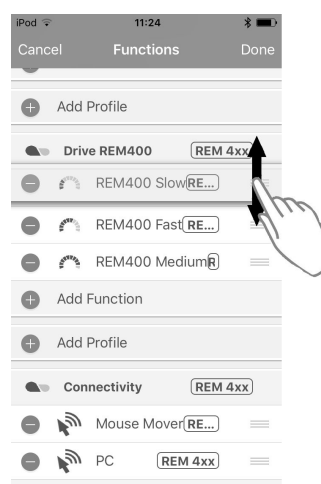




Fig. 9-8

Supprimer une fonction ou un profil

 Un profil ne peut pas être supprimé tant que ses fonctions ne sont pas supprimées.

1. Sélectionnez la fonction ou le profil à supprimer.
2. Appuyez sur l'icône .
3. Confirmez l'action en appuyant sur le bouton **Delete (Supprimer)** qui apparaît à côté de la fonction ou du profil.

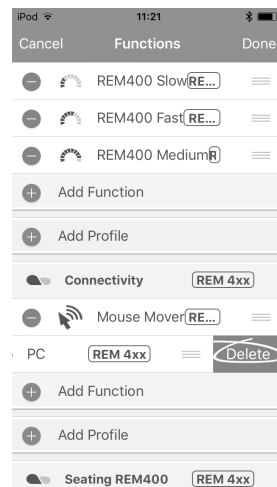


Fig. 9-9

Supprimer ou dupliquer une fonction (accès rapide)

1. Sélectionnez la fonction à supprimer ou à dupliquer dans l'écran **Home (Accueil)**.
2. Appuyez et faites glisser la fonction vers la gauche.

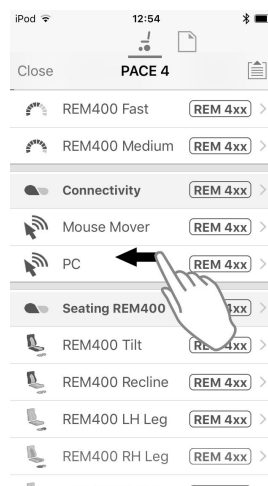


Fig. 9-10

3. Appuyez sur **Duplicate (Dupliquer)** ou **Delete (Supprimer)**.

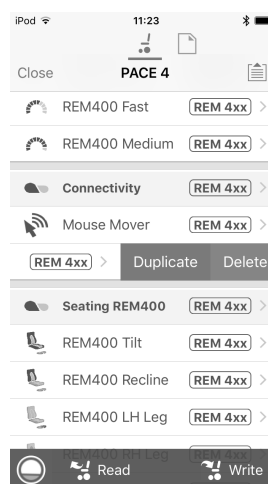


Fig. 9-11

4. Confirmez que vous souhaitez supprimer la fonction. Sinon, cliquez sur **Cancel (Annuler)**

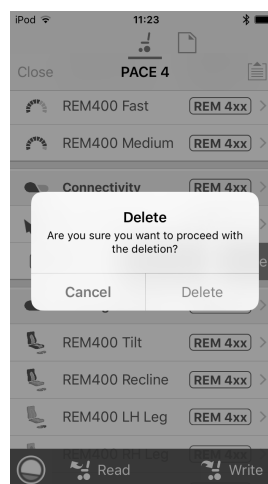


Fig. 9-12

9.1.2 Modifier les actions de profil et de fonction avec l'outil pour PC

En mode d'édition en bloc :

- les profils peuvent être ajoutés et supprimés,
- les fonctions peuvent être ajoutées, supprimées, dupliquées et déplacées.

- Ⓐ Nouveau profil
- Ⓑ Nouvelle fonction
- Ⓒ Dupliquer la fonction
- Ⓓ Supprimer le profil ou la fonction

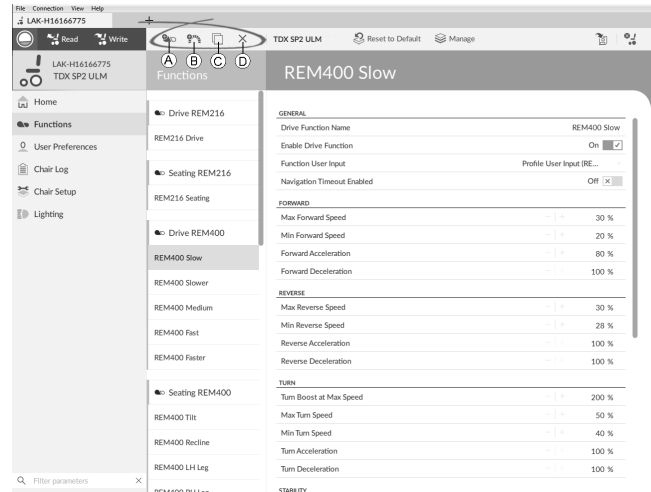


Fig. 9-13

i Un système comporte toujours un profil de fonctions de conduite REM2xx et un profil de fonctions d'assise REM2xx. Ces éléments ne peuvent être ni déplacés, ni supprimés.

1. Ouvrez **Functions (Fonctions)**.
2. Sélectionnez dans la barre d'outils l'action concernant le profil ou la fonction.

Ajouter un nouveau profil

1. Cliquez sur l'icône Ⓐ.
Le nouveau profil est affiché dans **Functions (Fonctions)**.



Fig. 9-14

2. Changez le nom du profil. Reportez-vous à la section 9.2 *Modification des noms de fonctions et de profils*, page 142
3. Ajoutez au moins une fonction. Reportez-vous à la section *Ajouter une fonction utilisateur*, page 140

i Le nouveau profil s'affiche comme étant incorrect tant qu'aucune fonction ne lui a été ajoutée.

Ajouter une fonction utilisateur

i Lorsqu'une nouvelle fonction est créée, tous les paramètres sont réglés sur leur valeur par défaut et doivent être modifiés. Il peut être plus facile de dupliquer une fonction existante et de la déplacer dans le profil actif.

1. Cliquez sur l'icône **B**.



Fig. 9-15

2. Cliquez sur l'icône pour ajouter la fonction souhaitée. Une boîte de dialogue s'affiche.

Icône Action

- E** Ajouter une nouvelle fonction de conduite
- F** Ajouter une nouvelle fonction d'assise
- G** Ajouter une nouvelle fonction de déplacement de la souris
- H** Ajouter une nouvelle fonction utilitaire
- I** Ajouter une nouvelle fonction de contrôle de sélection

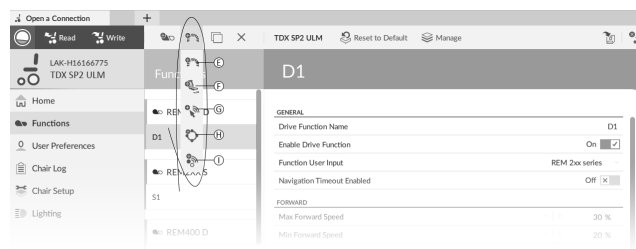


Fig. 9-16

3. Saisissez un nom pour la fonction.
4. Sélectionnez **User Input (Interaction de l'utilisateur)** dans la liste.
5. Cliquez sur **Create (Créer)** pour continuer. Sinon, cliquez sur **Cancel (Annuler)**.

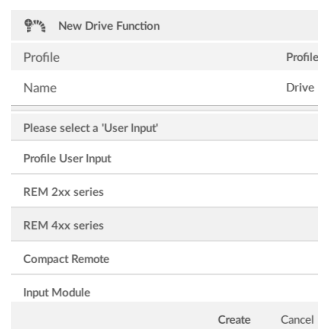


Fig. 9-17

Pour plus d'informations sur la modification des paramètres de conduite, reportez-vous à *9.3.1 Modification numérique des paramètres de conduite, page 144*

Pour plus d'informations sur la modification des paramètres d'assise, reportez-vous à *9.8 Modification des paramètres d'assise, page 151*

Pour plus d'informations sur la configuration d'un déplacement de la souris, reportez-vous au manuel d'utilisation du manipulateur.

Dupliquer la fonction

1. Sélectionnez la fonction à dupliquer.
2. Cliquez sur l'icône **C**.
La fonction dupliquée apparaît directement sous la fonction d'origine.
3. Modifiez la fonction selon les besoins.

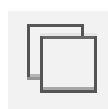


Fig. 9-18

Déplacer une fonction

Pour modifier l'ordre des fonctions, il suffit de procéder par glisser-déplacer à l'intérieur d'un profil ou entre deux profils.

1. Cliquez sur la fonction à déplacer sans relâcher le bouton.
La fonction se décale légèrement vers le haut et vers la droite et un encadré apparaît en pointillés juste en dessous.
2. Faites glisser la fonction à la position souhaitée, dans le même profil ou dans un profil différent.

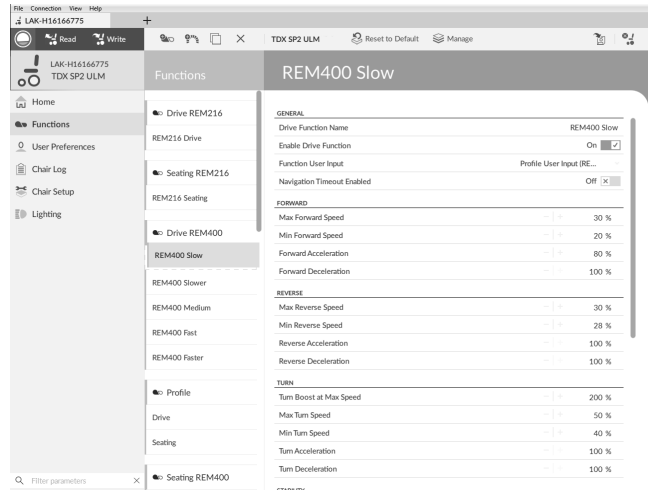




Fig. 9-19

Supprimer une fonction dans un profil

 La suppression d'une fonction est immédiate dès lors que vous cliquez sur le bouton de suppression.

 Un profil ne peut pas être supprimé tant que ses fonctions ne sont pas supprimées.



1. Sélectionnez la fonction ou le profil à supprimer.
2. Cliquez sur l'icône .



Fig. 9-20

9.2 Modification des noms de fonctions et de profils

 Seule la modification du paramètre **Drive Function Name (Nom de la fonction de conduite)** est représentée. La modification des paramètres **Seating Function Name (Nom de la fonction d'assise)**, **Mouse Mover Function Name (Nom de la fonction de déplacement de la souris)** ou **Profile Name (Nom du profil)** se déroule de la même façon.

Outil PC

1. Cliquez sur le nom de la fonction.
2. Saisissez un nouveau nom pour la fonction.

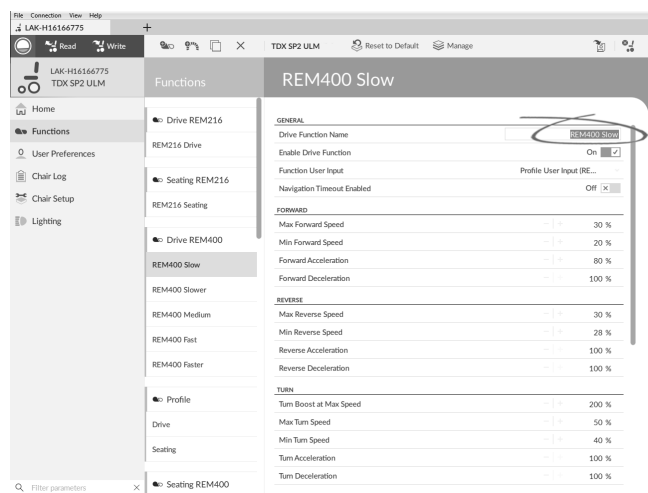


Fig. 9-21

Outil iOS

Nom des fonctions

1. Ouvrez la fonction. Cliquez sur le champ du nom de la fonction.

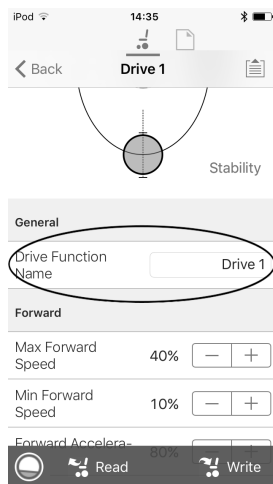


Fig. 9-22

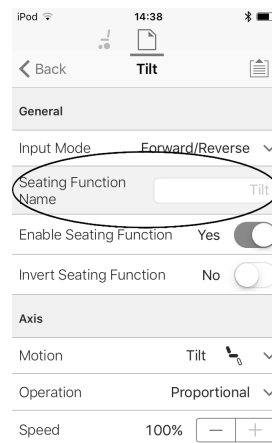


Fig. 9-23

2. Déverrouillez le **Bulk Mode (Mode d'édition en bloc)** avant de modifier le nom.
3. Saisissez un nouveau nom.

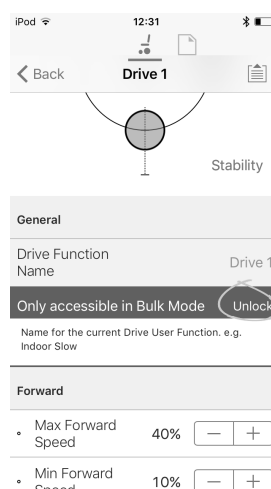


Fig. 9-24

4. Appuyez sur **Back (Retour)**.

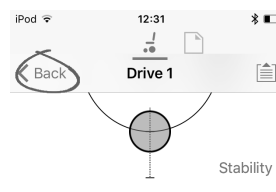


Fig. 9-25

Nom des profils

1. Ouvrez le profil. Cliquez sur le champ du nom de la fonction.
2. Saisissez un nouveau nom.
3. Appuyez sur **Back (Retour)**.

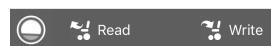
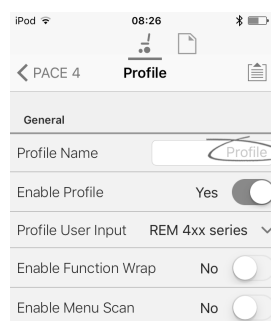


Fig. 9-26

9.3 Modification des paramètres de conduite

9.3.1 Modification numérique des paramètres de conduite

1. Sélectionnez un paramètre à modifier.
2. Cliquez sur le nom du paramètre pour afficher les détails du paramètre. Les valeurs par défaut, minimum et maximum ainsi que le résumé du paramètre s'affichent.
- 3.

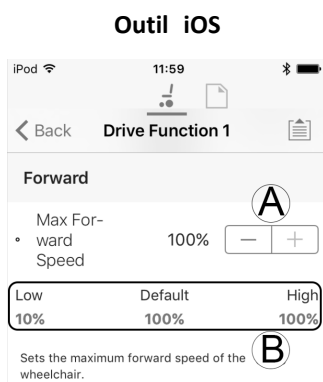


Fig. 9-27

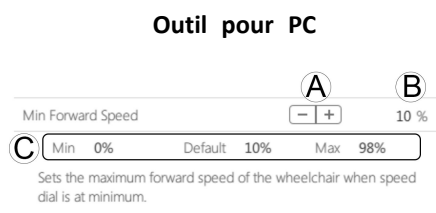




Fig. 9-28

Les paramètres peuvent être modifiés de différentes façons :

- a. Augmentez et diminuez le paramètre à l'aide des boutons plus (+) et moins (-) (A). Cliquez sur ces boutons pour modifier la valeur par étapes distinctes ou cliquez sur les boutons et maintenez-les appuyés pour modifier la valeur plus rapidement.
- b. Double-cliquez sur la valeur (B) et modifiez-la directement à l'aide du clavier. Appuyez sur **Enter** (Entrée) pour définir la valeur.
- c. Réglez la valeur du paramètre en cliquant sur le bouton **Low (Bas)/Min (Min)**, **Default (Par défaut)** ou **High (Élevé)/Max (Max)** (C).

 Lorsque vous modifiez la valeur d'un paramètre, sa couleur de fond change pour indiquer que la valeur antérieure a été modifiée. Lorsque la valeur est écrite sur le contrôleur (ou le fichier), l'arrière-plan redevient blanc.

 En mode d'édition interactive, la modification de la couleur de fond n'est pas toujours visible dans la mesure où l'opération de modification interactive intervient très rapidement.

Liste déroulante (outil PC uniquement)



Fig. 9-29

1. Cliquez dans la liste déroulante pour sélectionner une option.

9.3.2 Modification graphique des paramètres de conduite (outil iOS uniquement)

Un certain nombre de paramètres de conduite ne peuvent être modifiés que graphiquement au moyen de l'outil iOS Access. Le graphique de vitesse s'affiche au début de la liste des paramètres. Tous les autres graphiques sont accessibles à partir de cet écran, comme indiqué dans les sections qui suivent.

Modification des paramètres de vitesse

Le graphique de vitesse vous permet de régler la vitesse.

- Ⓐ **Maximum Forward Speed (Vitesse maximale en marche avant)**
- Ⓑ **Maximum Turn Speed (Vitesse de braquage maximale)**
- Ⓒ **Maximum Reverse Speed (Vitesse maximale en marche arrière)**

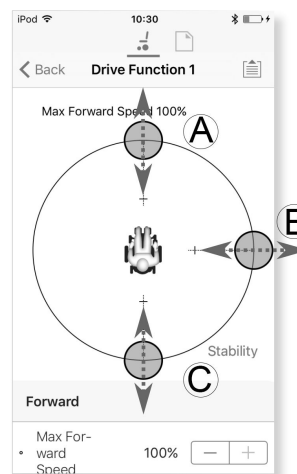




Fig. 9-30

1. Cliquez sur les cercles de couleur et faites-les glisser vers l'intérieur ou vers l'extérieur pour diminuer ou augmenter les valeurs des paramètres.

 La valeur exacte de chaque paramètre s'affiche dans la partie supérieure de l'écran lors de la modification du paramètre. Elle apparaît également dans la liste des paramètres.

 Si un module gyroscope est activé, l'image qui représente une personne dans un fauteuil roulant au centre du graphique est remplacée par un gyroscope pour indiquer que les paramètres en cours de modification sont propres au gyroscope.

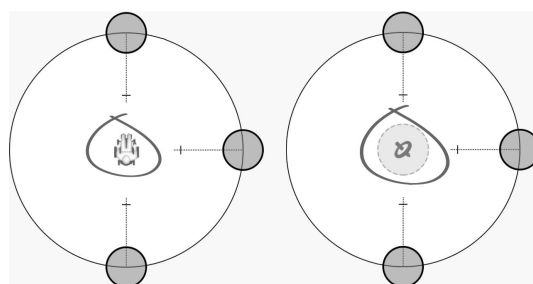


Fig. 9-31

Modification des paramètres d'accélération/de décélération

Les paramètres d'accélération/de décélération sont uniquement accessibles par l'intermédiaire de l'écran du graphique de vitesse.

1. Pour modifier l'un des paramètres d'accélération ou de décélération, appuyez sur l'un des cercles de couleur de l'écran du graphique de vitesse et faites-le glisser.
 - a. Appuyez sur le cercle **Maximum Forward Speed (Vitesse maximale en marche avant)** à déplacer dans l'écran d'accélération Ⓐ / de décélération Ⓑ en marche avant et maintenez-le enfoncé.
 - b. Appuyez sur le cercle **Maximum Turn Speed (Vitesse de braquage maximale)** à déplacer dans l'écran d'accélération Ⓒ / de décélération Ⓓ en braquage et maintenez-le enfoncé.
 - c. Appuyez sur le cercle **Maximum Reverse Speed (Vitesse maximale en marche arrière)** à déplacer dans l'écran d'accélération Ⓔ / de décélération Ⓕ en marche arrière et maintenez-le enfoncé.

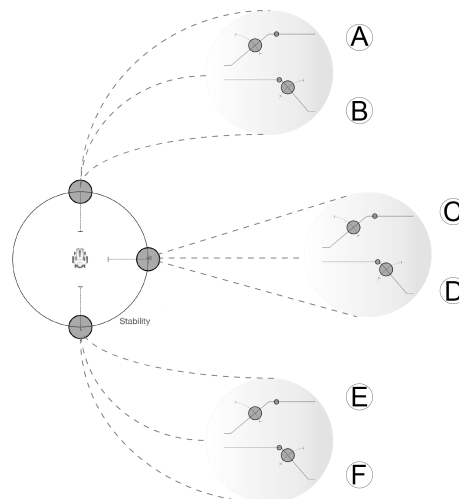


Fig. 9-32

9.4 Régler le fonctionnement des quadrants

Ce paramètre permet de régler l'entrée de l'utilisateur permettant de piloter la fonction de conduite sur le mode 3 quadrants (3Q) ou 4 quadrants (4Q). Le mode 4Q est généralement choisi avec un dispositif d'entrée de type joystick ou système de commande comportant 4 quadrants, notamment un système de commande au soufflé. Le mode 3Q est choisi avec un dispositif d'entrée comportant 3 quadrants, notamment un système de commande occipitale.

Outil iOS

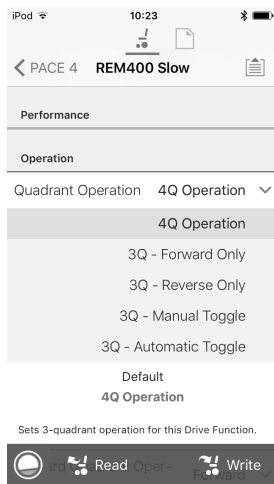


Fig. 9-33

Outil pour PC

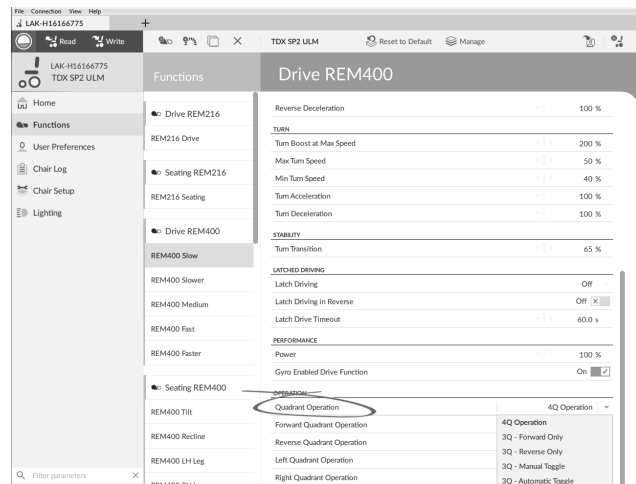


Fig. 9-34

Les options possibles sont les suivantes :

- **4Q Operation (Fonctionnement en mode 4Q)**
- **3Q - Forward Only (3Q - Avant uniquement)**
- **3Q - Reverse Only (3Q - Arrière uniquement)**
- **3Q - Manual Toggle (3Q - Bascule manuelle)**
- **3Q - Automatic Toggle (3Q - Bascule automatique)**

4Q Operation (Fonctionnement en mode 4Q)

Si vous sélectionnez le paramètre **4Q Operation (Fonctionnement en mode 4Q)**, chaque quadrant est affecté par défaut à une direction unique : avant, arrière, droite et gauche. Pour modifier ces directions paramétrées par défaut, vous pouvez réaffecter des directions différentes aux quadrants en réglant les paramètres suivants :

- **Forward Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant avant)**
- **Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)**
- **Left Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant gauche)**
- **Right Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant droit)**

Il n'est pas nécessaire d'affecter une direction unique à tous les quadrants. Si nécessaire, la même direction peut être affectée à un ou plusieurs quadrants. Par exemple, **Forward Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant avant)** et **Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)** peuvent être réglés tous les deux sur la direction **Forward (Avant)**. Pour plus d'informations sur la modification des directions de conduite, reportez-vous à la section 9.4.1 *Réglage des directions de conduite, page 147*.

3Q - Forward Only (3Q - Avant uniquement)

Si vous sélectionnez le paramètre **3Q - Forward Only (3Q - Avant uniquement)**, l'interaction de l'utilisateur peut déplacer le fauteuil roulant vers l'avant, la droite et la gauche.

Si nécessaire, chaque quadrant peut être réglé sur une direction différente. Notez que le paramètre **Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)** est non compatible avec le mode **3Q - Forward Only (3Q - Avant uniquement)**.

3Q - Reverse Only (3Q - Arrière uniquement)

Si vous sélectionnez le paramètre **3Q - Reverse Only (3Q - Marche arrière uniquement)**, l'interaction de l'utilisateur peut déplacer le fauteuil roulant vers l'arrière, la droite et la gauche.

Si nécessaire, chaque quadrant peut être réglé sur une direction différente. Notez que le paramètre **Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)** est non compatible avec le mode **3Q - Reverse Only (3Q - Arrière uniquement)**.

3Q - Manual Toggle (3Q - Bascule manuelle)

Si vous sélectionnez le paramètre **3Q - Manual Toggle (3Q - Bascule manuelle)**, l'interaction de l'utilisateur peut déplacer le fauteuil roulant vers l'avant, l'arrière, la droite et la gauche. L'utilisateur contrôle les directions avant et arrière à l'aide d'un interrupteur externe.

Si nécessaire, chaque quadrant peut être réglé sur une direction différente. Notez que le paramètre **Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)** est non compatible avec le mode **3Q - Manual Toggle (3Q - Bascule manuelle)**.

3Q - Automatic Toggle (3Q - Bascule automatique)

Si vous sélectionnez le paramètre **3Q - Automatic Toggle (3Q - Bascule automatique)**, l'interaction de l'utilisateur peut déplacer le fauteuil roulant vers l'avant, l'arrière, la droite et la gauche. L'utilisateur contrôle les directions avant et arrière à partir du quadrant avant.

Si nécessaire, les entrées sur chaque quadrant peuvent être affectées à une direction différente. Notez que le paramètre **Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)** est non compatible avec le mode **3Q - Automatic Toggle (3Q - Bascule automatique)**.

9.4.1 Réglage des directions de conduite

Outil iOS

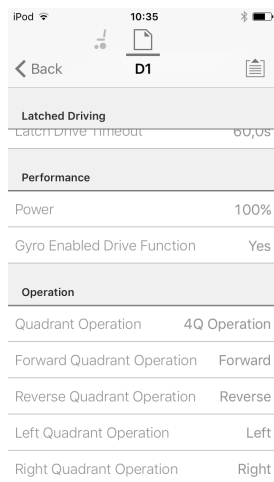


Fig. 9-35

Outil pour PC

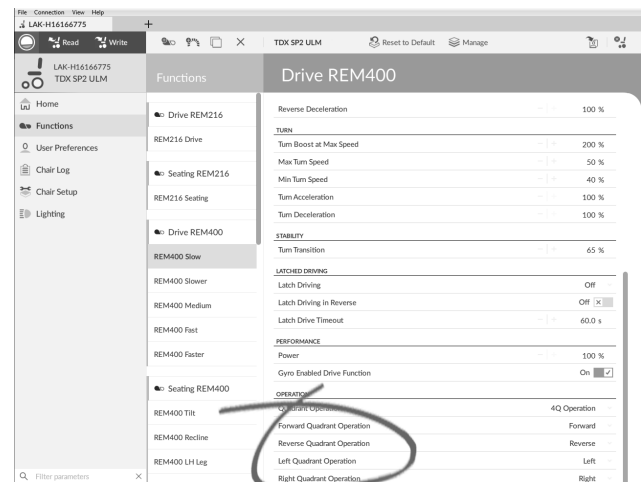


Fig. 9-36

Forward Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant avant)

Ce paramètre détermine la direction de déplacement du fauteuil roulant lorsque le quadrant avant de l'entrée de l'utilisateur est sélectionné. Les options possibles sont les suivantes :

- **Forward (Marche avant)**
- **Reverse (Marche arrière)**
- **Left (Gauche)**
- **Right (Droite)**
- **Ignored (Ignorer)**

Si le paramètre **Ignored (Ignorer)** est sélectionné, le fauteuil roulant ne se déplace dans aucune direction lorsque le quadrant avant de l'entrée est sélectionné.

Reverse Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant arrière)

Ce paramètre détermine la direction de déplacement du fauteuil roulant lorsque le quadrant arrière de l'entrée de l'utilisateur est sélectionné. Les options possibles sont les suivantes :

- **Forward (Marche avant)**
- **Reverse (Marche arrière)**
- **Left (Gauche)**
- **Right (Droite)**
- **Ignored (Ignorer)**

Si le paramètre **Ignored (Ignorer)** est sélectionné, le fauteuil roulant ne se déplace dans aucune direction lorsque le quadrant arrière de l'entrée est sélectionné.

Ce paramètre n'est pas disponible lorsque le fonctionnement par quadrant est réglé sur l'un des modes 3Q.

Left Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant gauche)

Ce paramètre détermine la direction de déplacement du fauteuil roulant lorsque le quadrant gauche de l'entrée de l'utilisateur est sélectionné. Les options possibles sont les suivantes :

- **Forward (Marche avant)**
- **Reverse (Marche arrière)**
- **Left (Gauche)**
- **Right (Droite)**
- **Ignored (Ignorer)**

Si le paramètre **Ignored (Ignorer)** est sélectionné, le fauteuil roulant ne se déplace dans aucune direction lorsque le quadrant gauche de l'entrée est sélectionné.

Right Quadrant Operation (Fonctionnement quadrant droit)

Ce paramètre détermine la direction de déplacement du fauteuil roulant lorsque le quadrant droit de l'entrée de l'utilisateur est sélectionné. Les options possibles sont les suivantes :

- **Forward (Marche avant)**
- **Reverse (Marche arrière)**
- **Left (Gauche)**
- **Right (Droite)**
- **Ignored (Ignorer)**

Si le paramètre **Ignored (Ignorer)** est sélectionné, le fauteuil roulant ne se déplace dans aucune direction lorsque le quadrant droit de l'entrée est sélectionné.

9.5 Configuration d'un système pour une conduite verrouillée

Le mode de conduite verrouillée ne peut être configuré sur un fauteuil roulant que si un interrupteur d'arrêt externe est installé sur le fauteuil. Dans l'idéal, l'interrupteur d'arrêt externe doit être extrêmement visible et facilement accessible afin d'assurer un niveau de sécurité supplémentaire à l'utilisateur.

Connectez l'interrupteur d'arrêt externe à une commande d'entrée. Invacare recommande de connecter l'interrupteur d'arrêt externe au module de commande. L'interrupteur d'arrêt externe doit être un interrupteur à pôle unique, normalement ouvert. Le mode de conduite verrouillée est principalement utilisé en association avec un système de commande au souffle, dans lequel un commutateur labial sert d'interrupteur d'arrêt externe.

Configurez les paramètres de l'interrupteur d'arrêt externe

Configurez les paramètres suivants pour régler l'interrupteur d'arrêt externe.

1. Ouvrez **Modules** → entrée souhaitée à laquelle l'interrupteur d'arrêt externe est connecté.
2. Réglez **Input Type (Type d'interaction de l'utilisateur)** sur l'entrée souhaitée, par exemple **Momentary (Momentané)**.

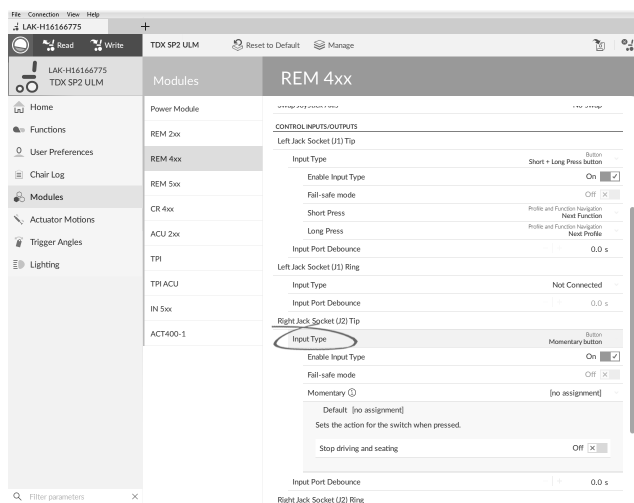



Fig. 9-37

3. Cliquez sur l'icône d'information en regard de **Momentary (Momentané)**. Activez **Stop driving and seating (Arrêter conduite et assise)**.

 Il n'est pas nécessaire d'affecter une fonction à l'interrupteur.

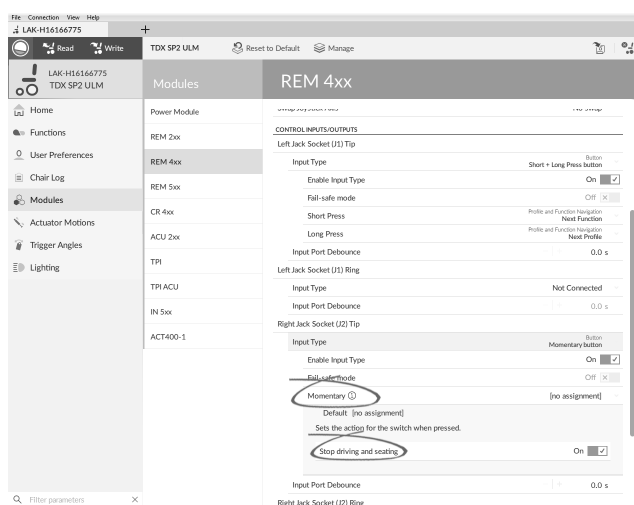


Fig. 9-38

Configurez les paramètres de la conduite verrouillée

Les paramètres suivants peuvent être réglés individuellement pour chaque fonction de conduite.

1. Ouvrez **Fonctions (Fonctions)** → fonction de conduite souhaitée.
2. Réglez le type de conduite verrouillée avec **Latch Driving (Conduite verrouillée)**. Pour plus d'informations sur les types de conduite verrouillée, reportez-vous au manuel d'utilisation du manipulateur.

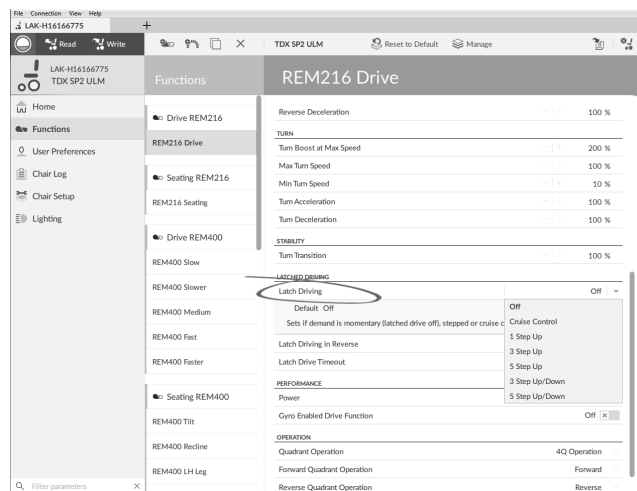


Fig. 9-39

3. Réglez le paramètre **Latch Driving in Reverse (Conduite verrouillée en marche arrière)** sur **On (Marche)** pour permettre la conduite verrouillée en marche arrière.
4. Réglez la durée maximum d'un déplacement en mode conduite verrouillée sans interaction de la part de l'utilisateur à l'aide du paramètre **Latch Drive Timeout (Délai de verrouillage de la conduite)**.
5. Réglez une vitesse de décélération plus douce avec **Latch Driving Demand Ramp-Down Rate (Vitesse de décélération demande de conduite verrouillée)**.



Si le réglage est sur 100 %, la décélération n'est pas prolongée et est déterminée à partir des paramètres de conduite de la fonction **Forward Deceleration (Décélération en marche avant)** et **Reverse Deceleration (Décélération en marche arrière)**.

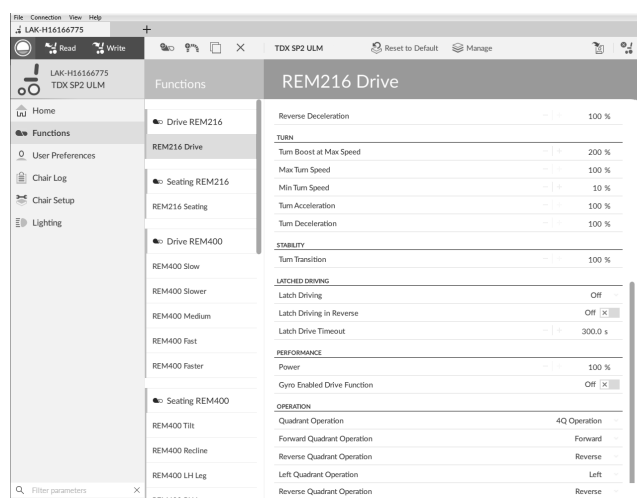


Fig. 9-40

9.6 Modifier la prise en charge du gyroscope dans les fonctions de conduite

Par défaut, la prise en charge du gyroscope est activée dans les fonctions de conduite. Les instructions suivantes montrent comment désactiver la prise en charge du gyroscope dans les fonctions de conduite ou masquer le symbole du gyroscope à l'écran s'il n'y a pas de gyroscope sur le fauteuil roulant.

Outil iOS

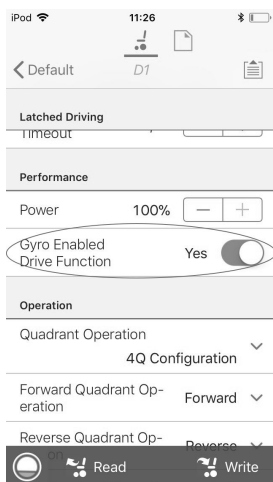


Fig. 9-41

Outil pour PC

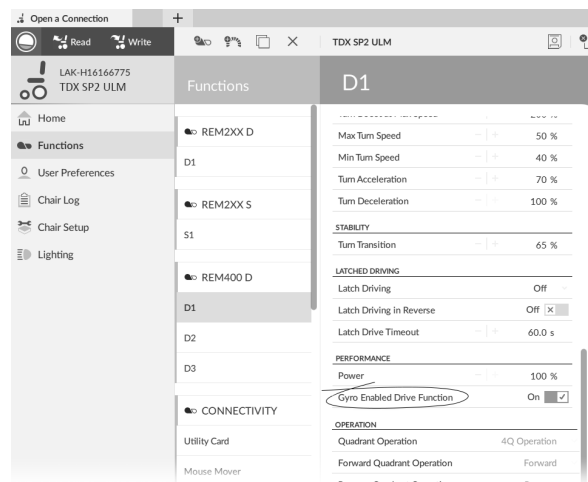


Fig. 9-42

1. Ouvrez la fonction de conduite souhaitée.
2. Paramétrez **Gyro Enabled Drive Function (Fonction de conduite avec activation gyroscope)** sur **Yes (Oui)/On (Marche)**, pour donner à cette fonction de conduite un meilleur contrôle de la stabilité. Sinon, réglez l'option sur **No (Non)/Off (Arrêt)** pour désactiver la prise en charge du gyroscope pour cette fonction.

9.7 Modification des paramètres d'éclairage

Lorsque vous installez le système d'éclairage, remplacez le module d'alimentation ou réinitialisez la configuration par défaut du module d'alimentation, il peut être nécessaire de régler les paramètres d'éclairage. Dans certaines configurations, les fonctions d'éclairage sont désactivées par défaut et doivent être activées manuellement.

1. Si nécessaire, réinitialisez la configuration du fauteuil roulant. Reportez-vous à la section 8.5.8 *Chargement de configurations par défaut*, page 131
- 2.

Outil iOS

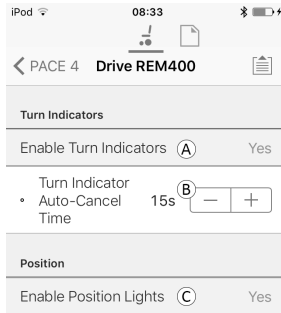


Fig. 9-43

Outil pour PC

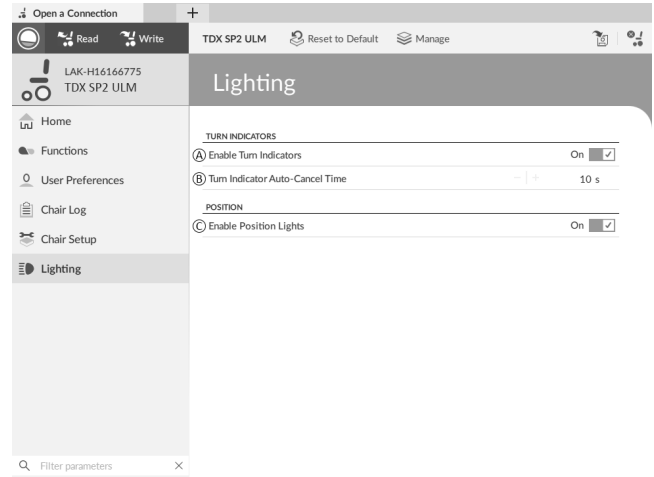


Fig. 9-44

Ouvrez **Lighting (Éclairage)**.

3. Modifiez les paramètres selon le tableau suivant.

	Paramètre	Description	Valeurs
Ⓐ	Enable Turn Indicators (Activer les clignotants)	Permet au système d'utiliser les clignotants	No (Non)/Yes (Oui) Off (Arrêt)/On (Marche)
Ⓑ	Turn Indicator Auto-Cancel Time (Délai avant arrêt automatique des clignotants)	Définit la durée d'activation d'un clignotant avant son arrêt automatique.	0 s ... 30 s
Ⓒ	Enable Position Lights (Activer les feux de position)	Permet au système d'utiliser les feux de position	No (Non)/Yes (Oui) Off (Arrêt)/On (Marche)

9.8 Modification des paramètres d'assise

Mouvement d'assise

Outil iOS

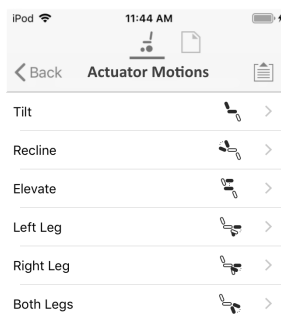


Fig. 9-45

Outil pour PC

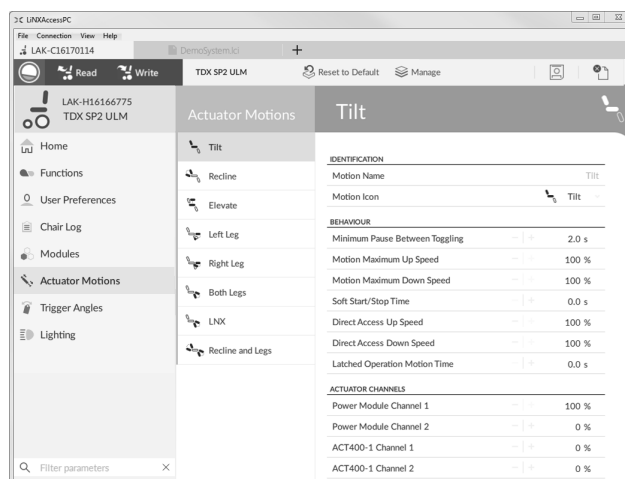


Fig. 9-46

1. Ouvrez **Actuator Motions (Mouvements du vérin)** → mouvement de siège souhaité.

Changement du nom de mouvement

Outil iOS

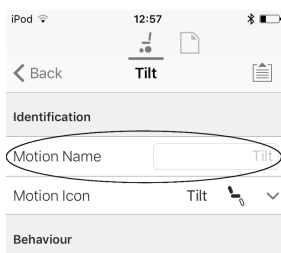


Fig. 9-47

Outil pour PC

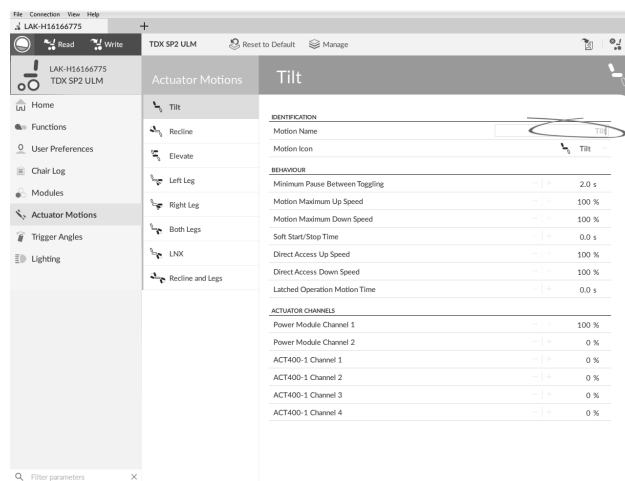


Fig. 9-48

1. Sélectionnez **Motion Name (Nom du mouvement)**.
2. Déverrouillez **Bulk Mode (Mode d'édition en bloc)** avant de modifier le nom.
3. Saisissez un nouveau nom pour le mouvement.

Fonction d'assise

Ce paramètre définit les modalités de contrôle du mouvement par le joystick. Le joystick peut contrôler le mouvement en tant que commutateur ou en tant que régulateur proportionnel. Il existe quatre modes de type commutation et un mode de type proportionnel.

1. Ouvrez la fonction d'assise souhaitée.
- 2.

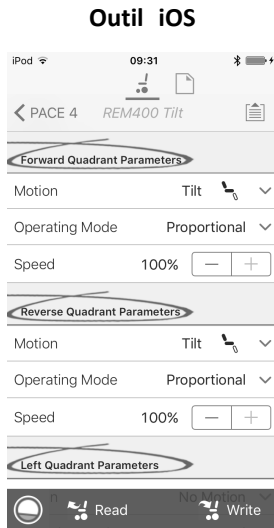


Fig. 9-49

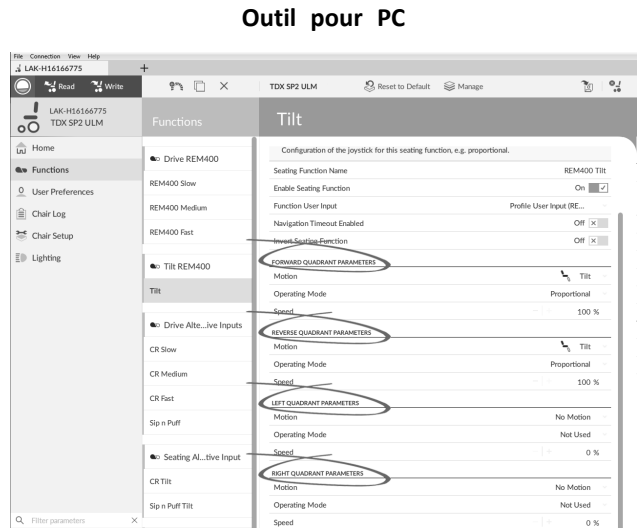


Fig. 9-50

Input Mode (Mode d'entrée) : configuration de l'entrée de l'utilisateur pour cette fonction d'assise.

- **Forward/Reverse (Avant/Arrière)** : déplacement du joystick vers l'avant ou vers l'arrière pour contrôler les mouvements.
- **Left/Right (Gauche/Droite)** : déplacement du joystick vers la gauche ou vers la droite pour contrôler les mouvements.
- **Four Quadrant (Quatre quadrants)** : utilisation des quatre quadrants du joystick pour contrôler les mouvements.

Lorsque l'option **Four Quadrant (Quatre quadrants)** est sélectionnée, tous les paramètres des quadrants peuvent être modifiés individuellement.

- 3.

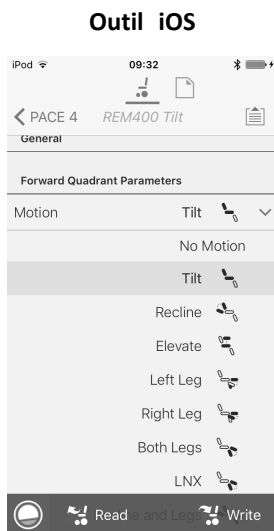


Fig. 9-51

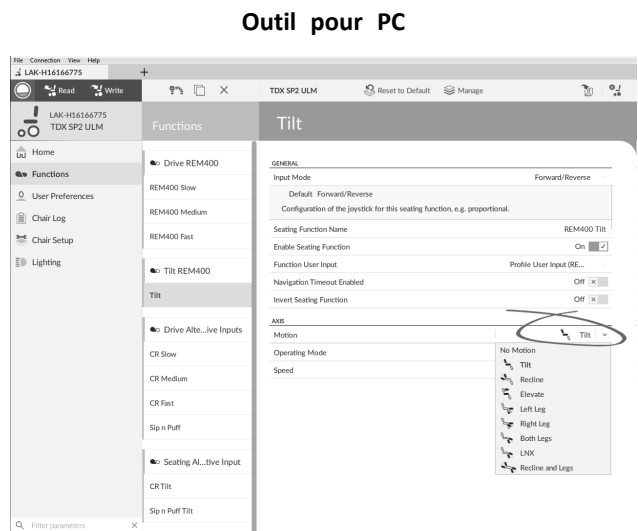
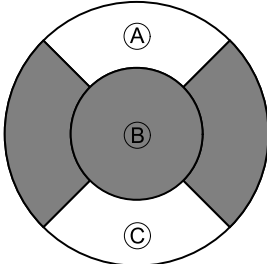
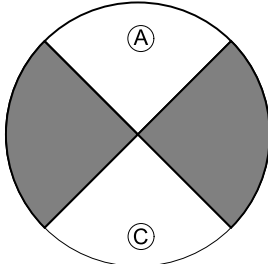


Fig. 9-52

Motion (Mouvement) : si le joystick est utilisé pour contrôler un mouvement, sélectionnez-le dans la liste des mouvements disponibles.

Si le joystick n'est pas utilisé pour contrôler un mouvement, sélectionnez **No Motion (Aucun mouvement)** dans la liste.

4.

Type commutation	Type proportionnel
 <p>Fig. 9-53</p>	 <p>Fig. 9-54</p>
Commuté	Proportionnel
Verrouillé	
Bascule (disponible uniquement en mode de fonctionnement Quatre quadrants)	
Bascule/Verrouillage (disponible uniquement en mode de fonctionnement Quatre quadrants)	

Operating Mode (Mode de fonctionnement) :

Choisissez l'un des modes de type commutation pour activer le mouvement à une vitesse fixe. Le mouvement est activé lorsque le joystick est dévié au-delà du **Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)** ® dans le quadrant avant A ou arrière C. Reportez-vous à la section 9.11 *Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)*, page 160 pour plus d'informations sur la modification du **Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)**.

Choisissez le mode de type proportionnel pour activer le mouvement à une vitesse proportionnelle à la position du joystick. Le mouvement est activé lorsque le joystick est dévié par rapport à la position neutre dans les quadrants avant A ou arrière C.

Si le joystick n'est pas utilisé pour contrôler ce mouvement, réglez ce paramètre sur **Not Used (Non utilisé)**.

Fonctionnement	Objectif
Commuté	Active le mouvement dans la direction d'extension/de retrait tant que le joystick est dévié vers l'avant/l'arrière et que sa position est supérieure au seuil de déclenchement du joystick. Le mouvement est désactivé lorsqu'il arrive en fin de course ou lorsque la position du joystick est inférieure au seuil de déclenchement du joystick.
Verrouillé	Active et verrouille le mouvement dans la direction d'extension/de retrait lorsque le joystick est provisoirement dévié vers l'avant/l'arrière et au-delà du seuil de déclenchement du joystick. Le mouvement est désactivé lorsqu'il arrive en fin de course ou lorsque le joystick est à nouveau dévié au-delà du seuil de déclenchement du joystick.
Bascule	Active le mouvement dans une direction (extension ou retrait) tant que la position du joystick est supérieure au seuil de déclenchement du joystick. Le mouvement est désactivé lorsqu'il arrive en fin de course ou lorsque la position du joystick est inférieure au seuil de déclenchement du joystick. La direction du mouvement bascule entre extension et retrait pour chaque nouvelle activation.
Basculer/verrou	Active et verrouille le mouvement dans une direction (extension ou retrait) en déviant provisoirement le joystick au-delà du seuil de déclenchement du joystick. Le mouvement est désactivé lorsqu'il arrive en fin de course ou lorsque le joystick est à nouveau dévié au-delà du seuil de déclenchement du joystick.
Proportionnel	La déviation du joystick vers l'avant/l'arrière active le mouvement dans la direction d'extension/de retrait tant que le joystick est dévié. Le mouvement est désactivé lorsqu'il arrive en fin de course ou lorsque le joystick revient en position neutre. La vitesse de ce mouvement est contrôlée par l'amplitude de la déviation par rapport à la position neutre et elle ajustée à l'aide du paramètre de vitesse.
Non utilisé	Aucune opération.

5. **Speed (Vitesse)** : pour les opérations de type commutation (Commuté, Verrouillé, Basculer, Basculer/Verrouillé), ce paramètre applique la vitesse du mouvement lorsque le joystick franchit le **Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)**.

Pour le mode proportionnel, ce paramètre définit la vitesse maximale de la course du mouvement lorsque joystick est dévié à 100 % de sa course. Pour toutes les autres positions de déviation du joystick, la vitesse appliquée est ajustée en conséquence.

9.8.1 Angles de déclenchement (outil iOS)

Les déclencheurs à capteur d'angle permettent de modifier les angles de déclenchement du fauteuil roulant configurés en usine afin de répondre aux besoins spécifiques de l'utilisateur.

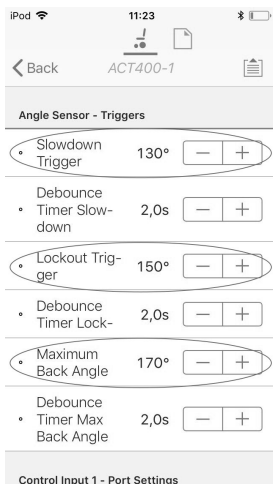


Fig. 9-55

Paramètre	Description
Slowdown Trigger (Déclencheur de ralentissement)	L'angle de déclenchement du capteur d'angle est réglé pour ralentir la vitesse de déplacement
Lockout Trigger (Déclencheur de verrouillage)	L'angle de déclenchement du capteur d'angle est réglé pour verrouiller la conduite
Maximum Back Angle (Angle de dossier maximum)	L'angle de déclenchement du capteur d'angle est réglé pour bloquer tout déplacement supplémentaire du dossier.

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, appuyez sur **Trigger Angles (Angles de déclenchement)**.
2. Configurez les paramètres en fonction des besoins de l'utilisateur.

9.8.2 Angles de déclenchement (outil pour PC)

Les déclencheurs à capteur d'angle permettent de modifier les angles de déclenchement du fauteuil roulant configurés en usine afin de répondre aux besoins spécifiques de l'utilisateur.

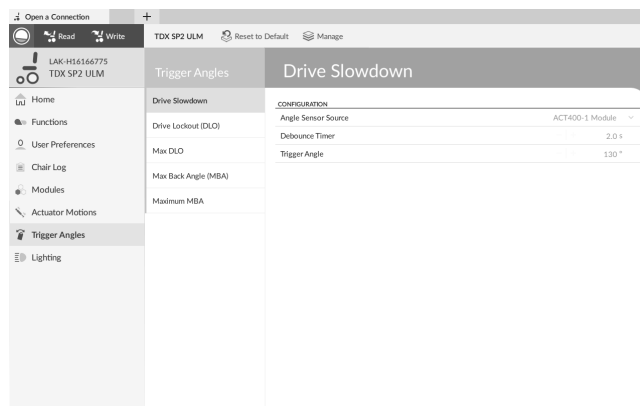


Fig. 9-56

Trigger Angles (Angles de déclenchement)	Configuration	Description
Drive Slowdown (Ralentissement de la conduite)	Angle Sensor Source (Source du capteur d'angle) Debounce Timer (Minuterie de l'anti-rebond) Trigger Angle (Angle de déclenchement)	Indique l'emplacement de la connexion ou la source du capteur d'angle.
Drive Lockout (DLO) (Fonction de verrouillage de la conduite (DLO))		Applique un temps anti-rebond à l'angle de déclenchement.
Max DLO (DLO max.)		Le temps anti-rebond s'applique uniquement lors de la conduite.
Maximum Back Angle (MBA) (Angle de dossier maximum (MBA))		Définit la valeur de l'angle de déclenchement.
Maximum MBA (MBA max.)		

1. Ouvrez **Trigger Angles (Angles de déclenchement)**. Sélectionnez votre type d'angle de déclenchement, par exemple **Drive Slowdown (Ralentissement de la conduite)**.
2. Configurez les paramètres en fonction des besoins de l'utilisateur.

9.9 Modification des paramètres de tierce-personne

Les profils de tierce-personne permettent à une tierce-personne de prendre le contrôle des fonctions de conduite et des fonctions d'assise du fauteuil roulant. Actuellement, deux types d'interactions d'utilisateur sont disponibles, le boîtier de contrôle tierce-personne (DLX-ACU200) et le Double contrôle intuitif (Invacare IDC).


Boîtier de contrôle tierce-personne (DLX-ACU200)


L'interaction permet de programmer les fonctions de conduite et d'assise. Les paramètres des fonctions sont identiques à ceux des manipulateurs principaux. Reportez-vous aux sections 9.3 *Modification des paramètres de conduite*, page 144 et 9.8 *Modification des paramètres d'assise*, page 151

Double contrôle intuitif (Invacare IDC)

L'interaction permet de programmer une fonction de conduite au maximum.

Ajouter une nouvelle fonction de tierce-personne

 L'outil permet d'ajouter tous les types de fonctions au profil de tierce-personne. Si la fonction n'est pas correcte, comme le contrôle de sélection, un message d'erreur s'affichera et vous donnera les instructions à suivre pour résoudre l'erreur.

 Lorsqu'une nouvelle fonction est créée, tous les paramètres sont réglés sur leur valeur par défaut et doivent être modifiés. Il peut être plus facile de dupliquer une fonction existante et de la déplacer dans le profil actif.

1. Ouvrez **Fonctions (Fonctions)**.
2. Sélectionnez un profil **Attendant (Tierce-personne)** dans la liste. Sinon, les deux types d'interactions d'utilisateurs ne sont pas disponibles.
3. Ajoutez une nouvelle fonction ou dupliquez une fonction existante. Reportez-vous à la section 9.1 *Actions sur les profils et les fonctions*, page 135
4. Modifiez d'autres paramètres.

9.10 Modification des fonctions utilitaires

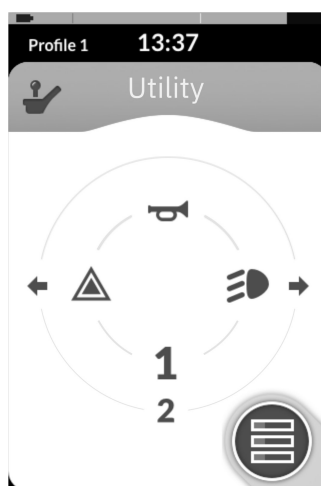


Fig. 9-57

La fonction utilitaire permet à l'utilisateur de faire fonctionner les sorties (feux, klaxon, etc.) ainsi que les accessoires connectés aux sorties de commande, telles que celles disponibles sur le module de sortie LiNX.

La fonction utilitaire est adaptée à la navigation 3Q et 4Q et peut être actionnée à partir d'une gamme d'entrées de contrôle système telles que les manipulateurs, les commutateurs et les matrices de direction.

Les fonctions utilitaires peuvent être ajoutées à n'importe quel profil, à l'exception du profil de la tierce-personne et peuvent être configurées pour faire fonctionner :

- le klaxon
- les feux de détresse
- les feux de position
- les clignotants
- les sorties de commande (sur le module de sortie LiNX)

Autorisation de sorties multiples

Le nombre de sorties pouvant être commutées par une demande de commande d'entrée système unique est contrôlé par **Allow Multiple Quadrants (Autoriser plusieurs quadrants)**.

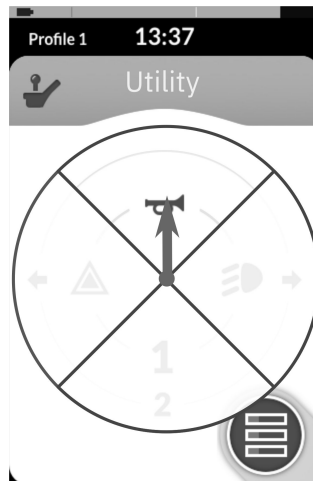


Fig. 9-58

Par défaut, une seule sortie est commutée à partir d'un quadrant simple.

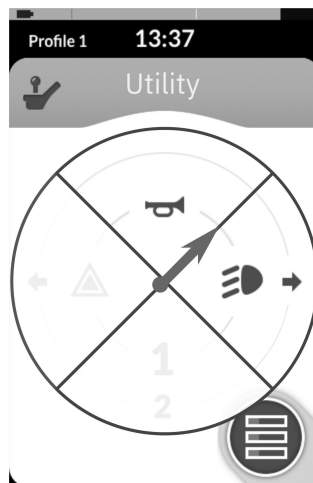


Fig. 9-59

Toutefois, si **Allow Multiple Quadrants (Autoriser plusieurs quadrants)** est réglé sur **On (Marche)/Yes (Oui)**, alors deux sorties peuvent être commandées simultanément en sélectionnant deux quadrants adjacents.

Les quadrants adjacents sont sélectionnés en détournant une entrée de commande du système basée sur le joystick en diagonale (entre les quadrants) ou en sélectionnant les combinaisons de commutation suivantes avec une entrée de commande système basée sur un switch : avant/gauche, avant/droite, arrière/gauche, arrière/droite.

Ajout de sorties

La procédure d'ajout d'une sortie à une fonction d'utilitaire est la suivante :

- Assignez une sortie à un commutateur,
- Réglez le comportement de sortie
- Sélectionnez une icône d'affichage pour le commutateur.

Assignez une sortie à un commutateur

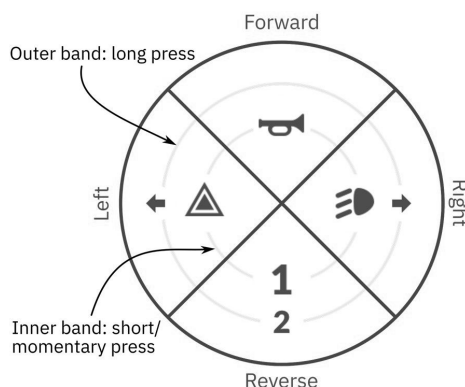


Fig. 9-60 Bandes et quadrants d'activation

Les commutateurs sont représentés sur une carte utilitaire par des icônes situées sur deux bandes d'activation circulaires dans quatre quadrants. Le quadrant et la position des icônes dans les bandes indiquent à l'utilisateur comment sélectionner et actionner les commutateurs avec l'entrée de commande système.

Les bandes d'activation interne et externe correspondent à un des trois types de commutateurs : appui court, appui long et appui momentané. Les appuis courts et momentanés se situent sur la bande interne et les appuis longs sur la bande externe.

i Les termes *appui court* et *appui long* font référence à la durée d'activation de la commande système, et non à la distance de l'enfoncement. Le délai d'activation permettant de différencier un appui court d'un appui long peut être modifié dans les préférences de l'utilisateur (reportez-vous à la section 5.2.2 *Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)*, page 82).

Étant donné qu'il est difficile de faire la différence entre un appui long et un appui momentané, un quadrant configuré pour un appui momentané (bande interne) ne peut pas être configuré en même temps avec un commutateur à appui long (bande externe). Cela signifie que pour toute configuration de quadrant avec un commutateur à appui momentané, la bande externe sera vide. Les options de configuration s'affichent ci-dessous.



Fig. 9-61 Appui court uniquement



Fig. 9-62 Appui long uniquement



Fig. 9-63 Appui court et long

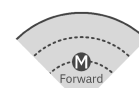


Fig. 9-64 Momentané uniquement

Réglage du comportement de sortie

Réglez le fonctionnement de la sortie lorsqu'elle est commutée, en fonction du quadrant du commutateur et de la position de la sonnerie d'activation. Chaque sortie peut être configurée comme type de sortie de verrouillage ou de non-verrouillage. Il existe trois types de verrouillage et un type sans verrouillage.

Sans verrouillage

Momentané

Verrouillage

Verrouillage activé, verrouillage désactivé, bascule

Choisissez :

- **Momentary (Momentané)** pour activer une sortie pendant la durée de sélection de l'interrupteur.
- **Latch ON (Verrouillage activé)** pour activer une sortie qui demeurera activée lorsque l'interrupteur sera désélectionné.
- **Latch OFF (Verrouillage désactivé)** pour désactiver une sortie qui demeurera désactivée lorsque l'interrupteur sera désélectionné.
- **Toggle (Bascule)** pour modifier l'état de sortie actuel (activé -> désactivé ou désactivé -> activé) et conserver ce changement lorsque l'interrupteur est désélectionné.

Sélectionnez une icône d'affichage pour le commutateur.

Aucun	←	←	▲
	Flèche gauche	Signal de virage à gauche	Verrouillé
1	↑	→	▶
Une	Flèche avant	Signal de virage à droite	Verrouillé à droite

2	→	⚠	⏴
Deux	Flèche droite	Feux de détresse	Verrouillé vers le bas
3	↓	📢	↔
Trois	Flèche vers l'arrière	Klaxon	Flèche gauche-droite
4	✓	◀	↕
Quatre	Sélectionner	Gauche momentanée	Flèche haut-bas
5	↷	▲	🖱️
Cinq	Suivante	Haut momentané	Clic gauche de la souris
6	↶	▶	🖱️
Six	Précédent/Retour	Droit momentané	Clic droit de la souris
7	🏠	▼	
Sept	Écran d'accueil	Bas momentané	
8	☰	⏪	
Huit	Feux de position	Verrouillage gauche	

Pour représenter la sortie, sélectionnez une icône d'affichage pour le commutateur dans la bande d'activation interne ou externe de l'un des quatre quadrants de l'entrée de commande du système (avant, arrière, gauche ou droite)

Exemple d'ajout de sortie

Les instructions suivantes indiquent comment programmer la première sortie de commande du DLX-OUT500 avec un appui court/momentané vers l'avant à titre d'exemple.

1. Ouvrez **Fonctions (Fonctions)**.
2. Ajoutez une nouvelle fonction utilitaire ou ouvrez une fonction utilitaire existante. Reportez-vous à la section 9.1.2 *Modifier les actions de profil et de fonction avec l'outil pour PC, page 139*
- 3.



Fig. 9-65

Faites défiler jusqu'à la section relative à la commande d'entrée qui vous intéresse, comme **Forward Momentary/Short Press (Avant momentané/Appui court)**.

4.

Outil iOS

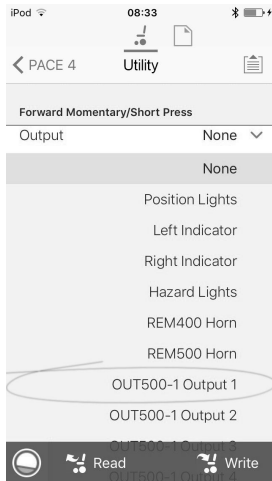


Fig. 9-66

Outil pour PC

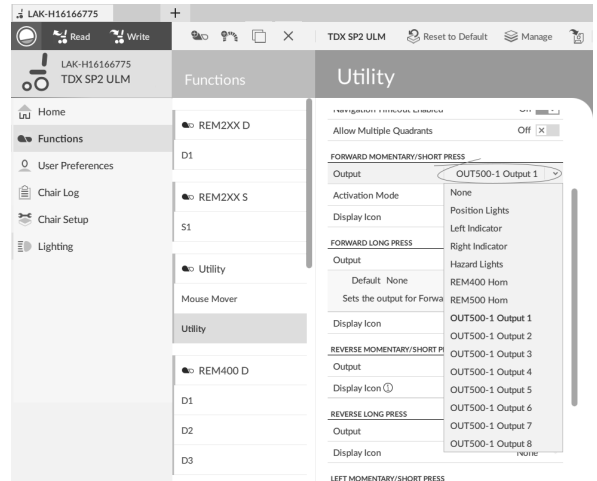


Fig. 9-67

Affectez la sortie **OUT500-1 Output 1 (OUT500-1 Sortie 1)** au paramètre **Output (Sortie)**.

5.

Outil iOS

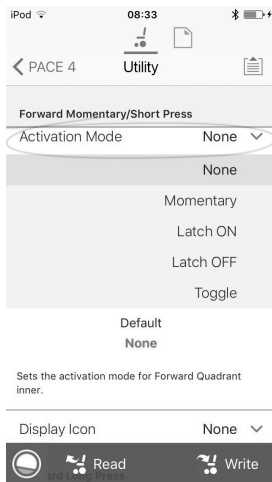


Fig. 9-68

Outil pour PC

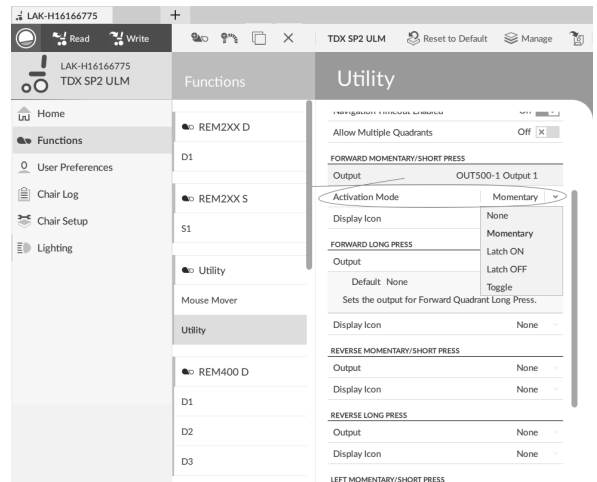


Fig. 9-69

Réglez le paramètre **Activation Mode (Mode d'activation)** sur la valeur souhaitée.

6.

Outil iOS

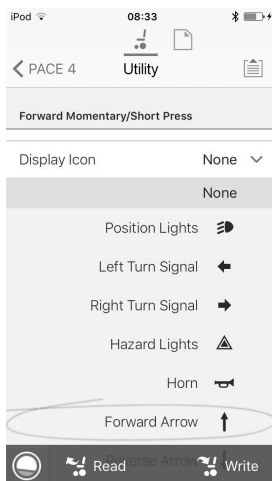


Fig. 9-70

Outil pour PC

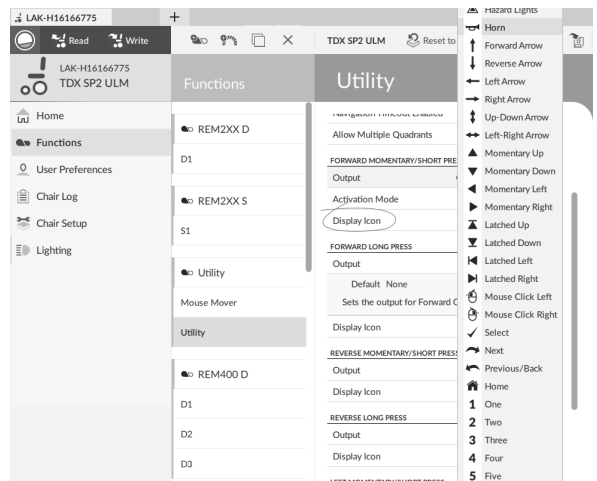


Fig. 9-71

Réglez le paramètre **Display Icon (Icône d'affichage)** sur la valeur souhaitée. Sélectionnez une icône d'affichage dans la liste des icônes disponibles.

7. Modifiez les paramètres pour les autres commandes.
8. Faites défiler jusqu'à la section **General (Généralités)**.
- 9.

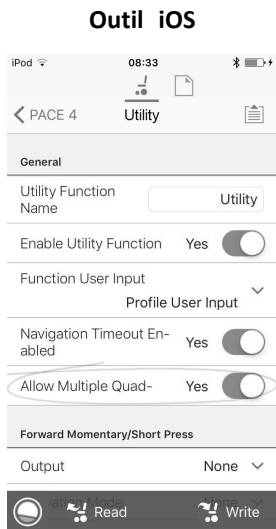


Fig. 9-72

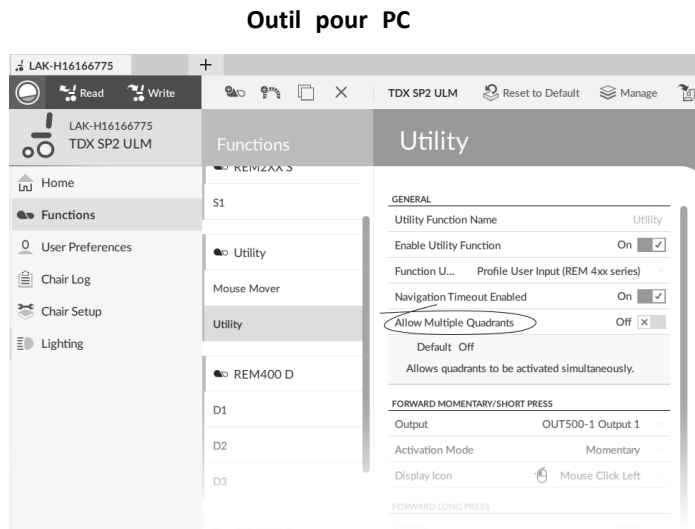


Fig. 9-73

Réglez le paramètre **Allow Multiple Quadrants (Autoriser plusieurs quadrants)** sur **Yes (Oui)/On (Marche)** pour permettre la commutation simultanée de deux sorties.

9.11 Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)

Définit le pourcentage de déplacement du joystick nécessaire pour activer une sortie lorsque le joystick fonctionne en tant que périphérique d'entrée commuté.

Lorsque le joystick est utilisé comme périphérique d'entrée commuté, ce paramètre spécifie la distance à laquelle le joystick doit être poussé pour qu'il change d'état (qu'il passe de OFF (B) à ON (A)) et qu'il active une sortie. La valeur **Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)** est un pourcentage de la course complète du joystick et elle doit être définie en fonction des besoins de l'utilisateur. Exemple :

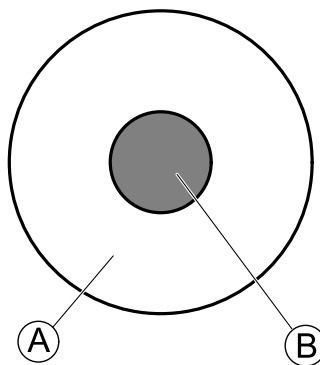


Fig. 9-74

pour les utilisateurs qui ont des difficultés à déplacer le joystick, définissez une valeur faible, inférieure ou égale à 40 % par exemple, pour le paramètre **Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)** ;

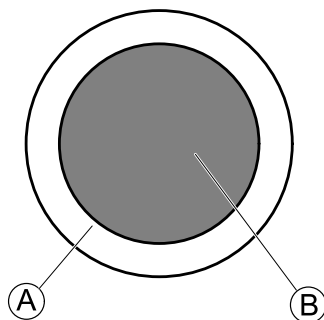


Fig. 9-75

pour les utilisateurs présentant un défaut de contrôle de la motricité fine ou sujets à des tremblements des mains, définissez une valeur élevée, de 80 % par exemple, pour le paramètre **Joystick Switch Threshold (Seuil de déclenchement du joystick)** afin d'éviter tout déclenchement non intentionnel.

Outil iOS

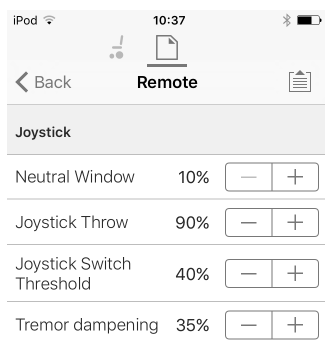


Fig. 9-76

Outil pour PC

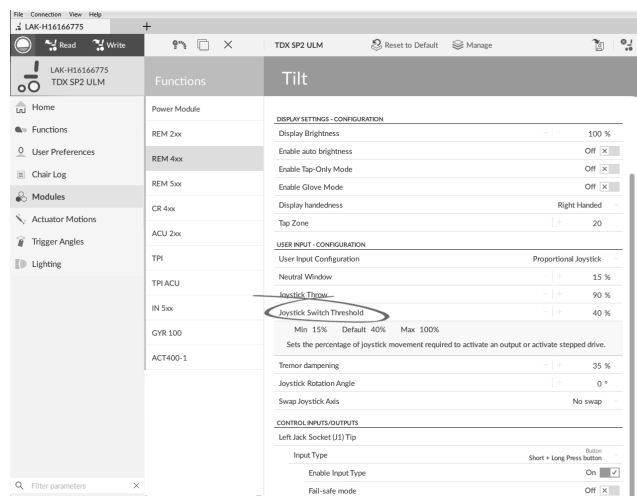


Fig. 9-77

1. Ouvrez **Modules (Modules)** → manipulateur souhaité.
2. Définissez le pourcentage souhaité.

Tremor Dampening (Atténuation des tremblements)

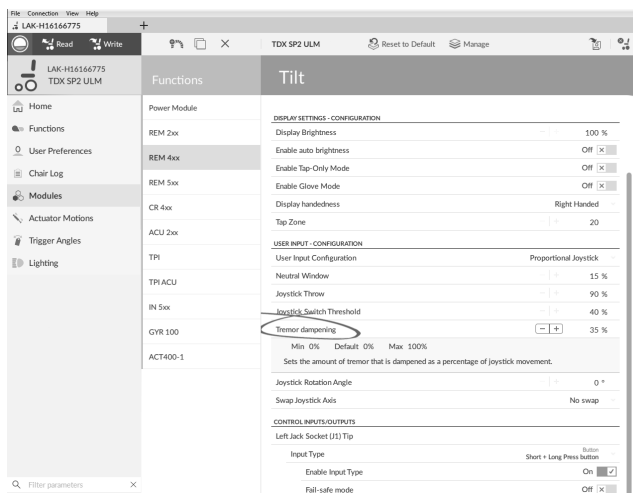


Fig. 9-78

Utilisez ce paramètre pour réduire l'effet des tremblements de mains sur le joystick. Les valeurs basses conviennent aux utilisateurs qui présentent des tremblements basse fréquence (lents). Les valeurs plus élevées conviennent aux utilisateurs qui présentent des tremblements haute fréquence (rapides). La définition d'une valeur de 0 % pour ce paramètre désactive l'atténuation des tremblements.

9.12 Façonnage du joystick

Utilisation de paramètres

1. Ouvrez **Modules (Modules)** → module souhaité.
- 2.

Outil iOS

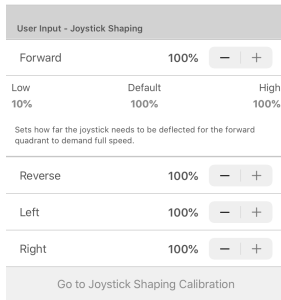


Fig. 9-79

Outil pour PC

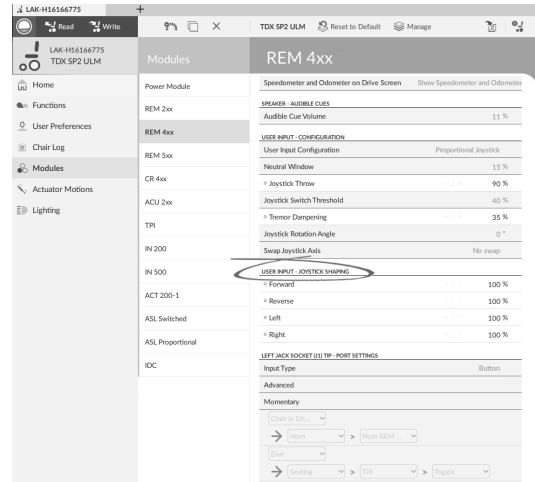


Fig. 9-80

Aller à **User Input — Joystick Shaping (Interaction de l'utilisateur — façonnage du joystick)**.

3. Réglez les paramètres de chaque quadrant en fonction de la capacité et du confort de l'utilisateur.

Utilisation de l'écran de calibrage

1. Ouvrez **Modules (Modules)** → module souhaité.
2. Aller à **User Input — Joystick Shaping (Interaction de l'utilisateur — façonnage du joystick)**.
- 3.

Outil iOS

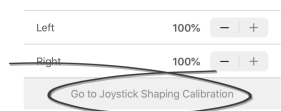


Fig. 9-81

Outil pour PC



Fig. 9-82

Sélectionnez **Go to Joystick Shaping Calibration (aller au calibrage du façonnage du joystick)** (outil iOS).

Ouvrez **Connection (Connexion)** et sélectionnez **Joystick Shaping (façonnage du joystick)** (outil pour PC).

- 4.

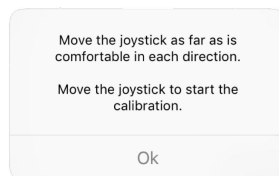


Fig. 9-83

Une fenêtre contextuelle d'instruction s'affiche pour expliquer comment effectuer le calibrage.

Choisissez **OK (OK)** ou dévisez le joystick pour lancer le calibrage.

Utilisation de l'interface graphique

L'écran de calibrage comprend l'interface graphique dans la partie supérieure de l'écran et l'interface des paramètres dans la partie inférieure. Il y a trois boutons utilisateur autour de l'écran.

- Sélectionnez **Cancel (Annuler)** à tout moment pour quitter l'écran de calibrage sans enregistrer de modifications.
- Sélectionnez **Restart (redémarrez)** à tout moment pour réinitialiser l'écran de calibrage et afficher les valeurs de configuration existantes.
- Sélectionnez **Done (terminé)** pour quitter l'écran de calibrage et enregistrer les modifications.

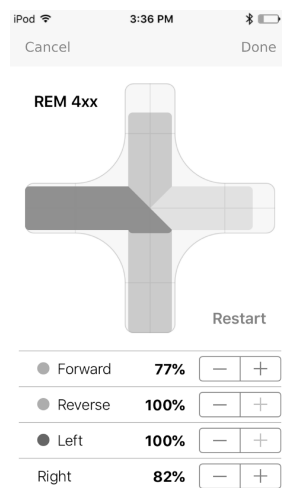



Fig. 9-84

L'interface graphique affiche le graphique sur quatre quadrants. Les valeurs actuelles des paramètres de façonnage du joystick de chaque quadrant sont affichées sous forme de barres grises.

 À titre indicatif, les points de 50 % et 100 % sont indiqués. La valeur exacte de chaque barre s'affiche dans l'interface des paramètres au-dessous du graphique.

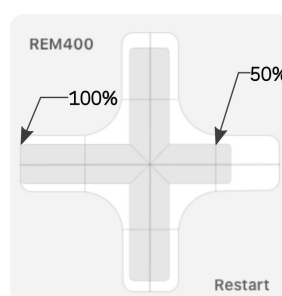


Fig. 9-85

1. Demandez à l'utilisateur de dévier le joystick dans les quatre directions.
L'utilisateur peut dévier le joystick dans n'importe quelle direction et dans n'importe quel ordre, mais uniquement jusqu'à un point confortable et répétable. La barre grise **A** indique la valeur utilisée dans la configuration actuelle. La barre bleu foncé **B** affiche la déviation en temps réel. La barre bleu clair **C** indique la valeur maximale atteinte dans le quadrant.
2. Si l'utilisateur est prêt, le joystick doit être en position neutre.
3. Sélectionnez le bouton **Done (Terminé)** pour enregistrer les valeurs et quitter l'écran de configuration.
Le bouton Done (Terminé) ne peut pas être sélectionné tant qu'une valeur au moins n'a pas été modifiée.

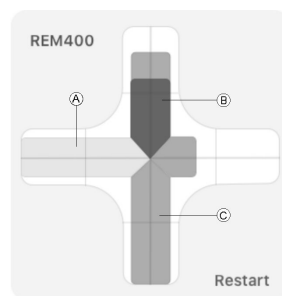


Fig. 9-86

Utilisation de l'interface de paramètres

Dans la partie inférieure de l'écran de calibrage, l'interface de paramètres affiche la valeur numérique exacte des paramètres des quatre quadrants. Chaque fois que le joystick est dévié, sa valeur est mise à jour dans l'interface des paramètres.

Au démarrage du calibrage, tous les paramètres sont gris.

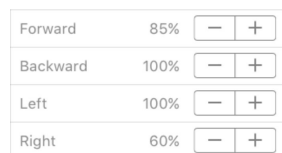


Fig. 9-87

Pendant le calibrage, les points et les paramètres sont automatiquement mis à jour pour afficher la valeur actuelle et l'état de la déviation.

- gris : aucune modification de valeur
- bleu clair : valeur maximale
- bleu foncé : déviation active en temps réel

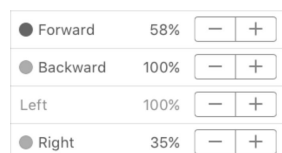


Fig. 9-88

Chaque fois que le joystick revient en position neutre, les points passent au bleu clair si la valeur est modifiée pendant le calibrage.

Les paramètres peuvent être mis à jour manuellement et indépendamment de l'interface graphique, à tout moment dans l'écran de calibrage. Ceci est particulièrement utile pour enregistrer ou régler des valeurs spécifiques.

1. Utilisez le contrôle pas-à-pas du paramètre, situé à côté de chaque paramètre, pour régler la valeur.

● Forward	75%	-	+
● Backward	100%	-	+
● Left	100%	-	+
● Right	58%	-	+

Fig. 9-89

Forward	85%	-	+
Backward	100%	-	+
Left	100%	-	+
Right	60%	-	+

Fig. 9-90

9.13 Configuration du mode pause

Réglage d'un délai d'attente avant passage en mode pause

1. Ouvrez **Fonctions (Fonctions)** -> profil souhaité.
- 2.

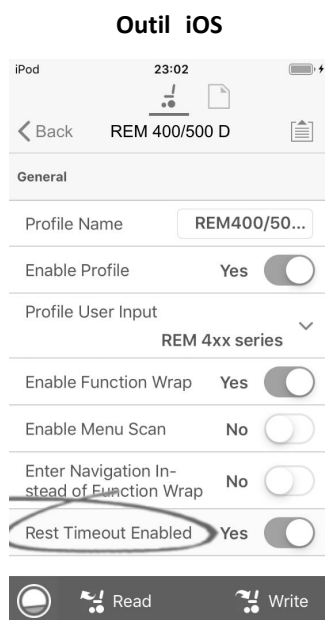


Fig. 9-91

Outil pour PC



Fig. 9-92

Réglez le paramètre **Rest Timeout Enabled (Délai de mise en pause activé)/Enable Rest (Activer pause)** sur **Yes (Oui)**.

3. Ouvrez **User Preferences (Préférences de l'utilisateur)**.
- 4.

Outil iOS

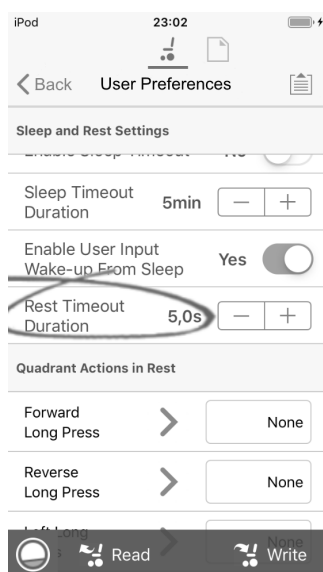


Fig. 9-93

Outil pour PC



Fig. 9-94

Réglez le paramètre **Rest Timeout Duration (Durée du délai d'attente avant pause)** sur la valeur souhaitée.

- i** Si un système est configuré à la fois pour le délai d'attente avant navigation dans le menu et pour le délai d'attente avant passage en pause, pensez à régler la durée du délai d'attente avant passage en pause sur une valeur plus grande que celle du délai d'attente avant navigation dans le menu, sinon il ne sera pas possible de passer à la navigation dans le menu. Par exemple, si le délai d'attente avant navigation dans le menu est réglé sur cinq secondes et que le délai d'attente avant passage en mode pause est réglé sur quatre secondes, le délai d'attente avant passage en mode pause expirera en premier et le système ne passera jamais en mode navigation dans le menu. Si le délai d'attente avant passage en mode navigation dans le menu est réglé sur cinq secondes et que le délai d'attente avant passage en mode pause est réglé sur six secondes, le délai d'attente avant passage en mode navigation dans le menu expirera en premier et le système passera en mode navigation dans le menu au bout de cinq secondes. S'il n'y a pas d'autre activité pendant la durée définie pour le délai d'attente avant passage en mode pause, c'est-à-dire pendant six secondes supplémentaires dans cet exemple, le système passe en mode pause.

Configuration de la commande d'entrée pour passer en mode pause

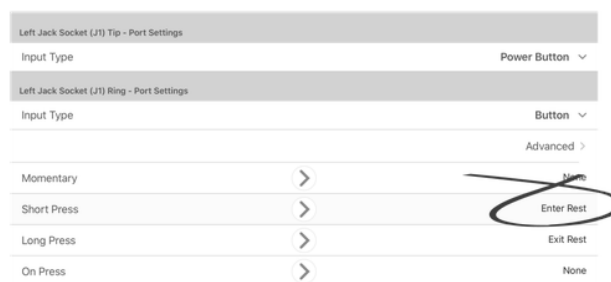


Fig. 9-95

Configurez un bouton à pression courte, connecté à la connexion en boucle de la prise jack gauche sur le REM400, par exemple.

1. Ouvrez **Modules (Modules)** → **REM 4xx (REM 4xx)**.
2. Allez à **Left Jack Socket (J1) Ring - Port Settings (Boucle de la prise jack gauche (J1) - Paramètres de port)**.
3. Allez à **Input Type (Type d'interaction)** et sélectionnez **Button (Bouton)**.

4.

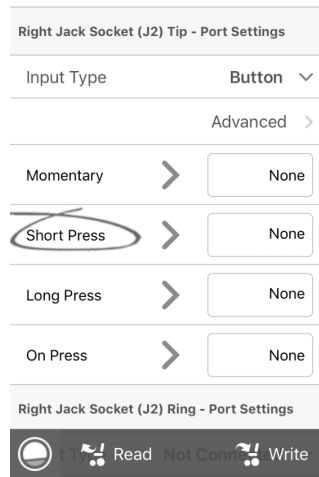


Fig. 9-96

Allez à l'emplacement **Short Press (Pression courte)**.

5.

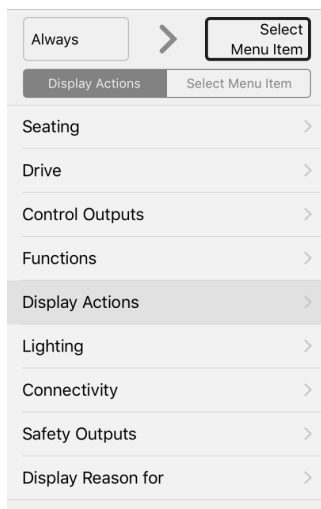


Fig. 9-97

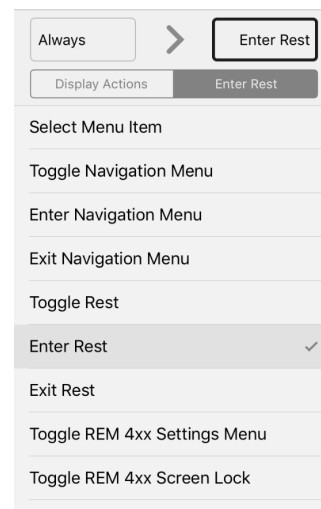


Fig. 9-98

Sélectionnez **Display Actions (Actions d'affichage)** → **Enter Rest (Passer en mode pause)**.

6. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

Configuration de la commande d'entrée pour quitter le mode pause

Configurez un bouton à pression longue, connecté à la connexion en boucle de la prise jack gauche sur le REM400, par exemple.

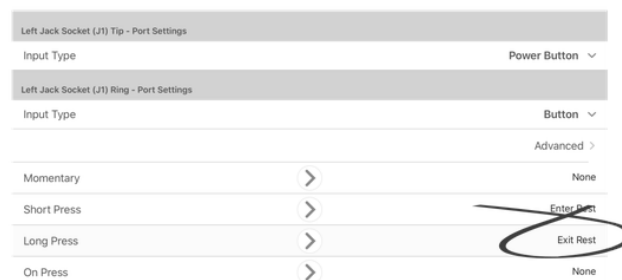


Fig. 9-99

1. Ouvrez **Modules (Modules)** → **REM 4xx (REM 4xx)**.
2. Allez à **Left Jack Socket (J1) Ring - Port Settings (Boucle de la prise jack gauche (J1) - Paramètres de port)**.
3. Allez à **Input Type (Type d'interaction)** et sélectionnez **Button (Bouton)**.

4.

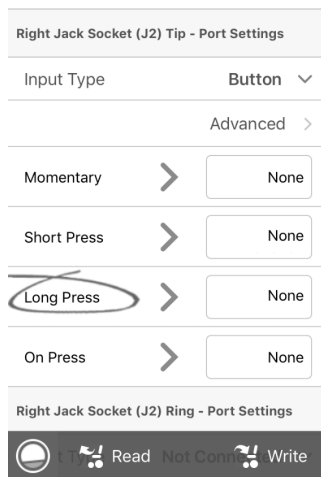


Fig. 9-100

Allez à l'emplacement **Long Press (Pression longue)**.

5.

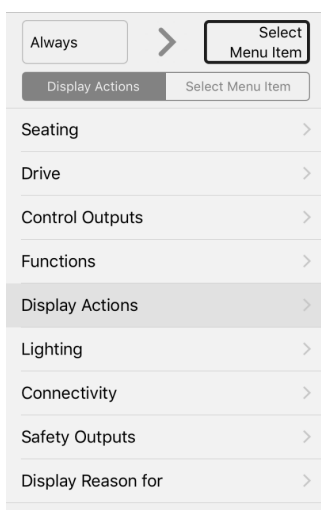


Fig. 9-101

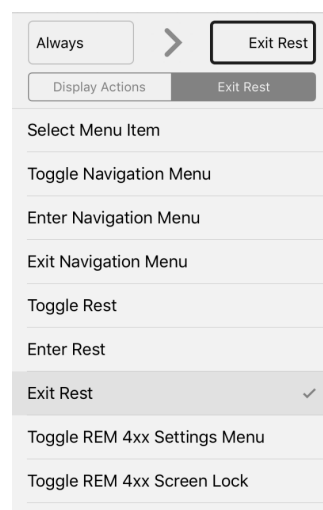


Fig. 9-102

Sélectionnez **Display Actions (Actions d'affichage)** → **Exit Rest (Quitter le mode pause)**.

6. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

9.14 Activer la navigation indirecte

En fonction du type de navigation indirecte devant être activé pour l'utilisateur, différents paramètres principaux doivent être sélectionnés.

Types de navigation indirecte :

- Sélection de menu
- Analyse de menu

Paramètre	Analyse de menu	Sélection de menu
Navigation type (Type de navigation)	Analyse de menu	Sélection de menu
Enable Menu Scan (Activez analyse menu)	Activé	Éteint
Navigation Timeout Enabled (Délai de navigation activé)	Activé/Désactivé	Activé/Désactivé

Pour l'outil iOS, seules les options **Menu Scan (Analyse menu)** et **Navigation Timeout (Délai de navigation)** sont disponibles pour le moment.

Activation de Menu Scan (Analyse de menu) / Menu Select (Sélection de menu)



Les étapes 3 à 5 doivent être exécutées pour chaque profil et fonction souhaités.

1.

iOS - Outil

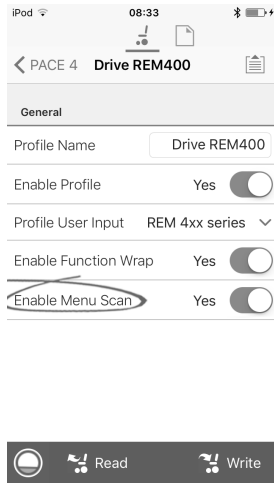


Fig. 9-103

PC - Outil

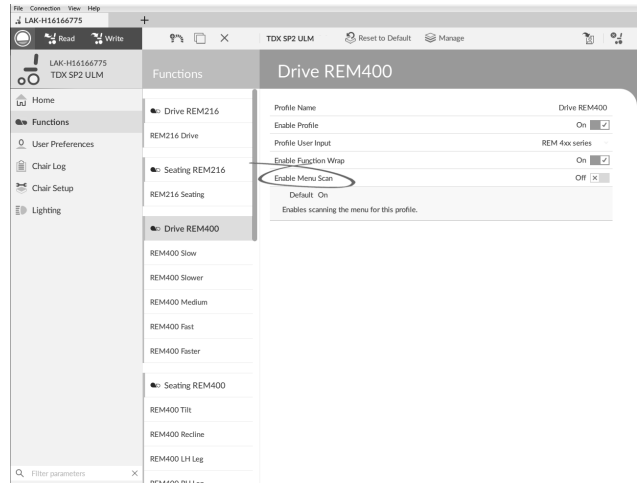


Fig. 9-104

Ouvrez **Fonctions (Fonctions)** → profil souhaité.
 Configurez le paramètre **Enable Menu Scan (Activer analyse menu)** selon le tableau ci-dessus.

2. Ouvrez **User Preferences (Préférences de l'utilisateur)**.
- 3.

iOS - Outil

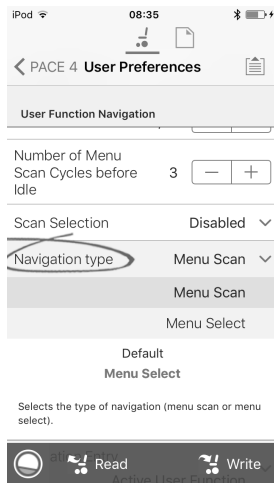


Fig. 9-105

PC - Outil

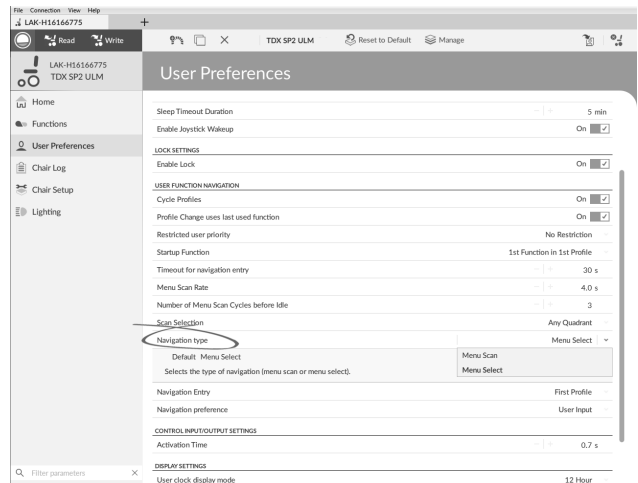


Fig. 9-106

Configurez le paramètre **Navigation Type (Type de navigation)** selon le tableau ci-dessus.

4. Définissez d'autres paramètres de navigation indirecte selon les besoins de l'utilisateur.
5. Si le paramètre **Enable Timeout for Navigation Entry (Activer délai d'entrée de navigation)** est réglé sur **Yes (Oui)/On (Marche)**, le paramètre **Navigation Timeout Enabled (Délai de navigation activé)** doit aussi être réglé sur **Yes (Oui)/On (Marche)** (voir étape 6).

6.

iOS - Outil

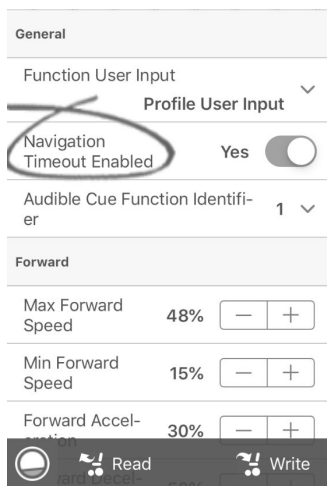


Fig. 9-107

PC - Outil

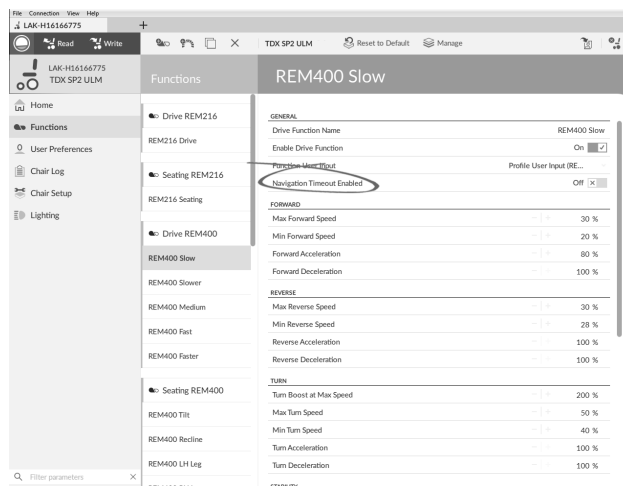


Fig. 9-108

Ouvrez la fonction souhaitée dans le profil actuel.

7. Réglez le paramètre **Navigation Timeout Enabled (Délai de navigation activé)** sur **Yes (Oui)/On (Marche)**.
 - a. Si les paramètres **Enable Timeout for Navigation Entry (Activer délai d'entrée de navigation)** et **Navigation Timeout Enabled (Délai de navigation activé)** sont réglés sur **No (Non)/Off (Arrêt)**, programmez un interrupteur externe pour passer en mode de navigation. Reportez-vous à la section 9.15.6 *Configuration des commandes externes à commutateurs*, page 182

Autres paramètres des préférences de l'utilisateur

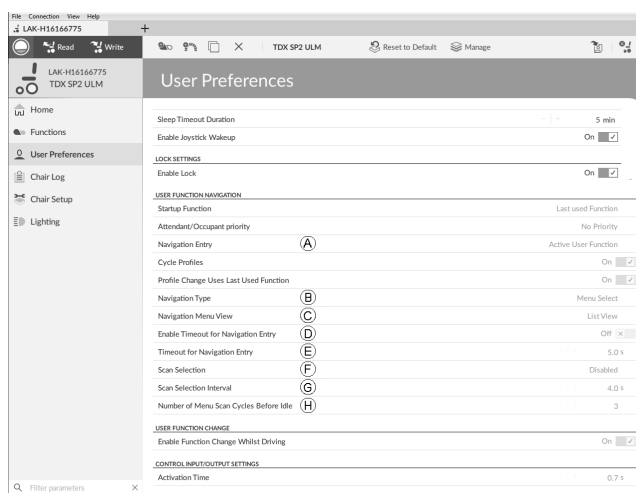


Fig. 9-109

(A)	Navigation Entry (Entrée de navigation) : définit le point d'entrée du menu.
(B)	Navigation Type (Type de navigation) : sélectionne le type de navigation.
	Navigation Menu View (Vue du menu navigation) : Sélectionne la vue de navigation (liste ou grille).
(C)	Enable Timeout for Navigation Entry (Activer délai d'entrée de navigation) : Détermine si le système LiNX, en conjonction avec le paramètre Navigation Timeout Enabled (Délai de navigation activé) d'une fonction, passera en mode navigation au terme du délai. Les deux paramètres doivent être réglés sur Marche pour que la fonction donnée expire.
(D)	Timeout for Navigation Entry (Délai d'entrée de navigation) : Définit la durée d'inactivité qui doit s'écouler avant que le système passe en mode navigation. Le délai de navigation est indiqué par le symbole d'un anneau sur l'affichage du manipulateur. Si le paramètre Timeout for Navigation Entry (Délai d'entrée de navigation) est réglé sur une valeur très faible, l'indicateur de délai n'est pas affiché.
(E)	Navigation Preference (Préférence de navigation) : définit la préférence entre la navigation avec interface tactile et la navigation avec entrée utilisateur. Si l'entrée de l'utilisateur est sélectionnée, la sélection en cours est affichée en surbrillance.

Ⓕ	Scan Selection (Sélection analyse) : configure les quadrants d'entrée principale pouvant être utilisés pour faire des sélections dans Menu Scan (Analyse menu) .
Ⓖ	Scan Selection Interval (Intervalle de sélection d'analyse) : Définit le délai accordé pour faire une sélection après l'affichage de chaque option de menu pendant Menu Scan (Analyse menu) .
Ⓗ	Number of Menu Scan Cycles before Idle (Nombre de cycles d'analyses de menu avant veille) : nombre d'itérations du menu avant le passage en veille, en supposant que l'utilisateur ne fasse aucune sélection, pour Menu Scan (Analyse menu) uniquement.

9.15 Configuration de l'Entrée/Sortie des commandes (ES des commandes)

9.15.1 Configuration de l'E/S des commandes (Outil iOS)

Pour des informations détaillées sur les ES de commandes, reportez-vous à 5.2.4 *Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)*, page 87.

Sélectionnez et configurez l'entrée de commande

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, faites défiler vers le bas et appuyez sur **Modules**.

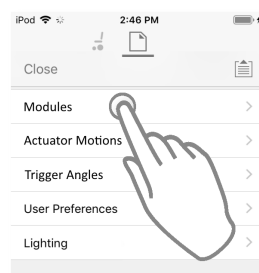


Fig. 9-110

2. Sélectionnez le module auquel votre entrée de commande système est connectée.
Par exemple, si un contacteur est connecté à l'une des broches CI sur module d'alimentation, sélectionnez **Power Module (Module d'alimentation)**. Si vous souhaitez utiliser l'un des boutons multifonction sur REM400, sélectionnez **REM 4xx**.

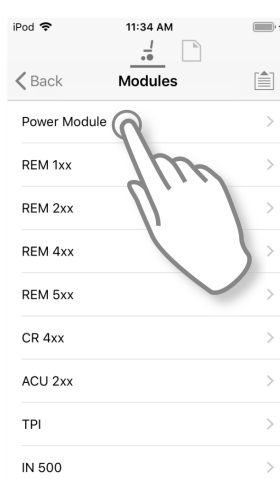


Fig. 9-111

3. Faites défiler jusqu'à **Port Settings (Paramètres de port)** pour l'entrée de commande.
Par exemple, si vous souhaitez ajouter un bouton d'alimentation à la prise jack gauche sur un REM400, faites défiler jusqu'à **Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Embout prise jack gauche (J1) — Paramètres de port)**.

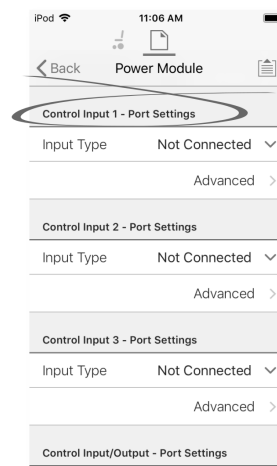


Fig. 9-112

4. Dans l'onglet **Port Settings (Paramètres de port)** appuyez sur **Input Type (Type d'entrée)** pour exposer les types d'entrée disponibles. Les types d'entrée diffèrent en fonction du module et de votre niveau de clé LiNX Access. Les types d'entrées possibles sont une ou plusieurs des suivantes :

- **Not Connected (Non connecté)**
- **10-Way Switch (Commutateur 10 voies)**
- **Resistor Bands (Bandes de résistance)**
- **Button (Bouton)**
- **Power Button (Bouton d'alimentation)**
- **Function Key (Touche de fonction)**

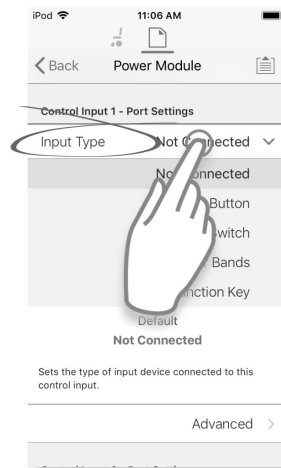


Fig. 9-113

5. Appuyez sur l'un des types d'entrée affichés pour exposer la fente d'ES de commande correspondante.
- Si **10-Way Switch (Commutateur 10 voies)** est sélectionné, dix fentes nommées **Switch 1 (Commutateur 1)** à **Switch 10 (Commutateur 10)** sont affichées.
 - Si **Resistor Bands (Bandes de résistance)** est sélectionné, dix fentes nommées **Band 1 (Bande 1)** à **Band 10 (Bande 10)** sont affichées.
 - Si **Button (Bouton)** est sélectionné, quatre fentes (types de bouton) sont affichées : **Momentary (Momentané)**, **Short Press (Appui court)**, **Long Press (Appui long)** et **On Press (Appui Marche)**.
 - Si **Power Button (Bouton d'alimentation)** ou **Function Key (Touche de fonction)** est sélectionné, aucune fente n'est affichée et aucune autre action n'est requise.

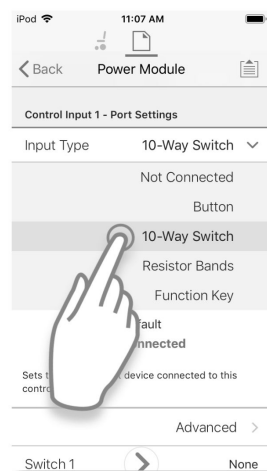


Fig. 9-114

6. Sélectionnez et appuyez sur la fente souhaitée pour commencer à affecter une sortie de commande système et une action à l'entrée de commande sélectionnée. Pour plus d'informations sur les icônes de fentes, reportez-vous à 5.2.4 *Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)*, page 87.

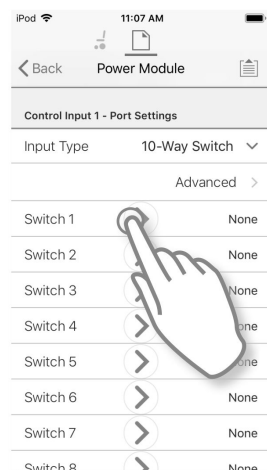


Fig. 9-115

Affectation de la sortie de commande système et de l'action

7. Appuyez sur l'une des sorties de commande système disponibles affichées.

- Seating (Assise)
- Drive (Conduite)
- Control Outputs (Sorties de commande)
- Functions (Fonctions)
- Navigation
- Lighting (Feux)
- Horn (Klaxon)
- Connectivity (Connectivité)

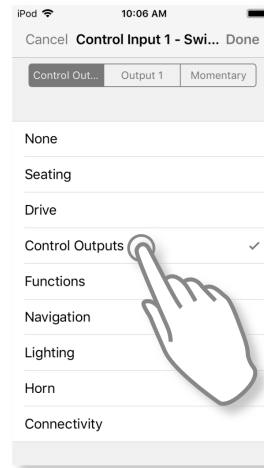


Fig. 9-116

8. Explorez les choix qui suivent pour décrire l'action de la sortie de commande système. Notez que la sortie de commande système peut avoir un ou deux choix à explorer.

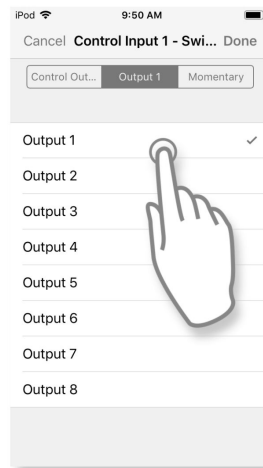


Fig. 9-117

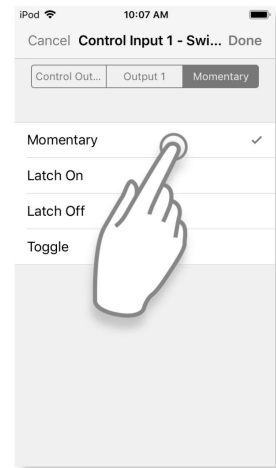


Fig. 9-118

9. Lorsque vous avez terminé, appuyez sur **Done (Terminé)** (en haut à droite). Le récapitulatif des choix s'affiche dans la fente de la sortie.



Fig. 9-119

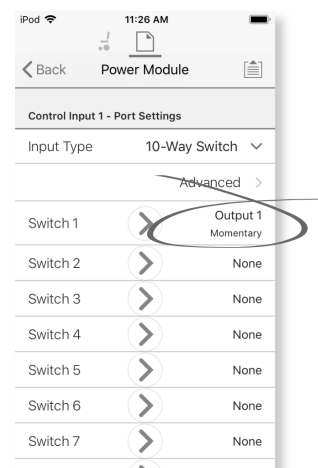


Fig. 9-120

9.15.2 Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC)

Pour des informations détaillées sur les ES de commandes, reportez-vous à 5.2.4 *Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)*, page 87.

Sélectionnez et configurez l'entrée de commande

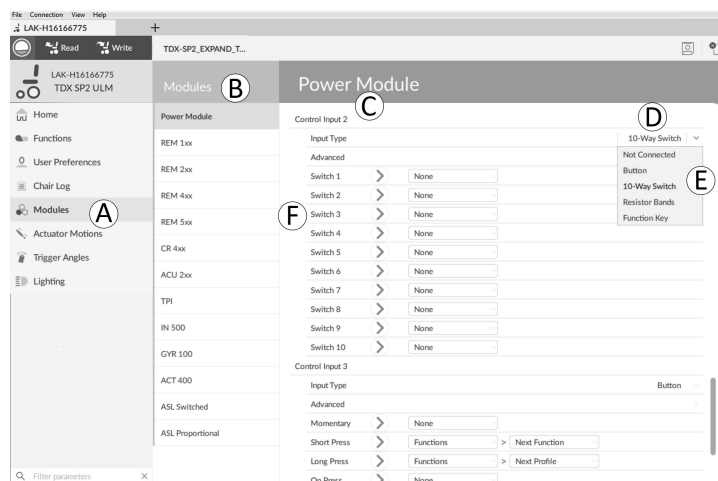


Fig. 9-121

- Ouvrez **Modules** dans la première barre latérale de navigation (A).
- Dans la barre latérale **Modules** (B), sélectionnez le module auquel votre entrée de commande système est connectée. Par exemple, si un contacteur est connecté à l'une des broches CI sur module d'alimentation, sélectionnez **Power Module (Module d'alimentation)**. Si vous souhaitez utiliser l'un des boutons multifonction sur REM400, sélectionnez **REM 4xx**.
- Faites défiler jusqu'à **Port Settings (Paramètres de port)** (C) pour l'entrée de commande que vous voulez configurer. Par exemple, si vous souhaitez ajouter un bouton d'alimentation à la prise jack gauche sur un REM400, faites défiler jusqu'à **Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Embout prise jack gauche (J1) — Paramètres de port)**.
- Sous **Port Settings (Paramètres de port)** cliquez sur **Input Type (Type d'entrée)** (D) pour exposer les types d'entrée possibles.
Les types d'entrée diffèrent en fonction du module et de votre niveau de clé LiNX Access. Les types d'entrées possibles sont une ou plusieurs des suivantes :
 - **Not Connected (Non connecté)**
 - **10–Way Switch (Commutateur 10 voies)**
 - **Resistor Bands (Bandes de résistance)**
 - **Button (Bouton)**
 - **Power Button (Bouton d'alimentation)**
 - **Function Key (Touche de fonction)**
- Cliquez sur l'un des types d'entrée affichés (E) pour exposer la fente d'ES de commande correspondante.
 - Si **10–Way Switch (Commutateur 10 voies)** est sélectionné, dix fentes nommées **Switch 1 (Commutateur 1)** à **Switch 10 (Commutateur 10)** sont affichées.
 - Si **Resistor Bands (Bandes de résistance)** est sélectionné, dix fentes nommées **Band 1 (Bande 1)** à **Band 10 (Bande 10)** sont affichées.
 - Si **Button (Bouton)** est sélectionné, quatre fentes (types de bouton) sont affichées : **Momentary (Momentané)**, **Short Press (Appui court)**, **Long Press (Appui long)** et **On Press (Appui Marche)**.
 - Si **Power Button (Bouton d'alimentation)** ou **Function Key (Touche de fonction)** est sélectionné, aucune fente n'est affichée et aucune autre action n'est requise.
- Sélectionnez et cliquez sur la fente (F) souhaitée pour commencer à affecter une sortie et une action à l'entrée de commande sélectionnée.
Pour plus d'informations sur les icônes de fentes, reportez-vous à 5.2.4 *Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)*, page 87.

Affectation de la sortie et de l'action

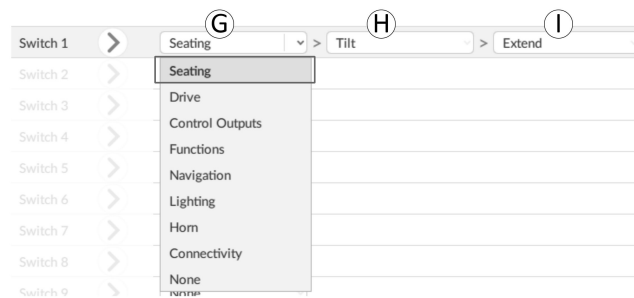


Fig. 9-122

7. La sortie et l'action sont configurées à partir d'un ou plusieurs menus déroulants affichés dans la fente des ES de commandes.

Cliquez sur le premier menu déroulant (complètement à gauche) ③ pour exposer les sorties disponibles.

- **Seating (Assise)**
- **Drive (Conduite)**
- **Control Outputs (Sorties de commande)**
- **Functions (Fonctions)**
- **Navigation**
- **Lighting (Feux)**
- **Horn (Klaxon)**
- **Connectivity (Connectivité)**

8. Lorsque la sortie est sélectionnée, un ou deux autres menus déroulants ④ et ⑤ sont exposés. En vous déplaçant de gauche à droite, ouvrez chaque menu et sélectionnez l'action appropriée pour la sortie.

Notez que la sortie peut avoir un ou deux menus à explorer.

9.15.3 Configuration du bouton d'alimentation externe

Dans cet exemple, un bouton externe est configuré pour être utilisé en tant que bouton d'alimentation. Le bouton externe est connecté à la prise jack du module de commande (IN500).

Outil iOS

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, faites défiler vers le bas et appuyez sur **Modules**.

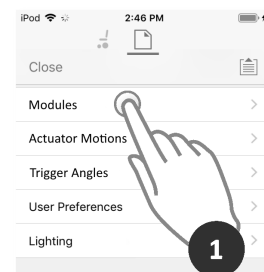


Fig. 9-123

2. Sélectionnez le module **IN 500**.

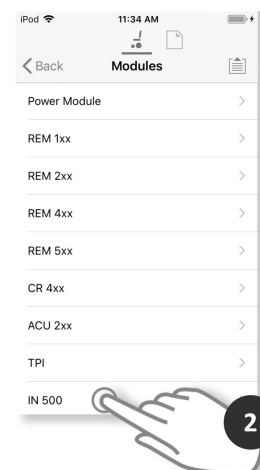


Fig. 9-124

- Faites défiler jusqu'à **Jack Socket Tip — Port Settings (Embout prise jack — Paramètres de port)** et appuyez sur **Input Type (Type d'entrée)**.

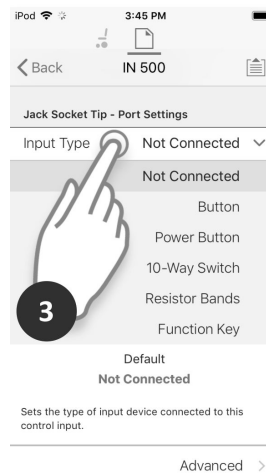


Fig. 9-125

- Appuyez sur **Power Button (Bouton d'alimentation)**.

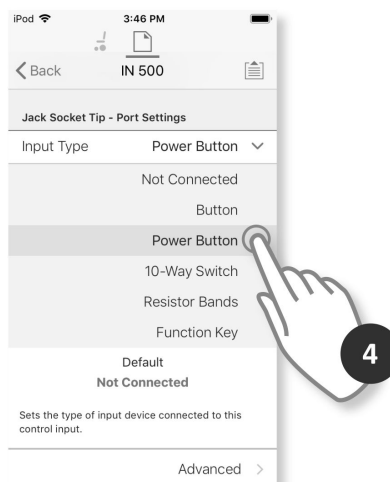


Fig. 9-126

La configuration est terminée. Aucune configuration supplémentaire n'est nécessaire.

Outil PC

- Ouvrez **Modules** → **IN 500**.
- Faites défiler jusqu'à **Jack Socket Tip (Embout prise jack)**.

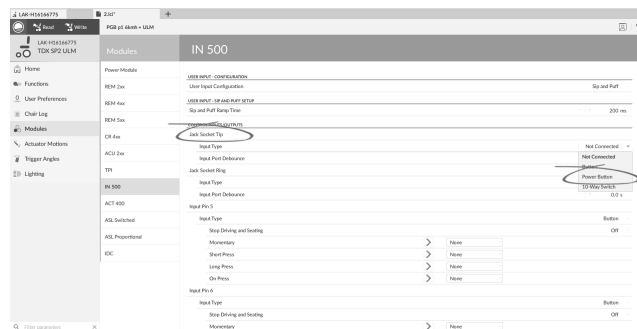


Fig. 9-127

- Réglez **Input Type (Type d'entrée)** sur **Power Button (Bouton d'alimentation)**.



Pour plus d'informations sur les autres paramètres, tels que **Input Port Debounce (Anti-rebond du port d'entrée)**, reportez-vous à 9.15.2 *Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC)*, page 172

9.15.4 Configuration des clics de souris

Dans cet exemple, un contacteur est configuré pour effectuer un double clic gauche de souris. Le contacteur est connecté à la prise jack gauche du REM400.

Outil iOS

Sélectionnez et configurez l'entrée

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, faites défiler vers le bas et appuyez sur **Modules**.

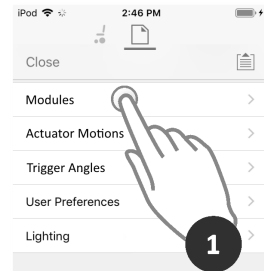


Fig. 9-128

2. Sélectionnez le module **REM 4xx**.

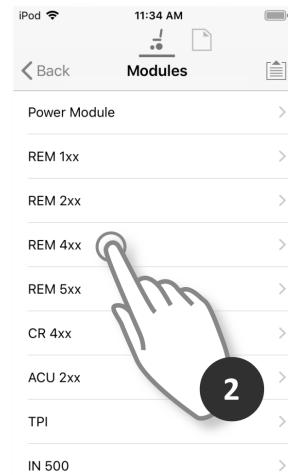


Fig. 9-129

3. Faites défiler jusqu'à **Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Embout prise jack gauche (J1) — Paramètres de port)** et appuyez sur **Input Type (Type d'entrée)**.

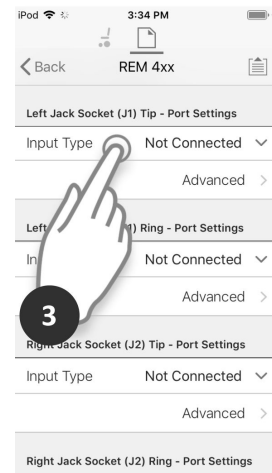


Fig. 9-130

4. Appuyez sur le **Button (Bouton)**.
5. Appuyez sur **Momentary (Momentané)**.

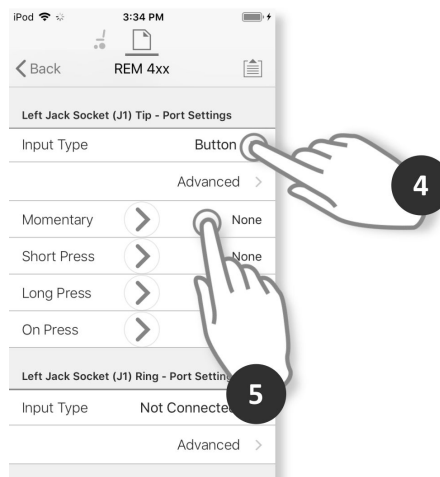


Fig. 9-131

Affectation de la sortie

6. Appuyez sur **Connectivity (Connectivité)**.

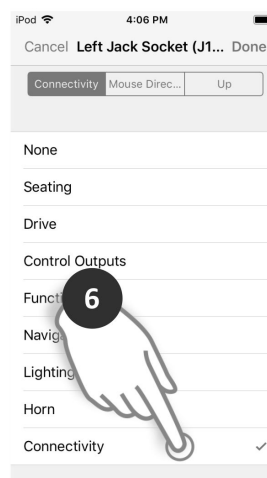


Fig. 9-132

7. Appuyez sur **Mouse Left Click (Clic gauche de la souris)**.

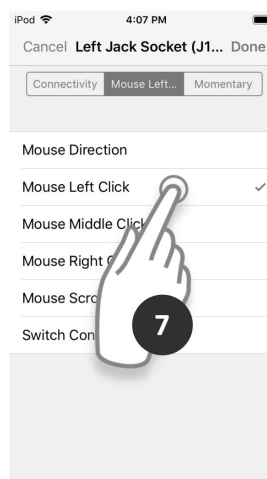


Fig. 9-133

8. Appuyez sur **Double**.

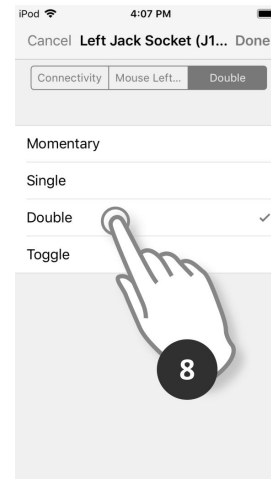


Fig. 9-134

9. Appuyez sur **Done (Terminé)**.

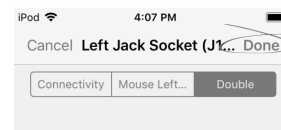


Fig. 9-135

La configuration est terminée. Aucune configuration supplémentaire n'est nécessaire.

Outil PC

1. Ouvrez **Modules** → **REM 4xx**.
2. Faites défiler jusqu'à **Input Type (Type d'entrée) de Left Jack Socket (J1) Tip (Embout prise jack gauche (J1))**.

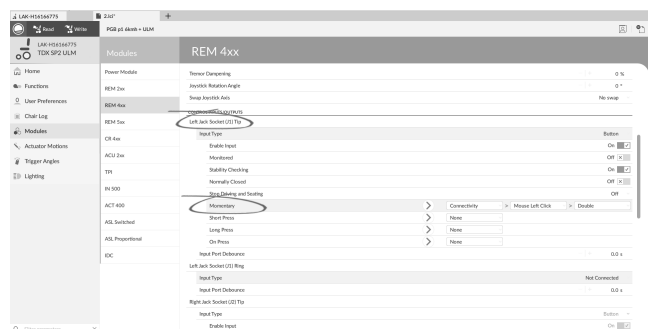




Fig. 9-136

3. Choisissez **Input Type (Type d'entrée)**.
Les options possibles sont les suivantes :
 - **Not Connected (Non connecté)**
 - **Button (Bouton)**
 - **Power Button (Bouton d'alimentation)**
4. Cliquez sur **Button (Bouton)** pour exposer les fentes E/S de commande.
5. Choisissez l'option **Momentary (Momentané)**.
6. Réglez les menus déroulants affichés sur **Connectivity (Connectivité)** → **Mouse Left Click (Clic gauche de la souris)** → **Double**.

 Pour plus d'informations sur les autres paramètres, tels que **Input Port Debounce (Anti-rebond du port d'entrée)**, reportez-vous à **9.15.2 Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC)**, page 172

9.15.5 Configuration des commutateurs à bascule

 Les commutateurs à bascule avant gauche et à bascule droite ont une configuration par défaut qui peut être modifiée.

Dans cet exemple, le commutateur à bascule gauche du REM400 est configuré pour contrôler la broche de sortie 3 sur le module de sortie (OUT500). Tant que le commutateur à bascule gauche est poussé vers l'avant, la broche 3 du module de sortie est active.

Outil iOS

Sélectionnez et configurez l'entrée

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, faites défiler vers le bas et appuyez sur **Modules**.

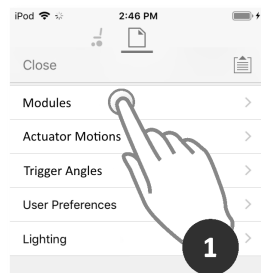


Fig. 9-137

2. Sélectionnez le module **REM 4xx**.

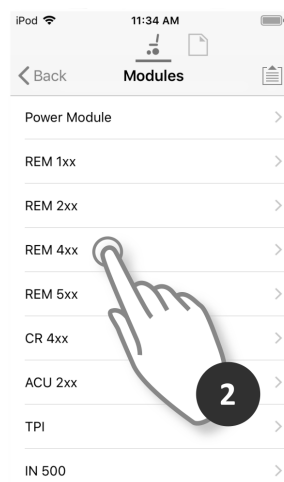


Fig. 9-138

3. Faites défiler jusqu'à **Left Toggle Forward — Port Settings (Commutateur à bascule avant gauche — Paramètres de port)** et appuyez sur **Input Type (Type d'interaction de l'utilisateur)**.

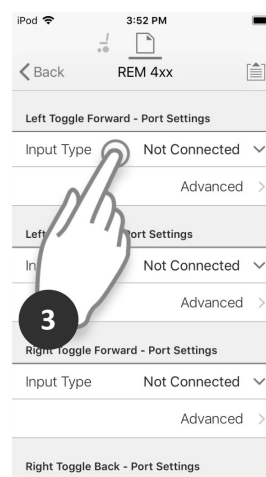


Fig. 9-139

4. Appuyez sur le **Button (Bouton)**.
5. Appuyez sur **Momentary (Momentané)**.

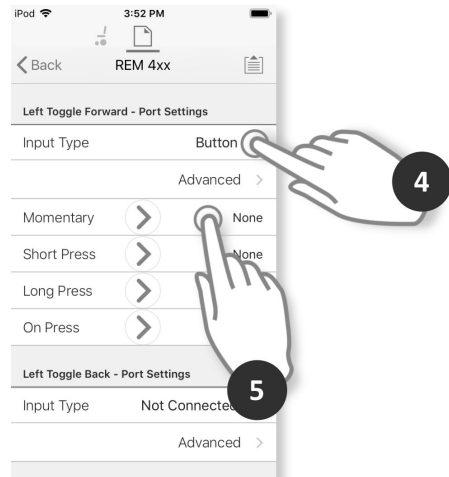


Fig. 9-140

Affectation de la sortie

6. Appuyez sur **Control Outputs (Sorties de commande)**.

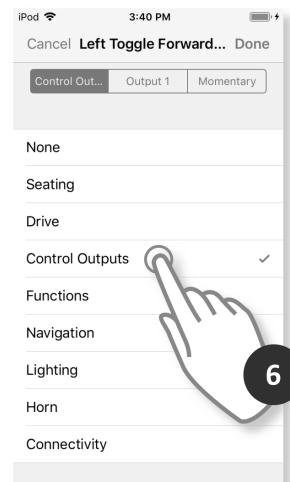


Fig. 9-141

7. Appuyez sur **OUT 3 (SORTIE 3)**.

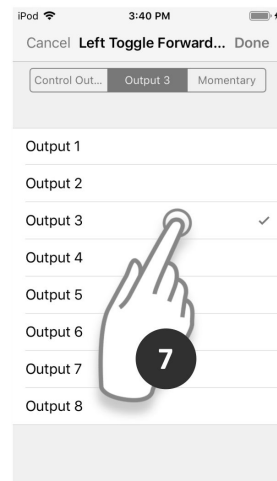


Fig. 9-142

8. Appuyez sur **Momentary (Momentané)**.

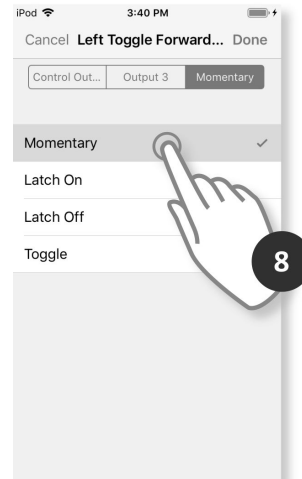


Fig. 9-143

9. Appuyez sur **Done (Terminé)**.



Fig. 9-144

Outil PC

1. Ouvrez **Modules** → **REM 4xx**.
2. Faites défiler jusqu'à **Input Type (Type d'entrée)** de **Left Toggle Back (Basculement arrière gauche)**.

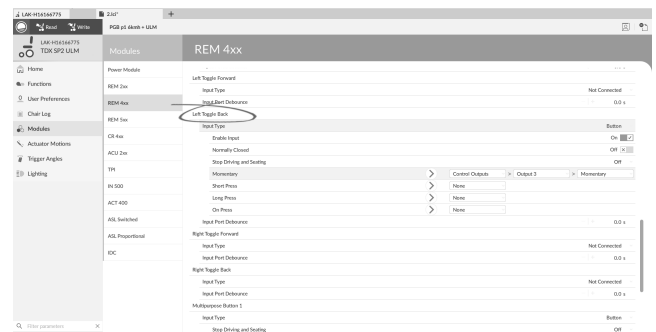


Fig. 9-145

3. Choisissez **Input Type (Type d'entrée)**.
Les options possibles sont les suivantes :

- **Not Connected (Non connecté)**
- **Button (Bouton)**
- **Power Button (Bouton d'alimentation)**

4. Cliquez sur **Button (Bouton)** pour exposer les fentes E/S de commande.

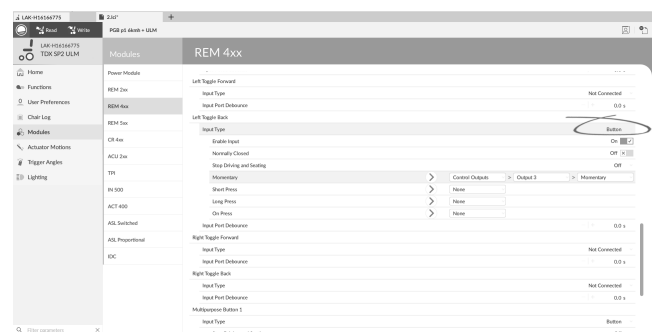


Fig. 9-146

5. Choisissez l'option **Momentary (Momentané)**.

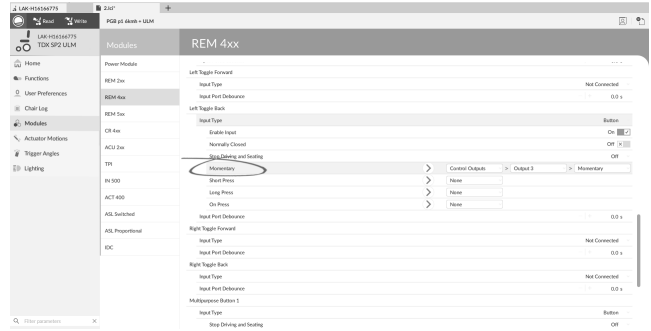


Fig. 9-147

6. Réglez les menus déroulants affichés sur **Control Outputs (Sorties de commande) → Output 3 (Sortie 3) → Momentary (Momentané)**.

i Pour plus d'informations sur les autres paramètres, tels que **Input Port Debounce (Anti-rebond du port d'entrée)**, reportez-vous à ou **9.15.2 Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC)**, page 172

9.15.6 Configuration des commandes externes à commutateurs

i La bascule gauche prise jack (J1) a une configuration par défaut qui peut être modifiée.

Dans cet exemple, une commande à commutateur 10 voies connecté à la prise jack du DLX-REM400 est configuré.

1. Ouvrez **Modules → REM 4xx**.
2. Faites défiler jusqu'à **Input Type (Type d'entrée) de Left Jack Socket (J1) Ring (Bague prise jack gauche (J1))**.
3. Choisissez **Input Type (Type d'entrée)**.
Les options possibles sont les suivantes :

- **Not Connected (Non connecté)**
- **Button (Bouton)**
- **10-Way Switch (Commutateur 10 voies)**

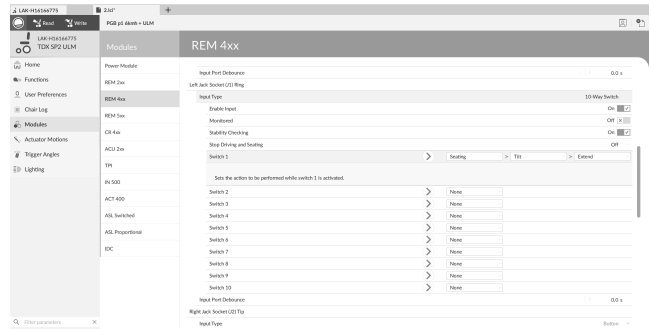


Fig. 9-148

4. Cliquez sur **10-Way Switch (Commutateur 10 voies)** pour exposer les fentes d'E/S de commande **Switch 1 (Commutateur 1) à Switch 10 (Commutateur 10)**. Choisissez une fente.

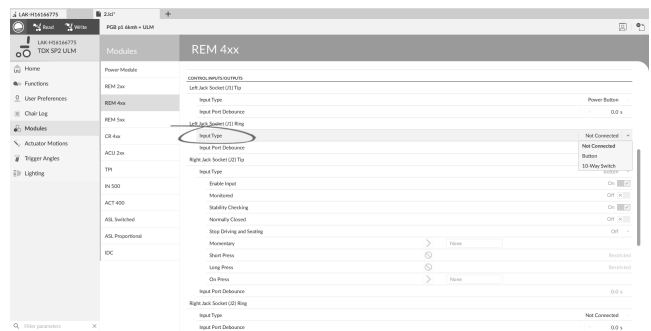


Fig. 9-149

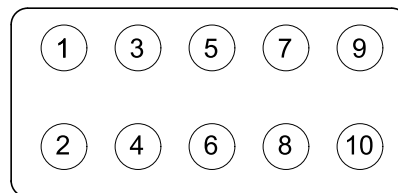


Fig. 9-150 Bandes sur commande à commutateur 10 voies

5. Cliquez sur le premier menu déroulant (complètement à gauche) pour exposer les sorties disponibles. Les options possibles sont les suivantes :
 - Seating (Assise)
 - Drive (Conduite)
 - Control Outputs (Sorties de commande)
 - Functions (Fonctions)
 - Navigation
 - Lighting (Feux)
 - Horn (Klaxon)
 - Connectivity (Connectivité)

Pour plus d'informations sur les sorties disponibles, reportez-vous à 5.2.4 *Vue d'ensemble des entrées/sorties de commande (ES commandes)*, page 87.

6. Après avoir sélectionné une sortie, un ou deux autres menus déroulants apparaissent. En vous déplaçant de gauche à droite, ouvrez chaque menu et sélectionnez l'action appropriée pour la sortie.

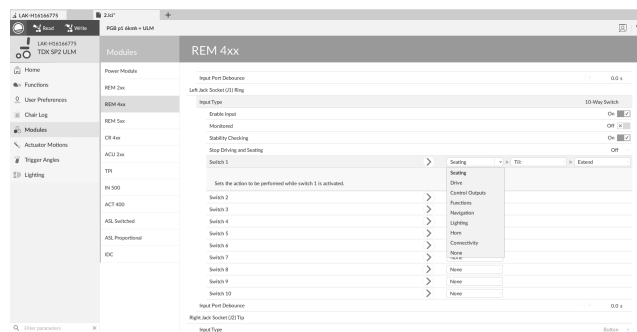


Fig. 9-151

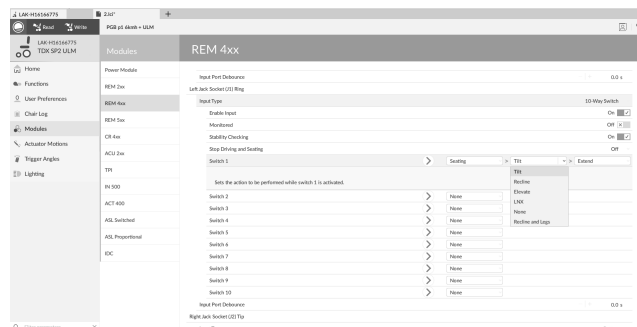


Fig. 9-152

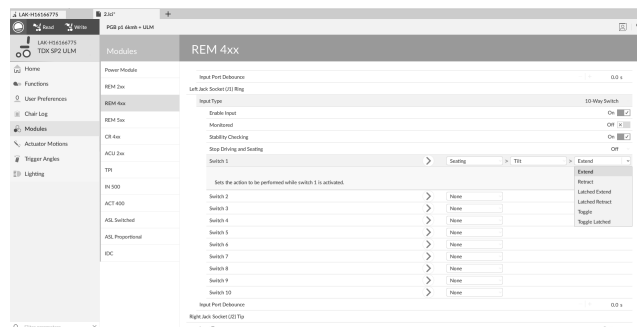



Fig. 9-153

Autres paramètres

 Pour plus d'informations sur les autres paramètres, tels que **Input Port Debounce (Anti-rebond du port d'entrée)**, reportez-vous à 9.15.2 *Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC)*, page 172

9.15.7 Programmation des boutons multifonction

Dans cet exemple, le bouton multifonction 1 est configuré pour activer les feux de position.

1. Ouvrez **Modules** → **REM 4xx**.
2. Faites défiler jusqu'à **Input Type (Type d'entrée)** du **Multipurpose Button 1 (Bouton multifonction 1)**.

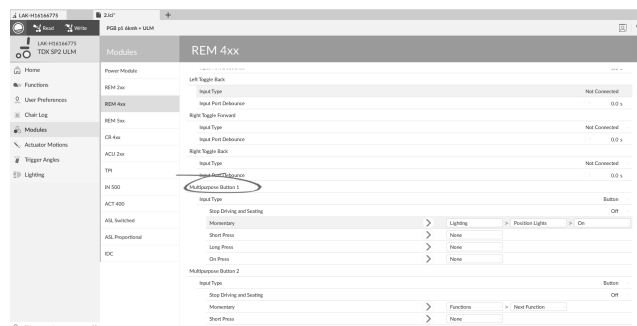


Fig. 9-154

3. Choisissez l'option **Momentary (Momentané)**.

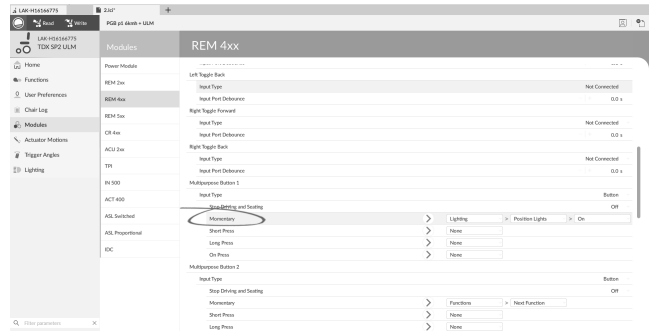



Fig. 9-155

4. Réglez les menus déroulants affichés sur **Lighting (Feux)**
 → **Position Lights (Feux de position)** → **On (Allumés)**.

 Pour plus d'informations sur les autres paramètres tels que **Stop Driving and Seating (Arrêter conduite et assise)**, reportez-vous à 9.15.2 Configuration de l'E/S des commandes (Outil pour PC), page 172

9.16 E/S conditionnelle des commandes

Le système LiNX prend désormais en charge l'E/S conditionnelle des commandes, en étendant le modèle actuel qui repose sur la règle du toujours, dans lequel une action de sortie unique est toujours activée en réponse à une action d'entrée unique. Avec l'introduction de l'E/S conditionnelle des commandes, vous pouvez désormais créer les règles suivantes :

- Plusieurs règles toujours : une ou plusieurs sorties sont toujours activées à partir d'une seule entrée,
- Des règles conditionnelles : une ou plusieurs sorties sont activées à partir d'une entrée unique si des conditions spécifiques sont remplies,
- Des règles conditionnelles/sinon : une sortie est activée à partir d'une entrée unique si une condition spécifique est vraie, sinon une autre sortie est activée si la même condition spécifique est fausse.

L'E/S conditionnelle présente un double avantage. Tout d'abord, une seule entrée peut désormais activer plusieurs sorties. Ensuite, les entrées de commande peuvent être surchargées. Il y a surcharge lorsqu'une seule entrée peut avoir plusieurs utilisations, chacune dépendant de conditions spécifiques. Cela signifie qu'une entrée peut être utilisée pour activer une sortie si le système est dans un certain état ou une certaine fonction, puis activer une sortie différente si le système est dans un autre état ou une autre fonction. Par exemple, un contacteur utilisé pour arrêter une fauteuil roulant pendant la conduite peut également être utilisé pour prolonger un mouvement d'assise pendant une fonction d'assise.

Création de règles

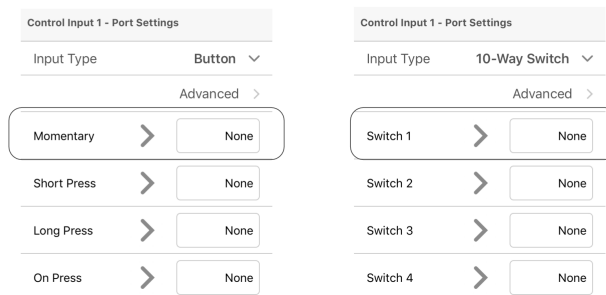


Fig. 9-156

Toutes les règles sont définies à partir d'un emplacement d'E/S des commandes d'une commande d'entrée, telle que l'emplacement d'E/S des commandes Momentané pour le cas où le type d'interaction est réglé sur l'emplacement d'E/S des commandes du bouton ou de l'interrupteur 1 pour le type d'interaction réglé sur l'interrupteur 10 voies.

Il faut tout d'abord configurer une commande d'entrée, voir 9.15 Configuration de l'Entrée/Sortie des commandes (ES des commandes), page 170

Pour créer une règle d'entrée, assignez des conditions et des sorties ou seulement des sorties.

Affectation de condition et de sortie avec l'outil iOS

1. Sélectionnez l'emplacement de l'E/S des commandes souhaité pour afficher le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.

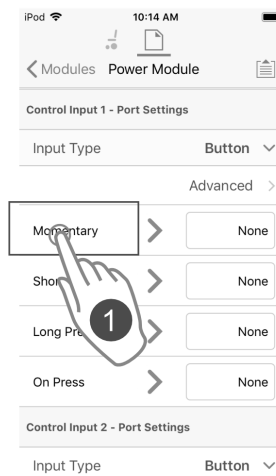


Fig. 9-157

2. Pour affecter une condition à la règle, sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter une règle)**. La liste des conditions s'affiche.

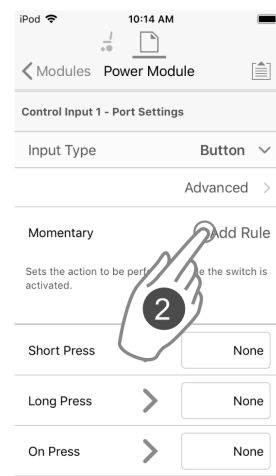


Fig. 9-158

3. Sélectionnez la condition souhaitée. Le bouton de condition **A** affiche le choix.
4. Pour affecter une sortie à la règle, sélectionnez le bouton de sortie **B**. La liste des sorties s'affiche.

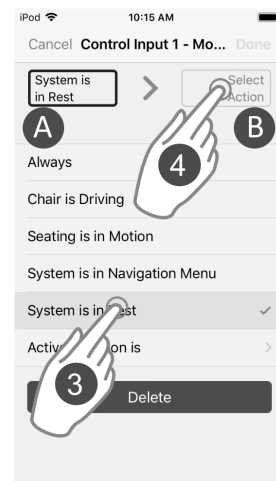


Fig. 9-159

5. Sélectionnez la sortie souhaitée.

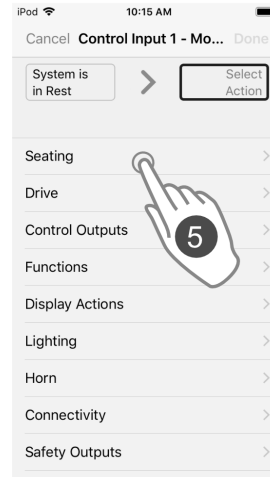


Fig. 9-160

6. Si des listes de sorties supplémentaires s'affichent, parcourez les options présentées.

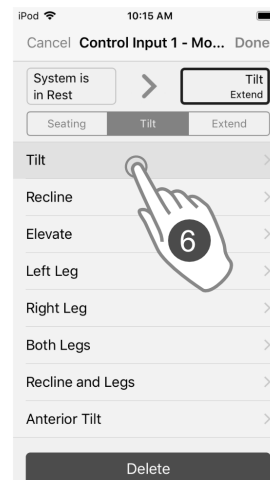


Fig. 9-161

7. Sélectionnez les sorties souhaitées.
 8. Sélectionnez **Done (Terminé)**.
 Le récapitulatif de la règle s'affiche dans l'emplacement d'E/S des commandes

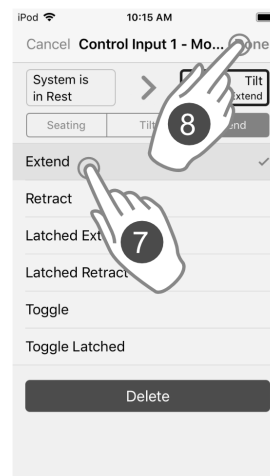


Fig. 9-162

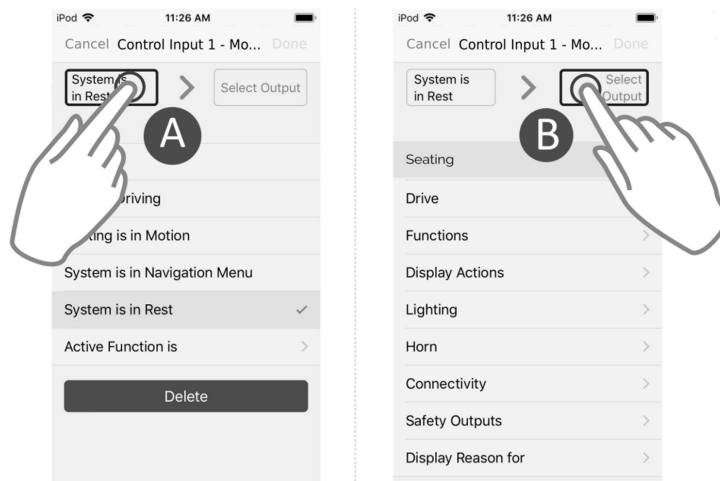


Fig. 9-163

Il est facile de passer de l'affichage de la liste des conditions à l'affichage de la liste des sorties et vice-versa, à l'aide du bouton de condition **A** et du bouton de sortie **B**.

Affectation directe de la sortie uniquement avec l'outil iOS

Les sorties sont sélectionnées dans la liste de sorties. Si aucune règle n'a encore été définie, la liste de sortie peut être immédiatement ouverte en sélectionnant la zone sur le côté droit de l'emplacement d'E/S des commandes.

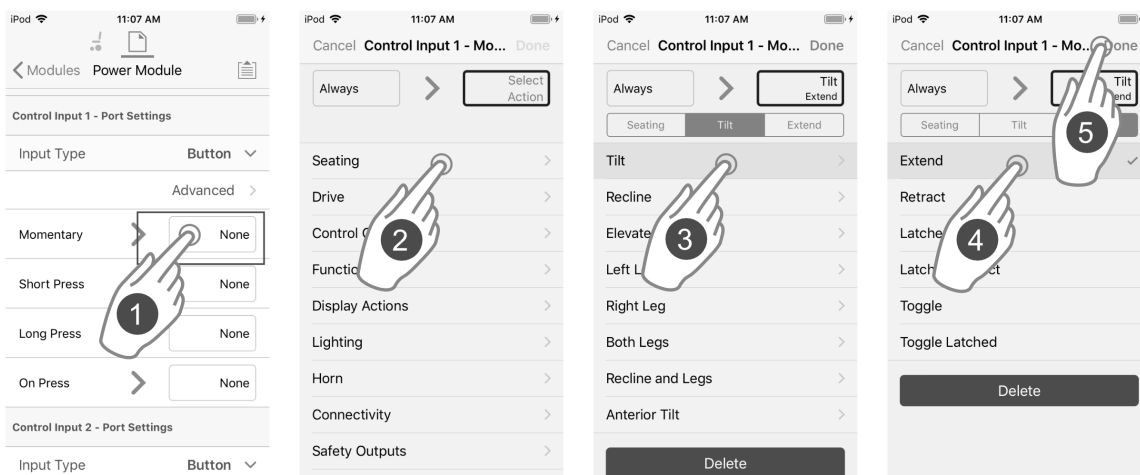


Fig. 9-164

1. Sélectionnez la zone sur le côté droit de l'emplacement d'E/S des commandes souhaité.
2. Assurez-vous que le bouton **Select Output (Sélectionner la sortie)** est mis en surbrillance et sélectionnez la sortie souhaitée.
3. Si des listes de sorties supplémentaires s'affichent, parcourez les options présentées.
4. Sélectionnez les sorties souhaitées.
5. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

Le récapitulatif de la règle s'affiche dans l'emplacement d'E/S des commandes

Affectation indirecte de la sortie uniquement avec l'outil iOS

Si une règle existe déjà, d'autres sorties peuvent être ajoutées.

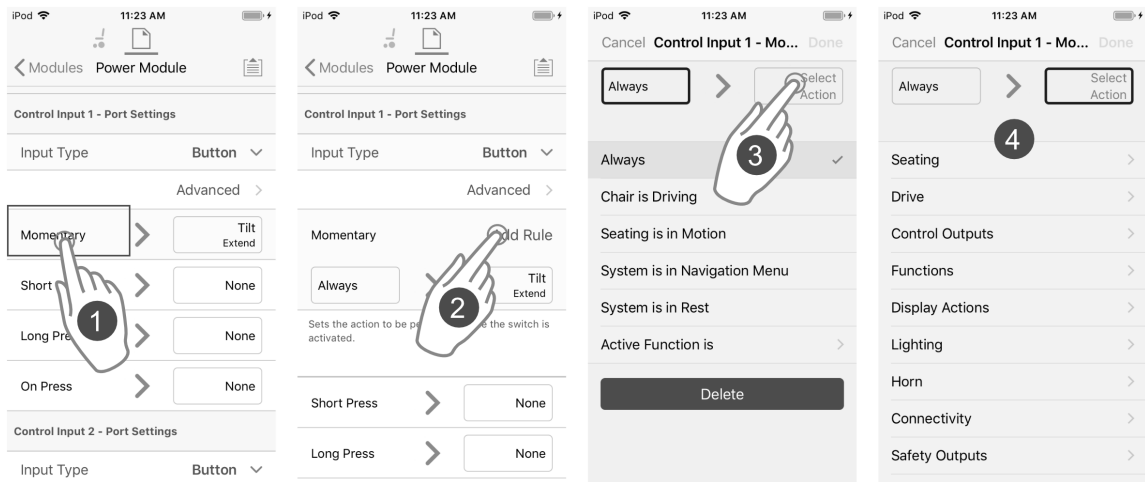


Fig. 9-165

1. Sélectionnez l'emplacement de l'E/S des commandes souhaité pour afficher le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
2. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
3. Sélectionnez le bouton de sortie.
4. Sélectionnez la sortie souhaitée.
5. Si des listes de sorties supplémentaires s'affichent, parcourez les options présentées.
6. Sélectionnez les sorties souhaitées.
7. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

Le récapitulatif de la règle s'affiche dans l'emplacement d'E/S des commandes

Affectation de condition et de sortie avec l'outil pour PC

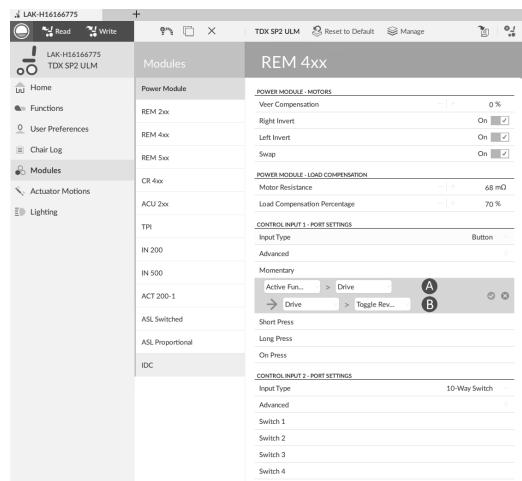


Fig. 9-166

- Ⓐ Condition de l'emplacement : affecter la condition souhaitée à la règle
- Ⓑ Emplacement de la sortie : affecter la sortie souhaitée à la règle

1.

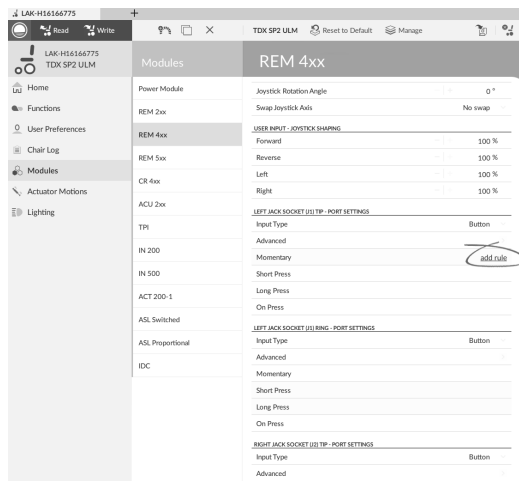


Fig. 9-167

Sélectionnez l'emplacement de l'E/S des commandes souhaité pour afficher le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.

2.

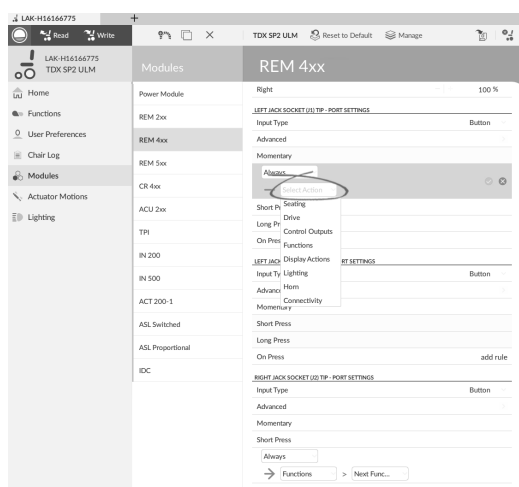


Fig. 9-168

Pour affecter une condition à la règle, sélectionnez la condition souhaitée dans le menu déroulant de l'emplacement de la condition.

3.

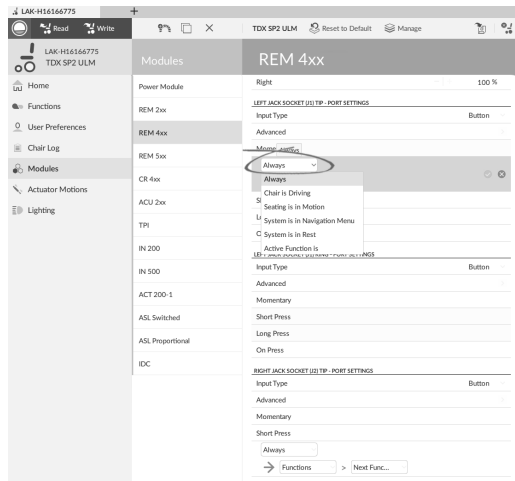


Fig. 9-169

Pour affecter une sortie à la règle, sélectionnez la sortie souhaitée dans le menu déroulant de l'emplacement de la sortie.

4.

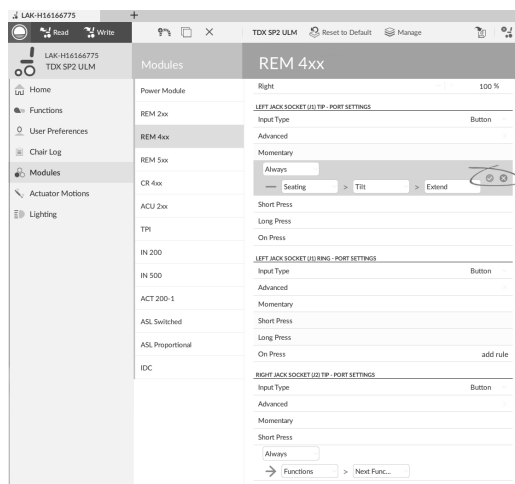


Fig. 9-170

Pour enregistrer la règle, choisissez la coche verte.
 Pour supprimer la règle, choisissez la croix rouge.

9.16.1 Règle Toujours

Une règle toujours peut être utilisée pour affecter une ou plusieurs sorties à une entrée sans condition. Pour créer une règle toujours, il suffit de définir une entrée et de lui affecter une ou plusieurs sorties. Comme il n'y a pas de condition, une règle toujours peut s'écrire comme suit :

Lorsque [entrée]
 activer [sortie]

Cela indique que chaque fois que l'[entrée] est déclenchée, la [sortie] affectée à l'[entrée] est toujours activée. Cela ne dépend d'aucune condition telle que l'état du système ou la fonction opérée à ce moment-là par l'utilisateur ; si l'entrée est déclenchée, la sortie est activée.

Une règle toujours peut avoir plusieurs sorties, qui peuvent s'écrire comme suit :

Lorsque [entrée]
 activer [sortie-1]
 activer [sortie-2]
 ...
 ...
 activer [sortie-n]

Cela indique que chaque fois que l'[entrée] est déclenchée, toutes les [sorties] affectées à l'[entrée] sont activées simultanément.

Ajout de plusieurs règles Toujours



Fig. 9-171

Dans cet exemple, une règle toujours multiple est ajoutée pour déterminer la sortie à partir d'une seule action momentanée sur un bouton, connecté à la broche CI-1 sur un module d'alimentation :
 Chaque fois que vous appuyez sur le bouton [entrée], le fauteuil roulant arrête toujours de se déplacer [sortie-1] et le menu de navigation est toujours activé [sortie-2].

La règle se présente comme suit :

Lorsque [action momentanée sur le bouton]
 activer [arrêt du déplacement]
 activer [entrer dans le menu de navigation]

- Règle de sortie 1 : le fauteuil roulant arrête de se déplacer
- Règle de sortie 2 : Le menu de navigation est activé

Ajout d'une règle avec l'outil iOS

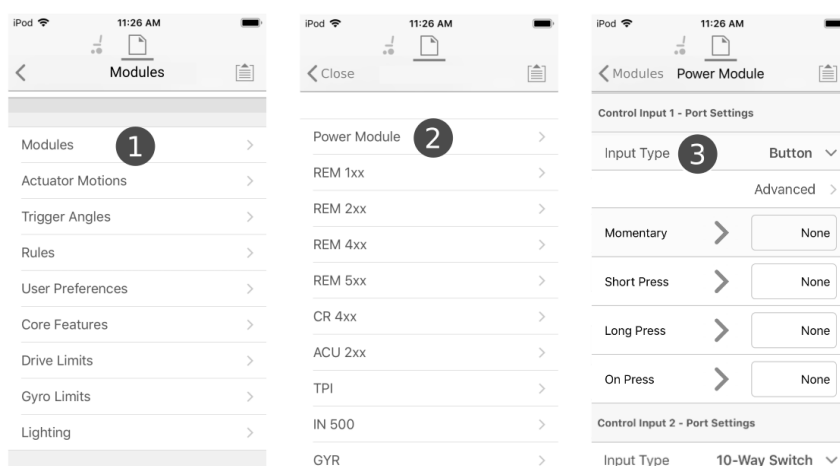


Fig. 9-172

1. Ouvrez **Modules** → **Power Module (Module d'alimentation)**.
2. Allez à **Control Input 1 – Port Settings (Commande d'entrée 1 - Paramètres de port)**.
3. Réglez le paramètre **Input Type (Type d'interaction)** sur **Button (Bouton)**.

Affectez la règle de Sortie 1

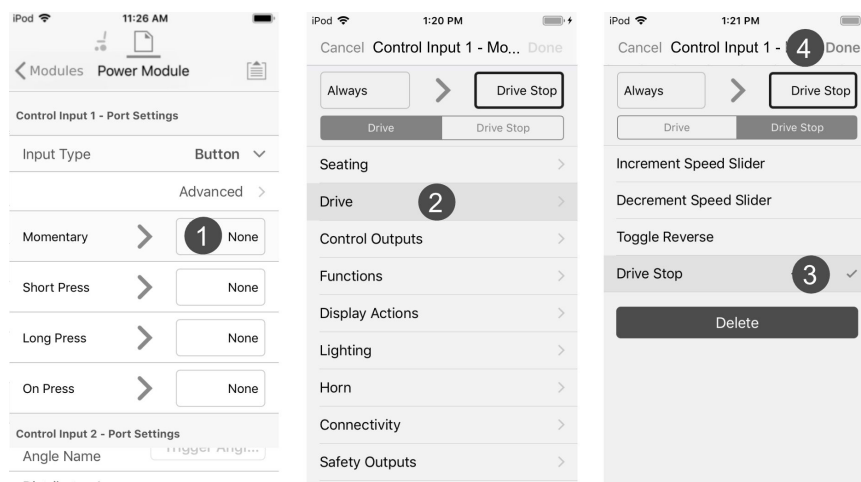


Fig. 9-173

1. Sélectionnez la zone sur le côté droit de l'emplacement **Momentary (Momentané)**.
2. Assurez-vous que le bouton de sortie est en surbrillance et sélectionnez **Drive (Conduite)**.
3. Sélectionnez **Drive Stop (Arrêt de la conduite)**.
4. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

Affectez la règle de Sortie 2

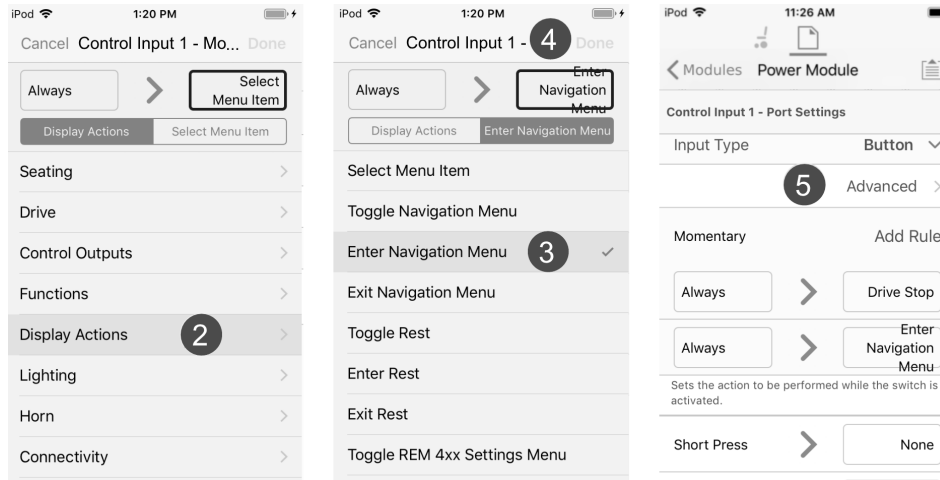


Fig. 9-174

1. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
2. Sélectionnez **Display Actions (Actions d'affichage)**.
3. Sélectionnez **Enter Navigation Menu (Entrer dans le menu de navigation)**.
4. Sélectionnez **Done (Terminé)**.
5. Le résumé de la règle toujours multiple s'affiche.

Ajout d'une règle avec l'outil pour PC

- 1.

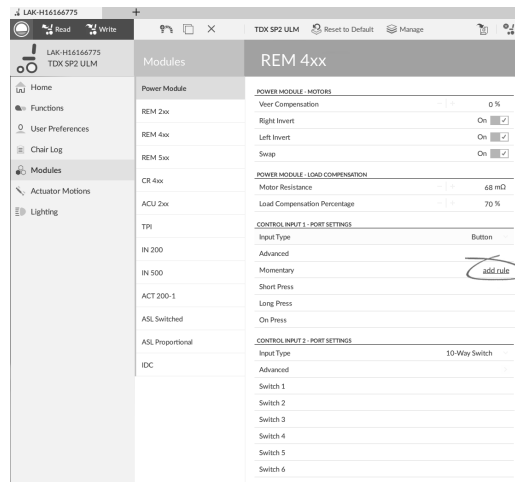


Fig. 9-175

Sélectionnez l'emplacement de l'E/S des commandes souhaité pour afficher le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.

Affectez la règle de Sortie 1

2.

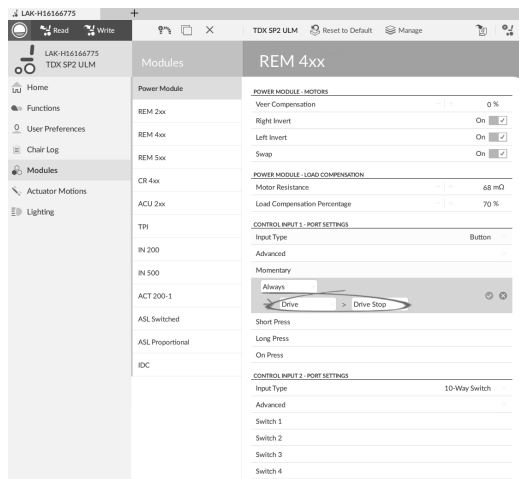


Fig. 9-176

Affectez la condition **Always (Toujours)** à l'emplacement de la condition.
 Affectez la sortie **Drive (Conduite)** → **Drive Stop (Arrêt de la conduite)** à l'emplacement de la sortie.

3.

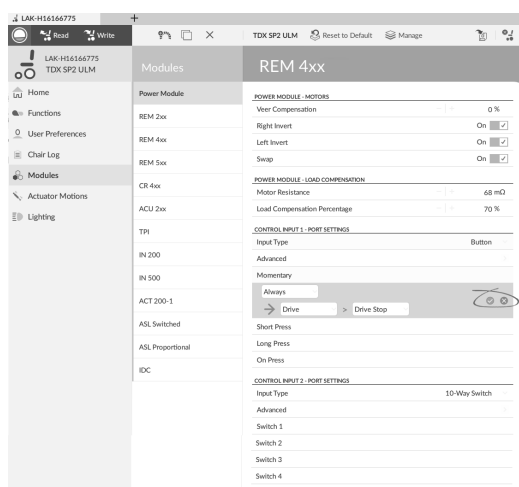


Fig. 9-177

Enregistrez la règle.

Affectez la règle de Sortie 2

4. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
- 5.

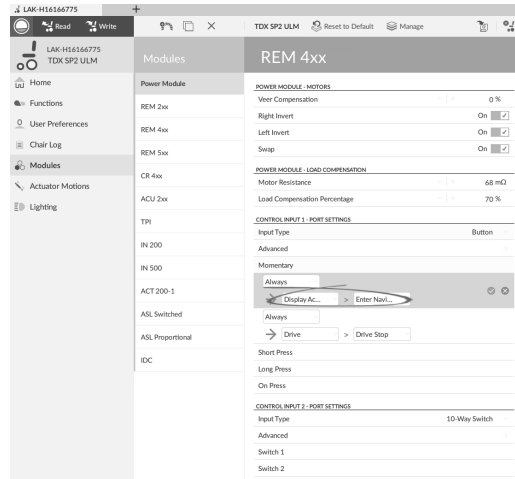


Fig. 9-178

Affectez la condition **Always (Toujours)** à l'emplacement de la condition.
 Affectez la sortie **Display Action (Action d'affichage)** → **Enter Navigation Menu (Entrer dans le menu de navigation)** à l'emplacement de la sortie.

- 6.

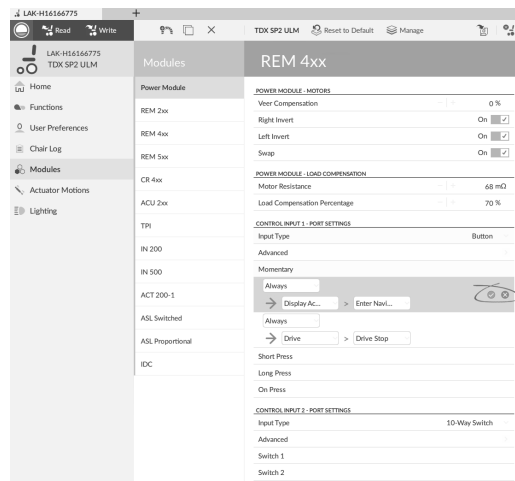


Fig. 9-179

Enregistrez la règle.

9.16.2 Règle conditionnelle

Une règle conditionnelle peut être utilisée pour activer une sortie à partir d'une entrée, en fonction d'une condition. Autrement dit, chaque fois que l'entrée est déclenchée, seule une sortie dont la condition est vraie est activée. Pour créer une règle conditionnelle, vous devez sélectionner une [entrée] et préciser une [condition] et une [sortie]. La règle conditionnelle peut s'écrire comme suit :

Lorsque [entrée]
 si [condition] est vraie, activer [sortie]

Cette règle stipule que chaque fois que l'[entrée] est déclenchée, la [sortie] est activée si la [condition] est vraie. Si la [condition] est fausse, la [sortie] n'est pas activée.

Plusieurs règles conditionnelles peuvent être affectée à une entrée, ce qui peut s'écrire comme suit :


Lorsque [entrée]
 si [condition-1] est vraie, activer [sortie-1]
 si [condition-2] est vraie, activer [sortie-2]
 ...

...

si [condition-n] est vraie, activer [sortie-n]

Cette règle stipule que chaque fois que l'[entrée] est déclenchée :

- activer la [sortie-1] si la [condition-1] est vraie,
- activer la [sortie-2] si la [condition-2] est vraie,
- Et ainsi de suite, jusqu'au nombre (n) de règles conditionnelles définies.
- Si l'une des conditions est fausse, la sortie correspondante n'est pas activée.

 Si plusieurs règles sont affectées, chaque condition est évaluée individuellement ; il est donc possible que plusieurs sorties soient activées en même temps si plusieurs conditions sont vraies. Ceci peut être voulu ou non.

Plusieurs sorties peuvent également être affectées à une règle conditionnelle, ce qui peut s'écrire comme suit :

Lorsque [entrée]
 si la [condition] est vraie,
 activer [sortie-1]
 activer [sortie-2]
 activer [sortie-3]

Cette règle stipule que chaque fois que l'[entrée] est déclenchée, la [sortie-1], la [sortie-2] et la [sortie-3] sont activées simultanément si la [condition] est vraie.

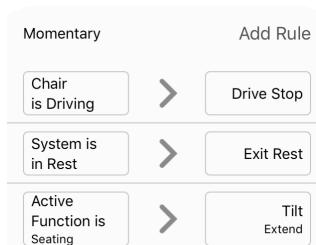


Fig. 9-180

Trois règles conditionnelles affectées à l'entrée momentanée du bouton connecté au module d'alimentation. Lorsque vous appuyez sur le bouton :

- si le fauteuil roulant est en train de se déplacer [condition-1], le fauteuil roulant s'arrête [sortie-1],
- si le fauteuil roulant est en mode pause [condition-2], le système quitte le mode pause [sortie-2],
- si la fonction active est une fonction d'assise [condition-3], le fauteuil roulant active une inclinaison d'assise [sortie-3].

Ajout d'une règle conditionnelle

Dans cet exemple, deux règles conditionnelles sont ajoutées pour déterminer la sortie à partir d'une seule action momentanée sur un bouton, connecté à la broche CI-1 du module d'alimentation :

si le fauteuil roulant est en train de se déplacer [condition-1] lorsque vous appuyez sur le bouton [entrée], le fauteuil roulant passe en marche arrière [sortie-1]. Si la fonction Déplacement de la souris est activée [condition-2] lorsque vous appuyez sur le bouton [entrée], un seul clic gauche [sortie-2] est exécuté.

La règle se présente comme suit :

Lorsque [action momentanée sur le bouton]
 si [en fonction de conduite] est vraie,
 activer [basculer vers l'arrière]
 si [en fonction Déplacement de la souris] est vraie,
 activer [clic gauche unique]

- Règle de sortie 1 : si le fauteuil roulant est en cours de déplacement, bascule vers l'arrière.
- Règle de sortie 2 : si en fonction Déplacement de la souris, activation d'un clic gauche simple.

Ajout d'une règle avec l'outil iOS

Sélectionnez le type d'interaction

1. Ouvrez **Modules** → **Power Module (Module d'alimentation)** → **Control Input 1 – Port Settings (Commande d'entrée 1 – Paramètres de port)**. Réglez le paramètre **Input Type (Type d'interaction)** sur **Button (Bouton)**.

Affectez la règle de Sortie 1

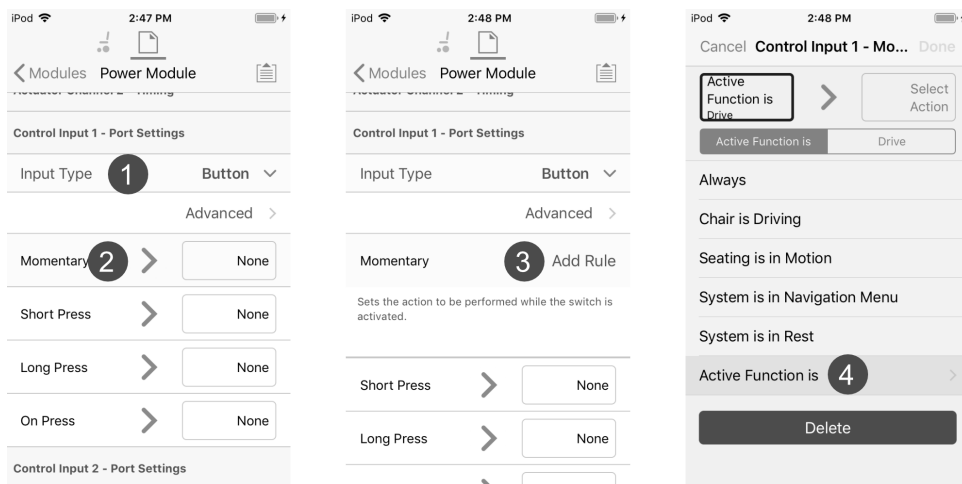


Fig. 9-181

2. Sélectionnez l'élément d'entrée **Momentary (Momentané)**.
3. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
4. Sélectionnez **Active Function is (Fonction active est)**.
- 5.

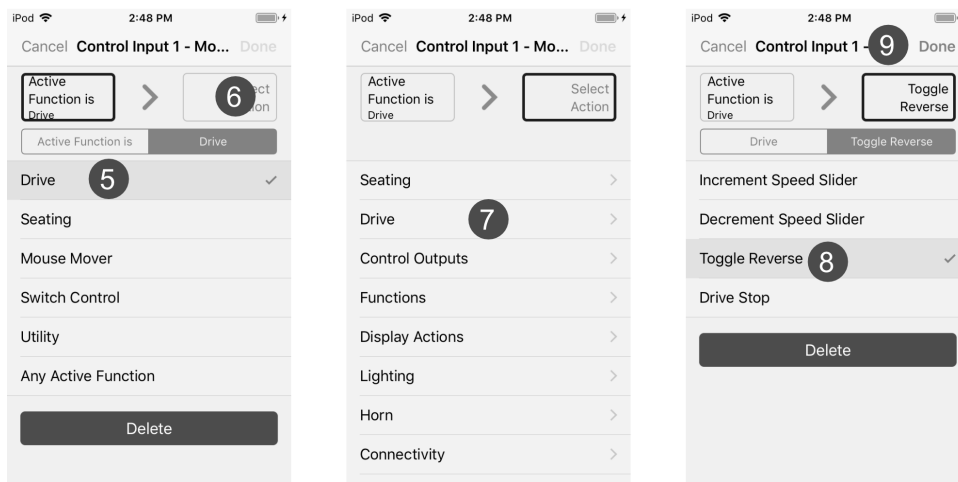


Fig. 9-182

6. Sélectionnez le bouton de sortie.
7. Sélectionnez **Drive (Conduite)**.
8. Sélectionnez **Toggle Reverse (Bascule vers l'arrière)**.
9. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

Affectez la règle de Sortie 2

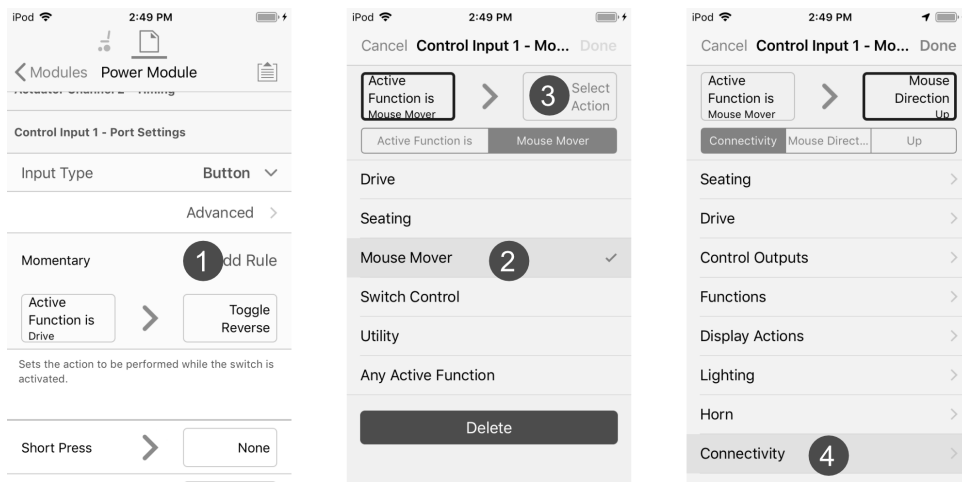


Fig. 9-183

1. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
2. Sélectionnez **Mouse Mover (Déplacement de la souris)**.
3. Sélectionnez le bouton de sortie.
4. Sélectionnez **Connectivity (Connectivité)**.
- 5.

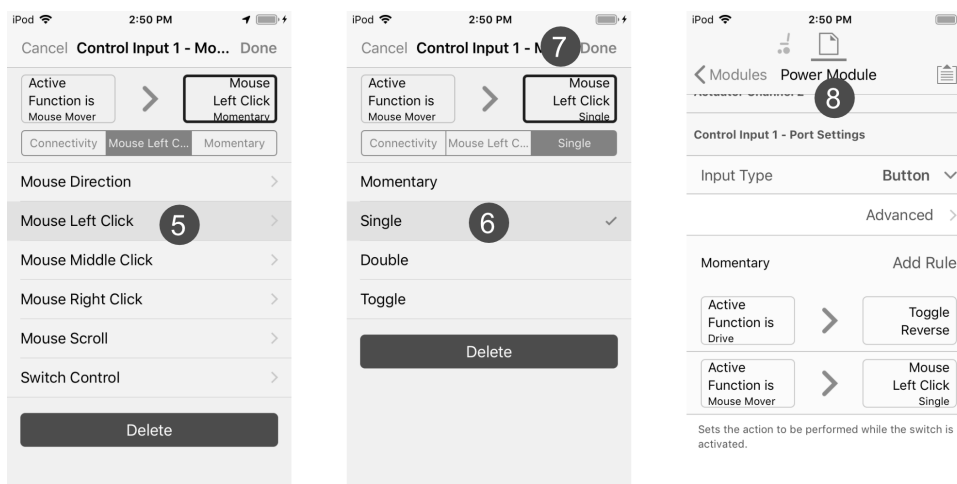


Fig. 9-184

- Sélectionnez **Mouse Left Click (Clic gauche de la souris)**.
6. Sélectionnez **Single (Simple)**.
7. Sélectionnez **Done (Terminé)**.
8. Le résumé de la règle conditionnelle est affiché.

Ajout d'une règle avec l'outil pour PC

- 1.

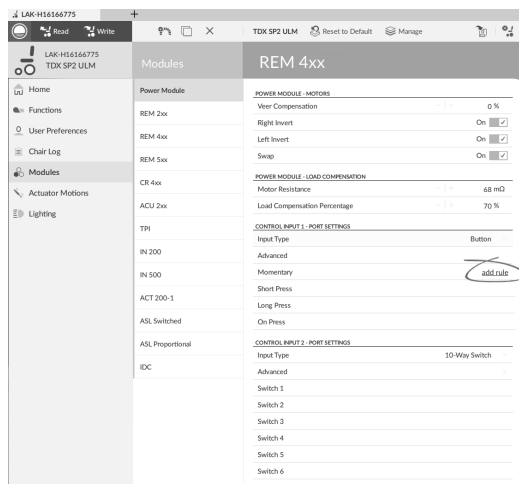


Fig. 9-185

Sélectionnez l'emplacement de l'E/S des commandes souhaité pour afficher le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.

Affectez la règle de Sortie 1

2.

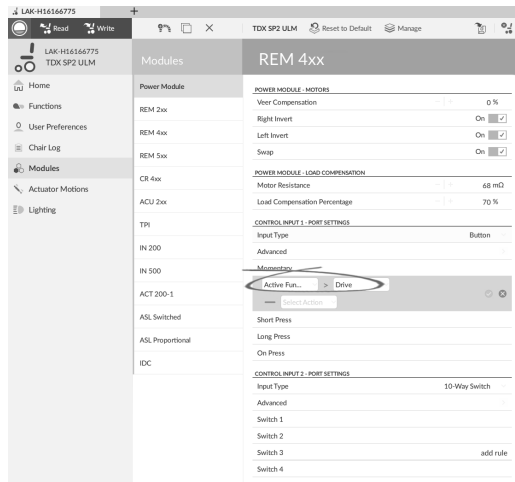


Fig. 9-186

Affectez la condition **Active Function is (Fonction active est) → Drive (Conduite)** à l'emplacement de la condition.

3.

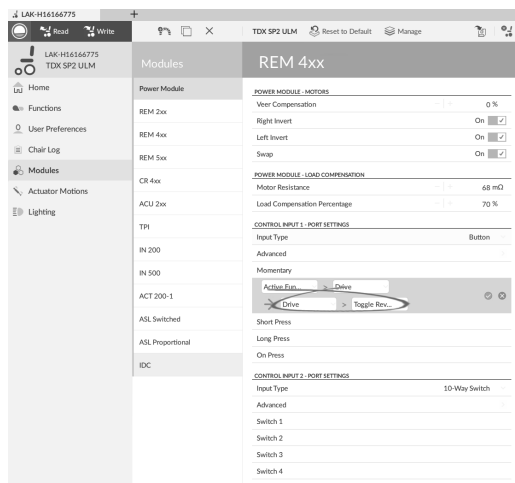


Fig. 9-187

Affectez la sortie **Drive (Conduite) → Toggle Reverse (Bascule vers l'arrière)** à l'emplacement de la sortie.

4.

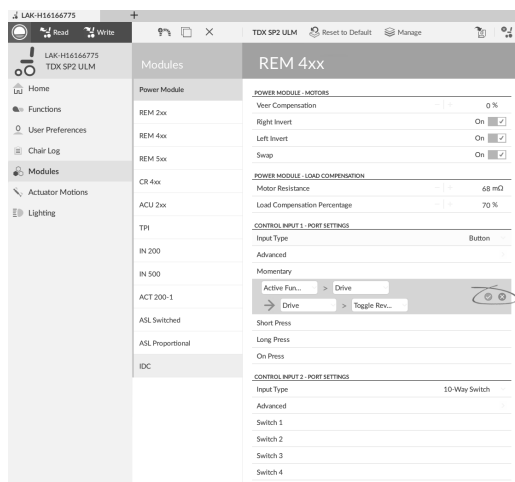


Fig. 9-188

Enregistrez la règle.

Affectez la règle de Sortie 2

5. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
- 6.

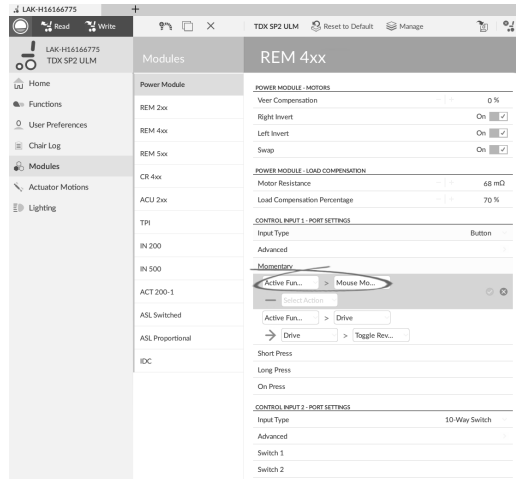


Fig. 9-189

Affectez la condition **Active Function is (Fonction active est)** → **Mouse Mover (Déplacement de la souris)** à l'emplacement de la condition.

- 7.

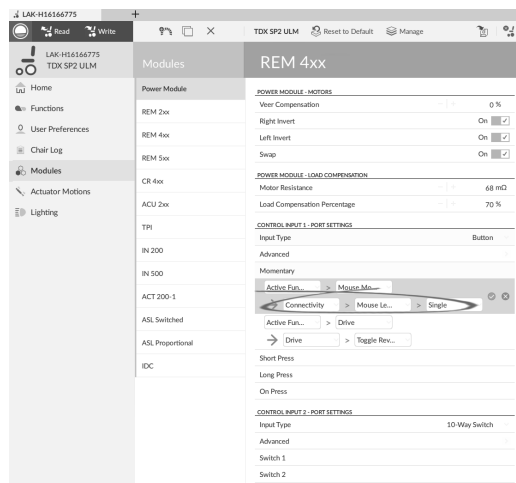


Fig. 9-190

Affectez la sortie **Connectivity (Connectivité)** → **Mouse Left Click (Clic gauche de la souris)** → **Single (Simple)** à l'emplacement de la sortie.

- 8.

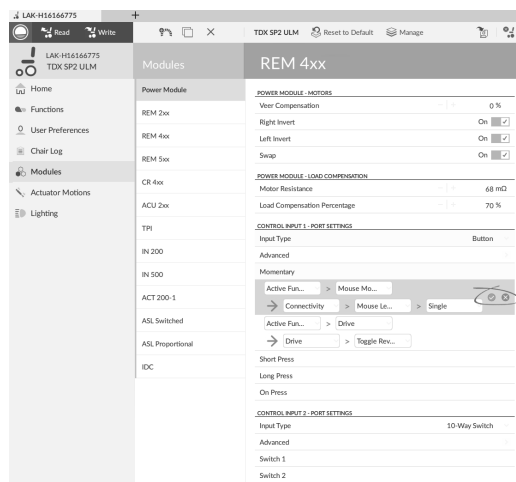


Fig. 9-191

Enregistrez la règle.

9.16.3 Règle conditionnelle/Sinon

Une règle conditionnelle/sinon vous permet d'activer une sortie à partir d'une seule entrée lorsque une condition spécifique est vraie. Sinon, si la condition est fausse, une autre sortie est activée. Pour créer une règle conditionnelle/sinon, vous devez sélectionner une [entrée], une [condition] et deux sorties [sortie-1] et [sortie-2]. La première sortie que vous définissez s'active si la [condition] est vraie. Sinon, si la [condition] est fausse, la deuxième sortie s'active. La règle conditionnelle/sinon peut s'écrire comme suit :

Lorsque [entrée]
 si [condition] est vraie, activer [sortie-1]
 sinon activer [sortie-2]

Ajout d'une règle conditionnelle/sinon

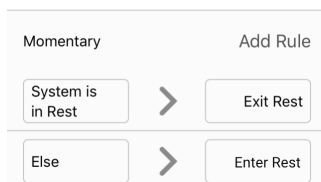


Fig. 9-192

Dans cet exemple, une règle conditionnelle/sinon est ajoutée pour déterminer la sortie à partir d'une seule action momentanée sur un bouton, connecté à la broche CI-1 du module d'alimentation :

Si le système est en pause [condition] lorsque vous appuyez sur le bouton [entrée], le système quitte le mode pause [sortie-1]. Sinon le système passe en mode pause [sortie-2], si le système n'est pas en mode pause lorsque vous appuyez sur le bouton.

La règle se présente comme suit :

Lorsque [action momentanée sur le bouton]
 si [le système est en mode pause] est vrai, activer [quitter le mode pause]
 sinon activer [passer en mode pause]

- Règle de sortie 1 : quitter le mode pause (si en mode pause).
- Règle de sortie 2 : passer en mode pause (sinon).

Ajout d'une règle avec l'outil iOS

Sélectionnez le type d'interaction

1. Ouvrez **Modules** → **Power Module (Module d'alimentation)** → **Control Input 1 – Port Settings (Commande d'entrée 1 – Paramètres de port)**. Réglez le paramètre **Input Type (Type d'interaction)** sur **Button (Bouton)**.

Affectez la règle de Sortie 1

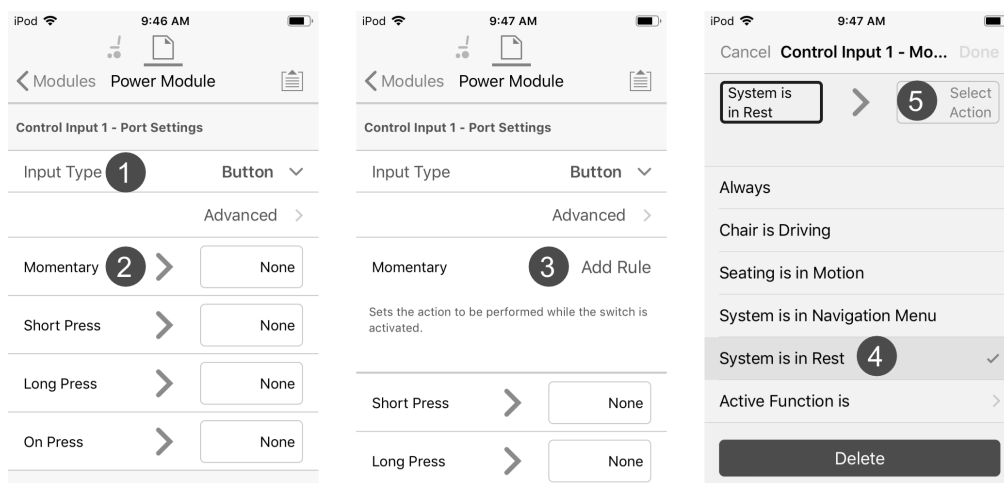


Fig. 9-193

2. Sélectionnez l'élément d'entrée **Momentary (Momentané)**.
3. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
4. Sélectionnez **System is in Rest (Système en mode pause)**.
5. Sélectionnez le bouton de sortie.
- 6.

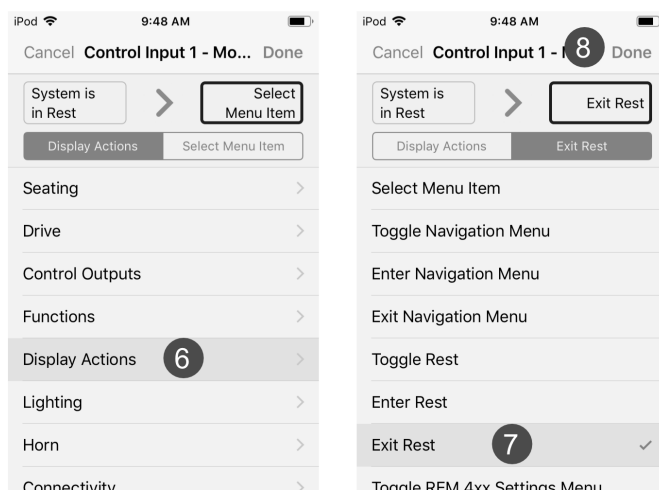


Fig. 9-194

- Sélectionnez **Display Actions (Actions d'affichage)**.
7. Sélectionnez **Exit Rest (Quitter le mode pause)**.
8. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

Affectez la règle de Sortie 2

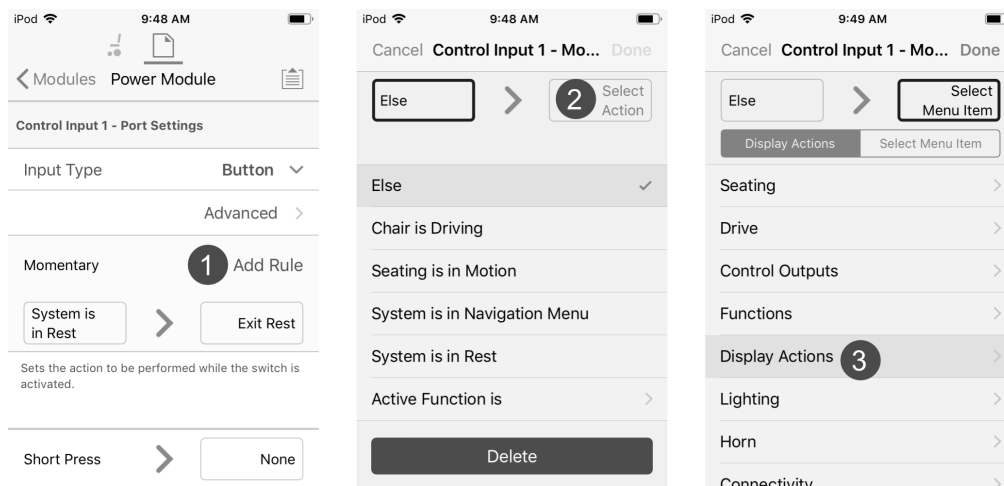


Fig. 9-195

1. Sélectionnez le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.
2. Sélectionnez le bouton de sortie.

3. Sélectionnez **Display Actions (Actions d'affichage)**.

4.

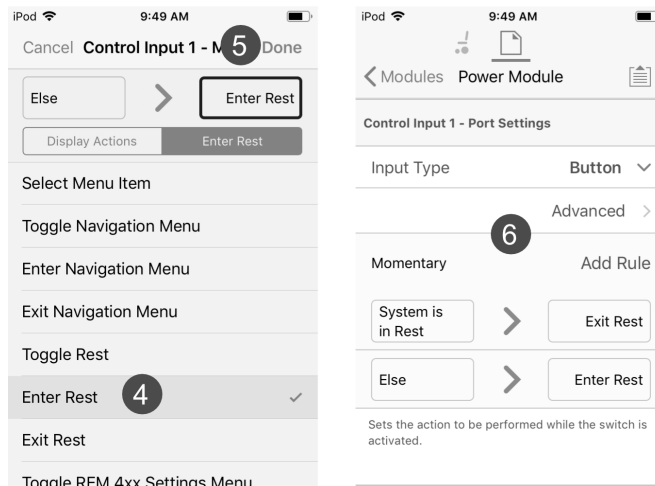


Fig. 9-196

Sélectionnez **Enter Rest (Passer en mode pause)**.

5. Sélectionnez **Done (Terminé)**.

6. Le résumé de la règle conditionnelle/sinon est affiché.

Ajout d'une règle avec l'outil pour PC

1.

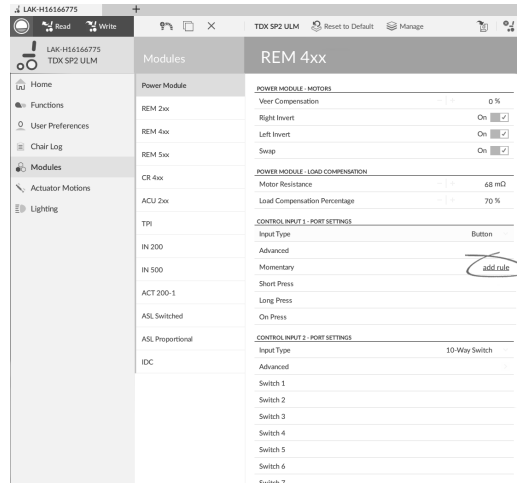


Fig. 9-197

Sélectionnez l'emplacement de l'E/S des commandes souhaité pour afficher le bouton **Add Rule (Ajouter la règle)**.

Affectez la règle de Sortie 1

2.

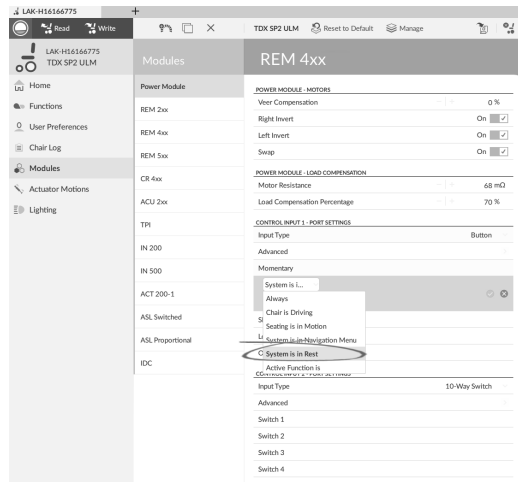


Fig. 9-198

Affectez la condition **System is in Rest (Système en mode pause)** à l'emplacement de la condition.

3.

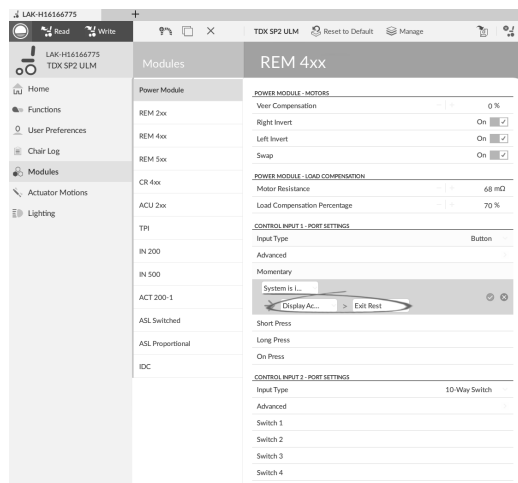


Fig. 9-199

Affectez la sortie **Display Actions (Afficher les actions) → Exit Rest (Quitter le mode pause)** à l'emplacement de la sortie.

4.

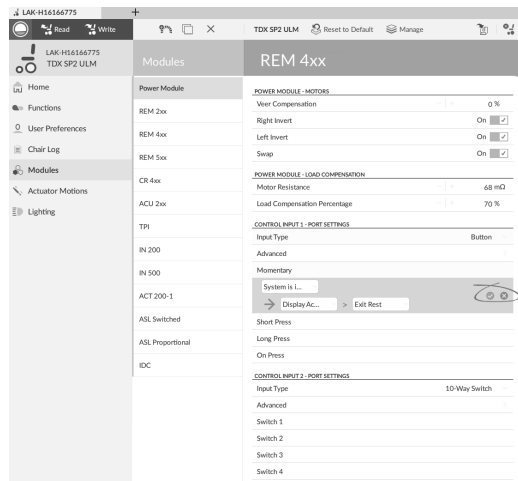


Fig. 9-200

Enregistrez la règle.

Affectez la règle de Sortie 2

5.

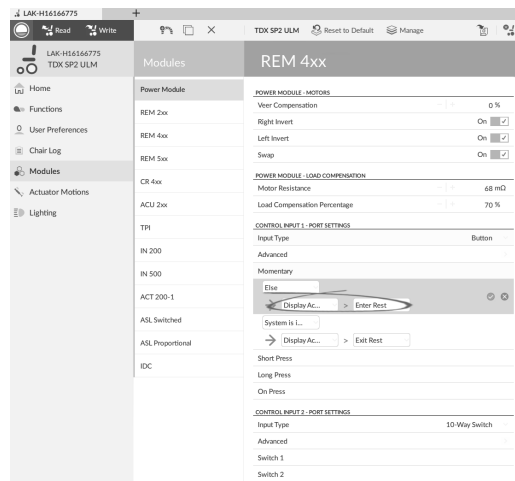


Fig. 9-201

Affectez la condition **Else (Sinon)** à l'emplacement de la condition.

Affectez la sortie **Display Actions (Afficher les actions)** → **Enter Rest (Passer en mode pause)** à l'emplacement de la sortie.

6.

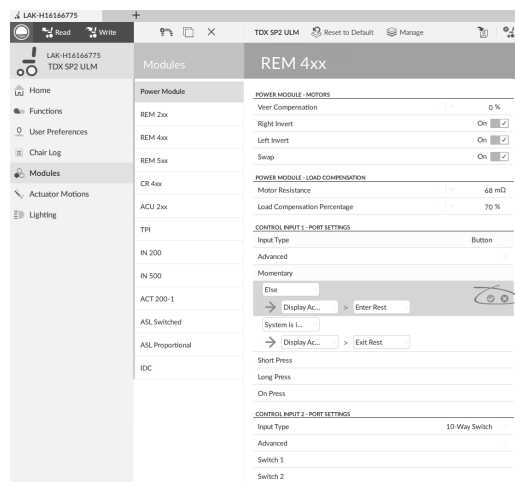



Fig. 9-202


Enregistrez la règle.

9.17 Installation/configuration d'autres commandes à commutateurs

Il existe différents types de commandes à commutateurs, dont les interfaces avec le système varient également. Pour les composants et leurs connexions spécifiques, reportez-vous au tableau ci-dessous.


Composant	Connexion
Tube d'aspiration et expiration pour commande au souffle	Module de commande IN5xx
Système de commande occipitale et au souffle	Module de commande IN5xx
Joystick compact pédiatrique	Module de commande IN5xx
Système de commande occipitale	Port bus (TPI)
Chin Control	Port bus (TPI)
Joystick de commutation unique compact	Port bus (TPI)
Système à quatre commutateurs de proximité	Port bus (TPI)
Interrupteur d'arrêt du manipulateur	Port auxiliaire (module d'alimentation)

 Pour plus d'informations sur l'installation d'une commande au souffle, reportez-vous à la section 9.18 *Installation de la commande au souffle*, page 206

 Pour installer un interrupteur d'arrêt du manipulateur, il suffit de le connecter au module d'alimentation à l'aide du câble d'interface et au connecteur à 4 voies à l'aide du câble de bus ; reportez-vous au schéma de câblage de la section 3.8 *Schémas de câblage*, page 24. Aucune programmation n'est nécessaire.

Programmation avec l'outil iOS

1. Ajoutez un nouveau profil ou ajoutez une fonction utilisateur à un profil existant. Pour plus d'informations sur l'ajout de profils et de fonctions, reportez-vous à la section 9.1 *Actions sur les profils et les fonctions*, page 135
2. Réglez **User Input (Interaction de l'utilisateur)** sur **TPI** ou sur **IN 5xx**, en fonction de l'entrée du composant.

 La procédure à suivre est la même pour les fonctions de conduite, d'assise et de connectivité.

3. Dans l'écran **Home (Accueil)**, ouvrez **Modules** → **IN 5xx** ou **TPI**, en fonction de l'entrée du composant.

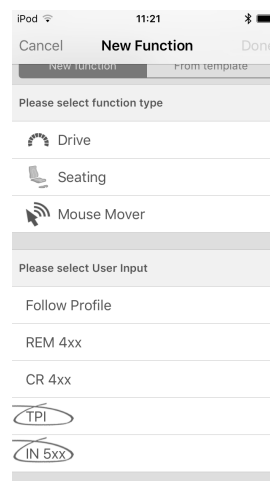


Fig. 9-203

4. Réglez l'option **User Input Configuration (Configuration de l'interaction de l'utilisateur)** sur le composant souhaité.

Les options possibles sont les suivantes :

- Proportional Joystick (Joystick proportionnel) : joystick compact pédiatrique, Chin Control, joystick de commutation unique compact
- Discrete Proportional Joystick (Joystick proportionnel discret) : non utilisé
- Switches (Commutateurs) : système à quatre commutateurs de proximité, système de commande occipitale et au souffle
- Switched Head Array (Système de commande occipitale commutée) : Système de commande occipitale
- Switched Joystick (Joystick de commutation) : non utilisé
- Sip and Puff (commande au souffle) : commande au souffle

5. En fonction du composant, modifiez les autres paramètres. Pour les entrées commutées, notamment les commandes au souffle, les paramètres se trouvent dans **User Preferences (Préférences de l'utilisateur)** ; reportez-vous à la section 5.2.2 *Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)*, page 82.

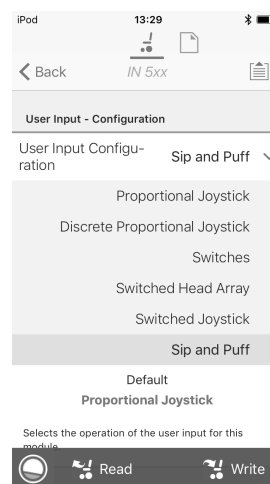



Fig. 9-204

Programmation avec l'outil pour PC

1. Ouvrez **Functions (Fonctions)**.
2. Ajoutez un nouveau profil ou ajoutez une fonction utilisateur à un profil existant. Pour plus d'informations sur l'ajout de profils et de fonctions, reportez-vous à la section 9.1 *Actions sur les profils et les fonctions*, page 135
3. Réglez **Function User Input (Interaction de l'utilisateur pour les fonctions)** sur **Input Module (Module de commande)** ou sur **Third Party (Tiers)**, en fonction de l'entrée du composant.

 La procédure à suivre est la même pour les fonctions de conduite, d'assise et de connectivité.

4. Ouvrez **Modules** → **IN 5xx** ou **TPI**, en fonction de l'entrée du composant.

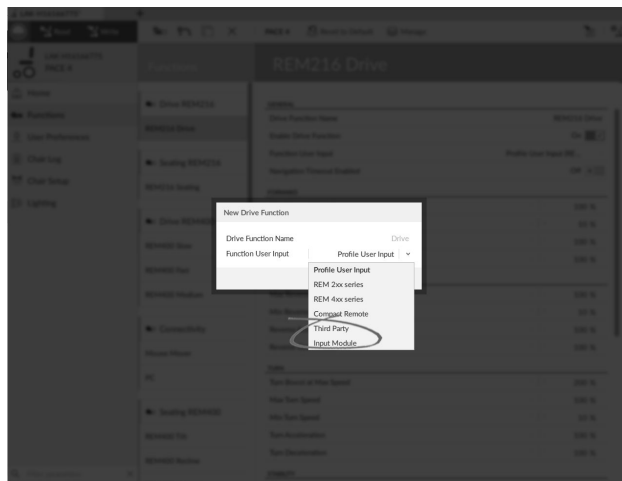


Fig. 9-205

5. Réglez l'option **User Input Configuration (Configuration de l'interaction de l'utilisateur)** sur le composant souhaité.

Les options possibles sont les suivantes :

- Proportional Joystick (Joystick proportionnel) : joystick compact pédiatrique, Chin Control, joystick de commutation unique compact
 - Discrete Proportional Joystick (Joystick proportionnel discret) : non utilisé
 - Switches (Commutateurs) : système à quatre commutateurs de proximité, système de commande occipitale et au souffle
 - Switched Head Array (Système de commande occipitale commutée) : Système de commande occipitale
 - Switched Joystick (Joystick de commutation) : non utilisé
 - Sip and Puff (commande au souffle) : commande au souffle
6. En fonction du composant, modifiez les autres paramètres. Pour les entrées commutées, notamment les commandes au souffle, les paramètres se trouvent dans **User Preferences (Préférences de l'utilisateur)** ; reportez-vous à la section 5.2.2 *Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)*, page 82.

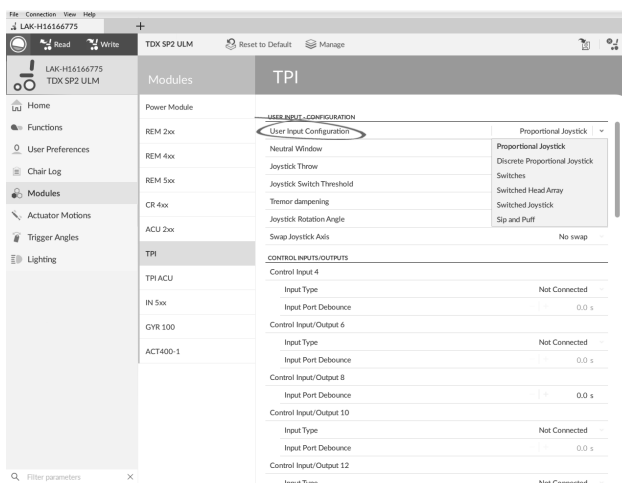


Fig. 9-206

9.18 Installation de la commande au souffle

Un module de commande au souffle est inclus dans le module de commande.

Un module de commande au souffle donne à l'utilisateur la possibilité d'activer quatre entrées numériques en soufflant dans un tube pour indiquer un niveau de pression (douce ou forte) et une direction (aspiration ou expiration). Ces entrées peuvent être utilisées pour contrôler les actions de conduite ou d'assise.

Outil iOS

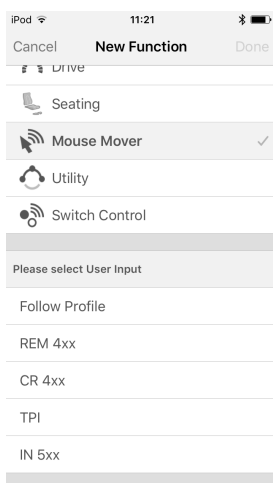


Fig. 9-207

Outil pour PC

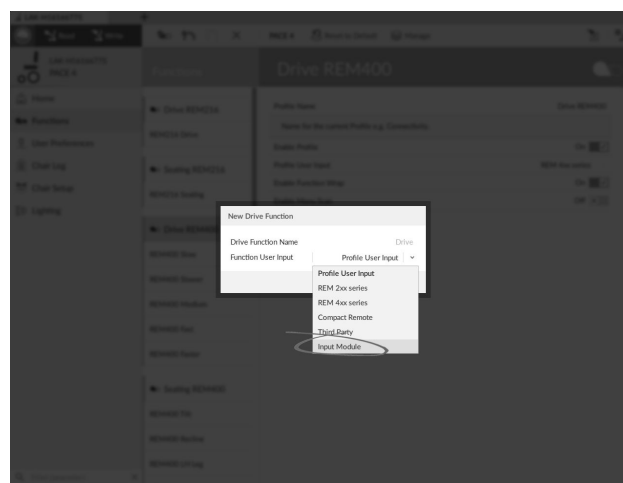



Fig. 9-208

1. Ouvrez **Functions (Fonctions)**.
2. Ajoutez une fonction utilisateur au module de commande au soufflé. Pour plus d'informations sur l'ajout de profils et de fonctions, reportez-vous à la section 9.1 *Actions sur les profils et les fonctions*, page 135
3. Réglez le paramètre **Function User Input (Interaction de l'utilisateur pour la fonction)** sur **Input Module (Module de commande)**.

 La procédure à suivre est la même pour les fonctions de conduite, d'assise et de connectivité.

4. Ouvrez **Modules** → **IN 5xx**.
- 5.

Outil iOS

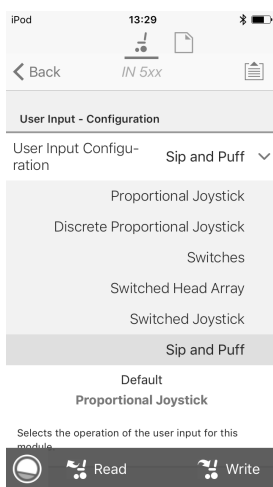


Fig. 9-209

Outil pour PC

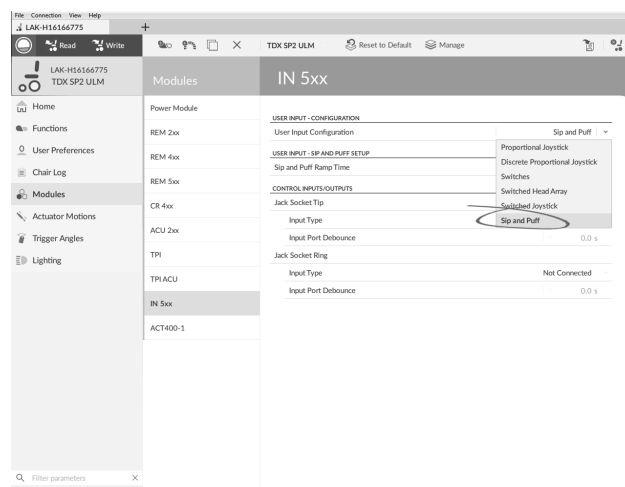



Fig. 9-210

6. Réglez **User Input Configuration (Configuration de l'interaction de l'utilisateur)** sur **Sip and Puff (Commande au soufflé)**. Calibrer le module de commande au soufflé ; reportez-vous à la section 9.18.1 *Calibrage de la commande au soufflé*, page 207
7. Ouvrez **User Preferences (Préférences de l'utilisateur)** pour modifier le comportement du fauteuil lors d'une prise de virage pour les entrées commutées. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section 5.2.2 *Vue d'ensemble User Preferences (Préférences de l'utilisateur)*, page 82.

9.18.1 Calibrage de la commande au soufflé

 Les opérations d'entrée principales, comme la conduite, sont désactivées pendant l'utilisation de l'outil de calibrage. Ceci est une mesure de sécurité visant à prévenir tout fonctionnement intempestif pendant le calibrage.

Il y a trois zones de pression pour chaque direction commandée par pression (commande au soufflé) :

- Zone neutre
- Zone douce
- Zone forte

La réponse du module de commande au souffle à une aspiration ou à une expiration dépend de la zone atteinte par la pression : forte ou douce. Les pressions dans la zone neutre ne sont pas prises en compte.

Étant donné que les utilisateurs ont tous des capacités différentes, le module de commande au souffle peut être calibré de façon à modifier la taille et la position de ces zones. Les zones doivent être définies pour qu'un utilisateur puisse contrôler confortablement et constamment le fauteuil roulant. Un outil de calibrage de la commande au souffle permet de déterminer les seuils de pression qui délimitent les zones. Ces seuils sont les suivants :

- Limite minimale d'expiration douce
- Limite minimale d'expiration forte
- Limite minimale d'aspiration douce
- Limite minimale d'aspiration forte

Pour calibrer le module de commande au souffle, vous devez enregistrer les mesures de pression d'une série d'échantillons de pression effectués par l'utilisateur, puis régler les quatre seuils de pression en conséquence.

Calibrage avec l'outil iOS

1. Dans l'écran **Home (Accueil)**, ouvrez **Modules** → **IN 5xx**.
2. Appuyez sur **Go to Sip And Puff Calibration (Aller au calibrage de la commande au souffle)**.

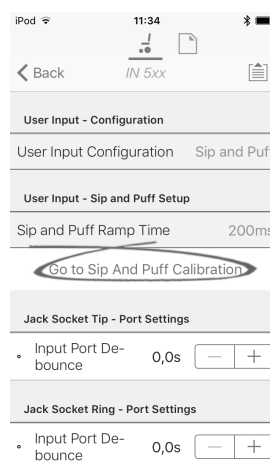


Fig. 9-211

- Ⓐ Zone neutre de l'entrée par aspiration
- Ⓑ Niveau de pression
- Ⓒ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'aspiration douce
- Ⓓ Zone douce de l'entrée par aspiration
- Ⓔ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'aspiration forte
- Ⓕ Zone forte de l'entrée par aspiration
- Ⓖ Zone forte de l'entrée par expiration
- Ⓗ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'expiration forte
- Ⓘ Zone douce de l'entrée par expiration
- Ⓢ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'expiration douce
- Ⓚ Zone neutre de l'entrée par expiration

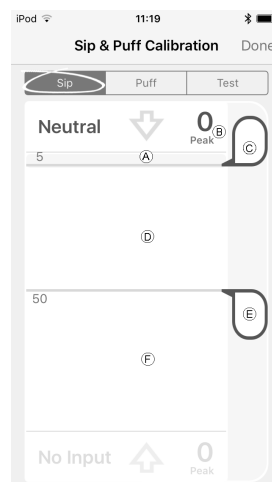


Fig. 9-212

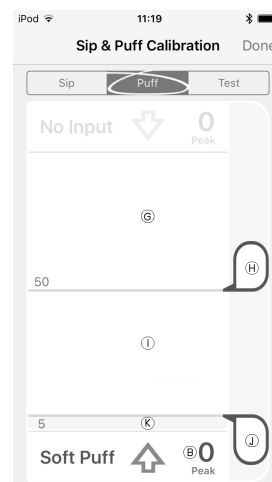


Fig. 9-213

3. Lorsque l'onglet **Sip (Aspiration)** est ouvert, l'utilisateur peut aspirer fortement et aspirer doucement dans un ordre quelconque. Lorsque l'onglet **Puff (Expiration)** est ouvert, l'utilisateur peut expirer fortement et expirer doucement dans un ordre quelconque. Pour chaque commande au souffle, un niveau de pression **B** est enregistré par l'outil de calibrage. En fonction de ces niveaux enregistrés, vous déterminez le niveau qui convient le mieux pour définir chaque seuil de pression.
4. Faites glisser les curseurs de seuil correspondants.
 - Pour l'aspiration douce, placez le curseur de seuil **C** en le faisant glisser juste au-dessus de l'aspiration douce de l'utilisateur. Toute pression ultérieure au-dessus du curseur de seuil **C** est en zone neutre **A** et n'est pas prise en compte. Une pression en dessous du curseur de seuil **C** et du curseur de seuil **E** se trouve en zone douce **D** et est considérée comme aspiration douce.
 - Pour l'aspiration forte, placez le curseur de seuil **E** en le faisant glisser juste au-dessus de l'aspiration forte de l'utilisateur. Une pression au-dessus du curseur de seuil **E** n'est pas considéré comme aspiration forte. Une pression en dessous du curseur de seuil **E** se trouve en zone forte **F** et est considérée comme aspiration forte.
 - Pour l'expiration douce, placez le curseur de seuil **I** en le faisant glisser juste au-dessous de l'expiration douce de l'utilisateur. Toute pression ultérieure en dessous du curseur de seuil **I** est en zone neutre **K** et n'est pas prise en compte. Une pression au-dessus du curseur de seuil **I** et en dessous du curseur de seuil **H** se trouve en zone douce **J** et est considérée comme expiration douce.
 - Pour l'expiration forte, placez le curseur de seuil **H** en le faisant glisser juste en dessous de l'expiration forte de l'utilisateur. Une pression en dessous du curseur de seuil **H** n'est pas considérée comme expiration forte. Une pression au-dessus du curseur de seuil **H** se trouve en zone forte **G** et est considérée comme expiration forte.

Calibrage avec l'outil pour PC

1. Ouvrez **Connection (Connexion)** dans la barre de menus.
2. Sélectionnez **Sip and Puff Calibration (Calibrage de la commande au souffle)**.



Fig. 9-214

- Ⓐ Zone forte de l'entrée par expiration
- Ⓑ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'expiration forte
- Ⓒ Zone douce de l'entrée par expiration
- Ⓓ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'expiration douce
- Ⓔ Zone neutre de l'entrée par expiration
- Ⓕ Zone neutre de l'entrée par aspiration
- Ⓖ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'aspiration douce
- Ⓗ Zone douce de l'entrée par aspiration
- Ⓘ Curseur de seuil pour le réglage de la limite minimale de l'aspiration forte
- ⓵ Zone forte de l'entrée par aspiration

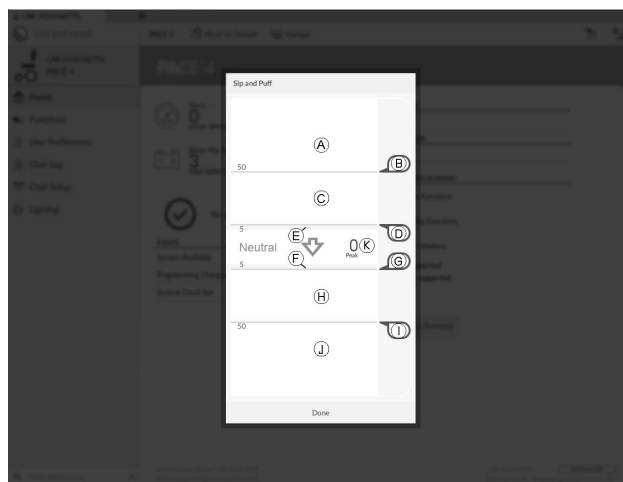


Fig. 9-215

3. L'utilisateur peut expirer fortement, expirer doucement, aspirer fortement et aspirer doucement dans un ordre quelconque. Pour chaque commande au souffle, un niveau de pression Ⓚ est enregistré par l'outil de calibrage. En fonction de ces niveaux enregistrés, vous déterminez le niveau qui convient le mieux pour définir chaque seuil de pression.
4. Faites glisser les curseurs de seuil correspondants.
 - Pour l'expiration douce, placez le curseur de seuil Ⓓ en le faisant glisser juste en dessous de l'expiration douce de l'utilisateur. Toute pression ultérieure en dessous du curseur de seuil Ⓓ est en zone neutre Ⓔ et n'est pas prise en compte. Une pression au-dessus du curseur de seuil Ⓓ et en dessous du curseur de seuil Ⓑ se trouve en zone douce Ⓒ et est considérée comme expiration douce.
 - Pour l'expiration forte, placez le curseur de seuil Ⓑ en le faisant glisser juste en dessous de l'expiration forte de l'utilisateur. Une pression en dessous du curseur de seuil Ⓑ n'est pas considérée comme expiration forte. Une pression au-dessus du curseur de seuil Ⓑ se trouve en zone forte Ⓐ et est considérée comme expiration forte.
 - Pour l'aspiration douce, placez le curseur de seuil Ⓖ en le faisant glisser juste au-dessus de l'aspiration douce de l'utilisateur. Toute pression ultérieure au-dessus du curseur de seuil Ⓖ est en zone neutre Ⓕ et n'est pas prise en compte. Une pression en dessous du curseur de seuil Ⓖ et du curseur de seuil Ⓘ se trouve en zone douce Ⓗ et est considérée comme aspiration douce.
 - Pour l'aspiration forte, placez le curseur de seuil Ⓘ en le faisant glisser juste au-dessus de l'aspiration forte de l'utilisateur. Une pression au-dessus du curseur de seuil Ⓘ n'est pas considérée comme aspiration forte. Une pression en dessous du curseur de seuil Ⓘ se trouve en zone forte ⓵ et est considérée comme aspiration forte.

Durée de rampe du système de commande au souffle

Le paramètre **Sip and Puff Ramp Time (Durée de rampe de la commande au souffle)** définit la durée pendant laquelle une entrée de pression doit rester en zone douce avant de pouvoir être enregistrée comme aspiration ou expiration douce. Par conséquent, ce paramètre fournit également :

- Le délai nécessaire pour qu'un utilisateur passe de la zone neutre à la zone forte
- Un filtre anti-bruit (pressions accidentelles) aux limites des zones.

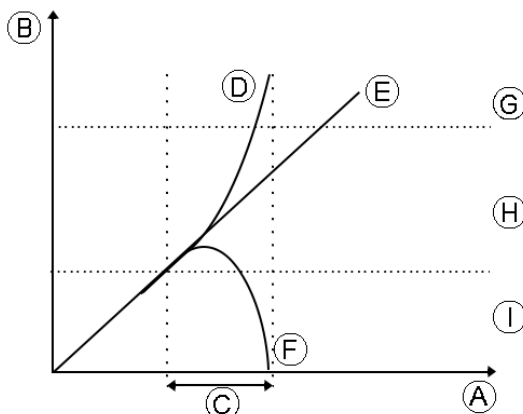


Fig. 9-216

La durée de rampe © commence au point où l'entrée de pression ④, ⑤ ou ⑥ pénètre en zone douce ④, depuis la zone neutre ①, lorsque la pression augmente, ou bien depuis la zone forte ⑤, lorsque la pression diminue. Une entrée de pression ④ qui atteint la zone forte avant la fin de la durée de rampe est enregistrée comme aspiration ou expiration forte. Une entrée de pression ⑤ dans la zone douce à la fin de la durée de rampe est enregistrée comme aspiration ou expiration douce. Les entrées de pression ⑥ qui se terminent en zone neutre avant l'expiration de la durée de rampe ne sont pas enregistrées comme entrées.

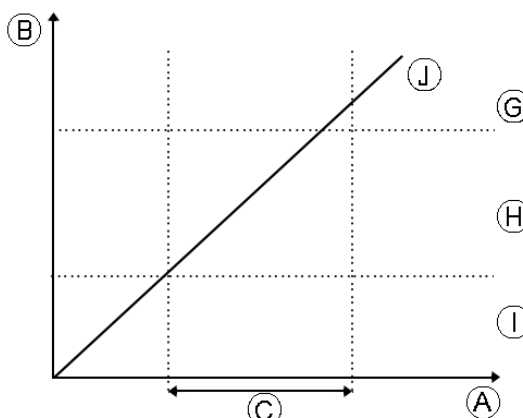


Fig. 9-217

Lors de la configuration du paramètre **Sip and Puff Ramp Time (Durée de rampe de la commande au souffle)**, il faut prendre en considération les utilisateurs qui ne peuvent pas produire une aspiration ou une expiration forte dans les limites de la durée de rampe. Si la durée de rampe est trop basse, il est possible qu'un utilisateur ne soit pas capable d'atteindre la zone forte ⑤ à temps et qu'une aspiration ou une expiration douce soit enregistrée au lieu de l'aspiration ou de l'expiration forte voulue. Pour les utilisateurs qui ont besoin de davantage de temps pour atteindre la zone forte, la durée de rampe © doit être allongée, de façon à ce que l'entrée de pression ① soit enregistrée comme aspiration ou expiration forte.

Outil iOS

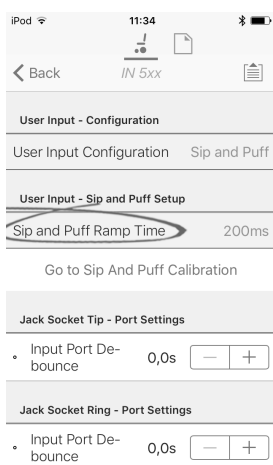


Fig. 9-218

Outil pour PC

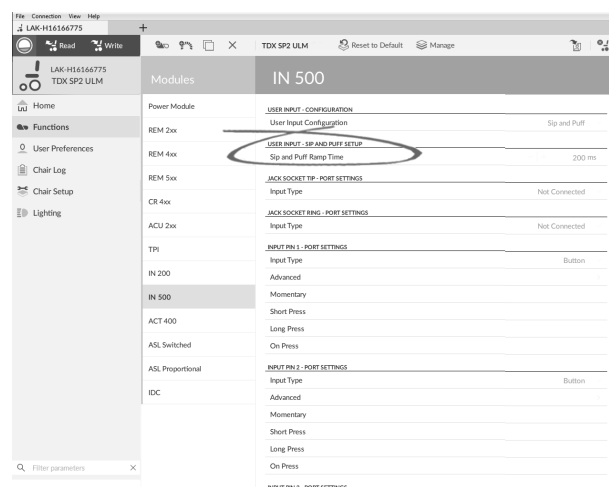


Fig. 9-219

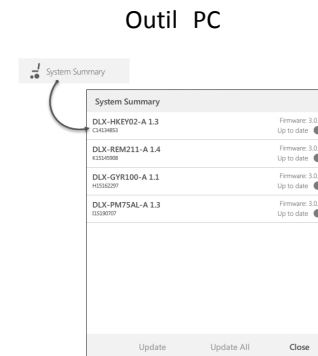
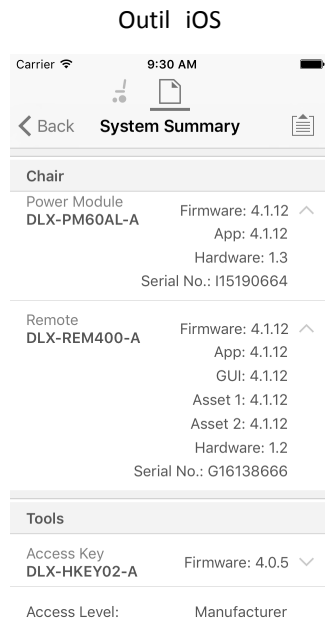
1. Ouvrez **Modules** → **IN 5xx**.
2. Modifiez le paramètre **Sip and Puff Ramp Time (Durée de rampe de la commande au souffle)**.

10 Diagnostics

Options de diagnostic :

- Récapitulatif du système
- Erreurs actives
- Journal des événements
- Statistiques du fauteuil roulant
- Diagnostics en temps réel

10.1 Affichage du récapitulatif du système



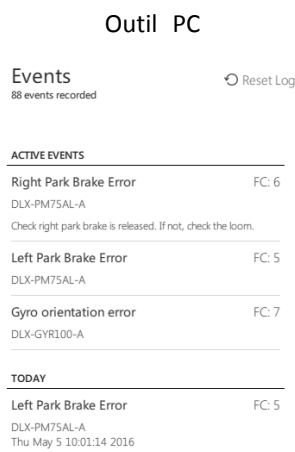
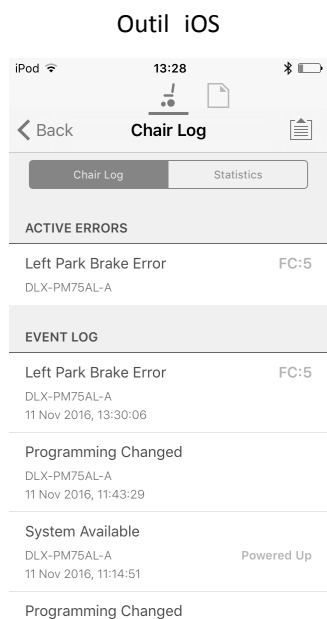
Cliquez sur le bouton **System Summary** (Récapitulatif du système) pour accéder à l'écran **System Summary** (Récapitulatif du système).

L'écran **System Summary** (Récapitulatif du système) affiche des informations détaillées sur les modules connectés au système, telles que :

- modules connectés,
- version logicielle du module,
- numéro de série du module,
- niveau d'accès de la LiNX Access Key (Clé d'accès LiNX).

Cliquez sur le bouton **Back** (Retour) ou **Close** (Fermer) pour quitter l'écran **System Summary** (Récapitulatif du système).

10.2 Affichage des erreurs actives



Cliquez sur le bouton **Active Errors** (Erreurs actives) pour afficher les erreurs en cours, le cas échéant. Chaque entrée de ce journal indique l'erreur, son code clignotant (FC5, par exemple) et le composant dans lequel l'erreur s'est produite. Cliquez sur l'entrée pour accéder à une description de l'erreur accompagnée d'informations utiles.

Cliquez sur le bouton **Back** (Retour) ou **Close** (Fermer) pour quitter l'écran **Active Errors** (Erreurs actives).

10.3 Affichage des statistiques du fauteuil roulant

Ouvrez le **Chair Log (Journal du fauteuil)** pour afficher une liste complète des statistiques du système. Les statistiques du fauteuil roulant sont rangées dans deux catégories :

- Utilisation de la batterie
- Statistiques de conduite

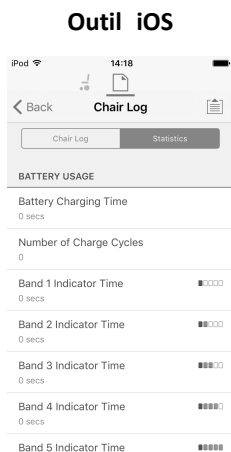


Fig. 10-1

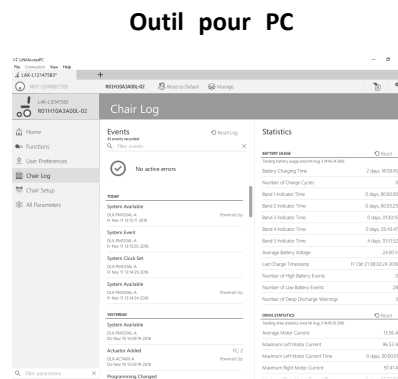


Fig. 10-2

Lecture des statistiques d'utilisation de la batterie

Pour afficher des informations complémentaires sur une statistique de la batterie, cliquez sur la statistique voulue. Une description utile s'affiche alors dans le volet d'aide.

Les statistiques disponibles sont détaillées dans le tableau suivant.

Statistiques d'utilisation de la batterie	Détails
Temps de charge de la batterie	Durée pendant laquelle les batteries ont été chargées.
Nombre de cycles de charge	Nombre de fois où les batteries ont été chargées.

Statistiques d'utilisation de la batterie	Détails
Temps témoin tranche 1	Temps total d'utilisation du système LiNX avec une charge comprise entre 0 et 20 %.
Temps témoin tranche 2	Temps total d'utilisation du système LiNX avec une charge comprise entre 20 et 40 %.
Temps témoin tranche 3	Temps total d'utilisation du système LiNX avec une charge comprise entre 40 et 60 %.
Temps témoin tranche 4	Temps total d'utilisation du système LiNX avec une charge comprise entre 60 et 80 %.
Temps témoin tranche 5	Temps total d'utilisation du système LiNX avec une charge comprise entre 80 et 100 %.
Tension moyenne de la batterie	Tension moyenne de la batterie sur les 31 derniers jours.
Tampon horaire de la dernière recharge	Date et heure auxquelles les batteries ont été mises en charge pour la dernière fois.
Nombre d'événements de surcharge de la batterie.	Nombre d'avertissements de surcharge de la batterie.
Nombre d'événements de batterie faible	Nombre d'avertissements de batterie faible.
Nombre d'avertissements de décharge profonde	Nombre d'avertissements de décharge profonde.
Dernière réinitialisation de l'utilisation de la batterie	Date à laquelle ces statistiques ont été réinitialisées pour la dernière fois.

Réinitialisation des statistiques d'utilisation de la batterie

1.

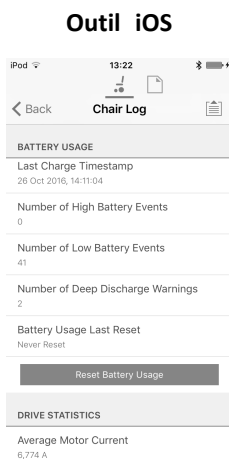


Fig. 10-3

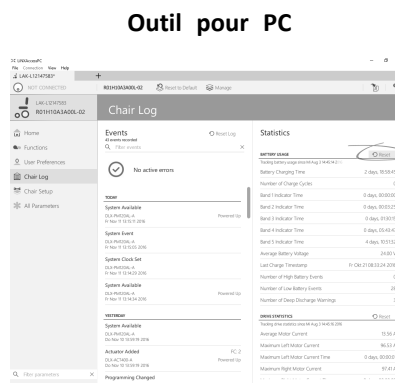


Fig. 10-4

Cliquez sur le bouton **Reset Battery Usage (Réinitialiser l'utilisation de la batterie)**.

2.

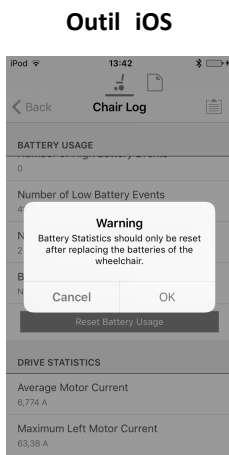


Fig. 10-5



Fig. 10-6

Cliquez sur **OK** ou **Yes (Oui)** pour continuer.

Lecture des statistiques de conduite

Pour afficher des informations complémentaires sur une statistique de conduite, cliquez sur la statistique voulue. Une description s'affiche alors dans le volet d'aide.

Les statistiques disponibles sont détaillées dans le tableau suivant.

Statistique de conduite	Détails
Intensité moyenne des moteurs	Intensité moyenne consommée par l'ensemble des moteurs pendant la conduite.
Intensité maximale moteur gauche	Pic d'intensité mesuré pour le moteur.
Durée de consommation maximale de courant pour le moteur gauche	Durée de consommation maximale de courant pour la conduite.
Intensité maximale moteur droit	Pic d'intensité mesuré pour le moteur.
Durée de consommation maximale de courant pour le moteur droit	Durée de consommation maximale de courant pour la conduite.
Durée de mise sous tension	Durée totale de mise sous tension du module d'alimentation du fauteuil roulant.
Temps de conduite	Durée totale de conduite du fauteuil roulant
Temps de conduite moyen	Temps de conduite moyen.
Temps proche de limite d'intensité maximale	Durée pendant laquelle l'intensité est restée dans le seuil maximum de 20 %.
Distance de trajet	La distance totale parcourue par ce fauteuil roulant en mètres depuis sa réinitialisation par l'utilisateur.
Distance totale parcourue	La distance totale parcourue par ce fauteuil roulant depuis sa réinitialisation par un fournisseur.
Dernière réinitialisation des statistiques de conduite	Date à laquelle ces statistiques ont été réinitialisées pour la dernière fois.

Réinitialisation des statistiques de conduite

1.

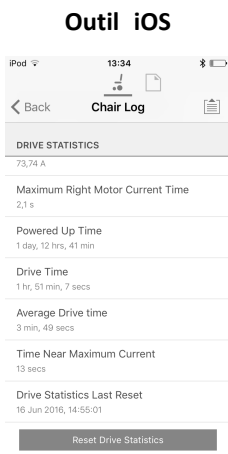


Fig. 10-7

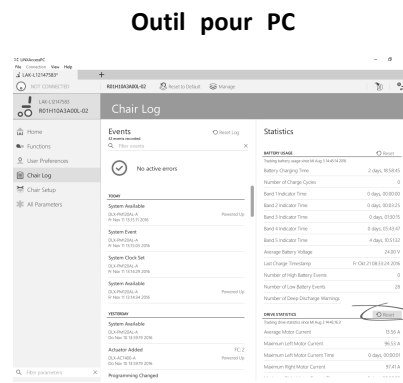


Fig. 10-8

Cliquez sur le bouton **Reset Drive Statistics (Réinitialiser les statistiques de conduite)**.

2.

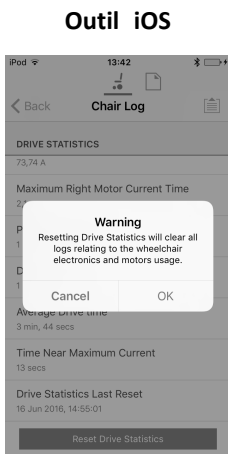


Fig. 10-9



Fig. 10-10

Cliquez sur **OK** ou **Yes (Oui)** pour continuer.

Cliquez sur le bouton **Back (Retour)** ou **Close (Fermer)** pour quitter l'écran **Chair Statistics (Statistiques du fauteuil roulant)**

10.4 Affichage des diagnostics en temps réel

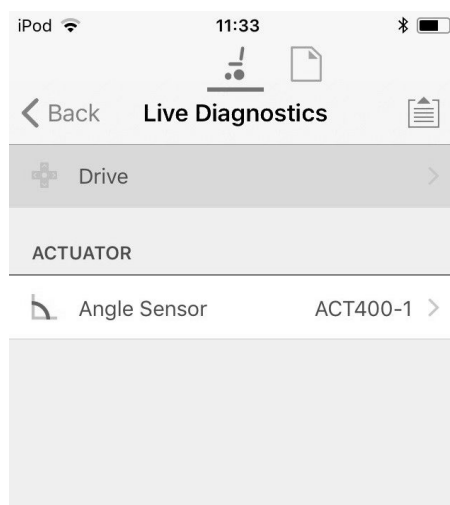


Fig. 10-11

Les diagnostics en temps réel ne sont disponibles que si l'outil LINX Access pour iOS est connecté à un fauteuil roulant. Les paramètres (reportez-vous à la section *Liste des paramètres, page 218*) de l'écran Live Diagnostics (Diagnostics en temps réel) se répartissent dans deux catégories :

- Conduite, et
- Vérins.

Liste des paramètres

Drive (Conduite)

Demande de vitesse (%)

Demande de braquage (%)

Moteur gauche

- Tension (V)
- Intensité (A)
- Résistance ($m\Omega$)

Moteur droit

- Tension (V)
- Intensité (A)
- Résistance ($m\Omega$)

Tension de la batterie (V)

Compteur de vitesse (%)

Actuators (Vérins)

Angle du capteur (°)

1. Cliquez sur le bouton Live Diagnostics (Diagnostics en temps réel).
2. Cliquez sur la catégorie voulue pour afficher les données et graphiques en temps réel.
3. Cliquez deux fois sur le bouton Back (Retour) pour quitter l'écran Live Diagnostics (Diagnostics en temps réel).

10.5 Effacement du journal d'événements

Cette fonctionnalité n'est disponible que si le fauteuil roulant est en mode **Connection context** (Contexte Connexion).

Outil PC



Pour effacer le journal d'événements, cliquez sur le bouton **Reset Log** (Réinitialiser le journal) dans la partie supérieure des journaux.

11 Structure des noms de programme

Par défaut, le nom du fichier, le nom du programme et le nom du système correspondent à la configuration du fauteuil roulant. Vous pouvez remplacer le nom du programme par un nom plus explicite.

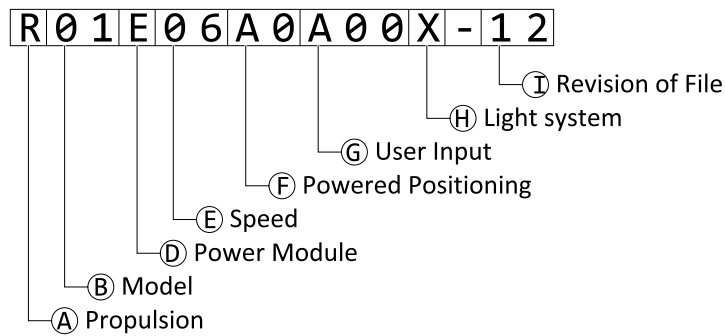


Fig. 11-1 Exemple de nom de programme Kite (moteur à deux pôles, conduite uniquement) utilisant le format de nommage utilisé jusqu'au mois de juillet 2018

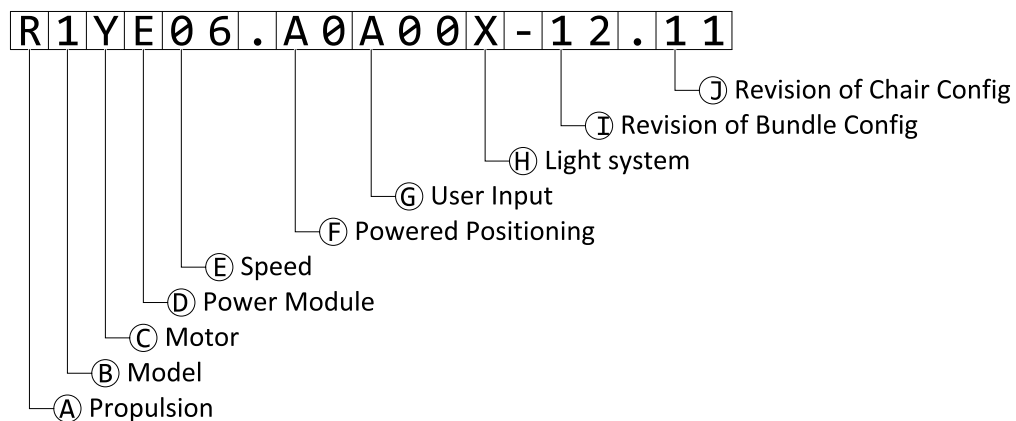


Fig. 11-2 Exemple de nom de programme Kite (moteur à deux pôles, conduite uniquement) utilisant le format de nommage utilisé à compter du mois d'août 2018

(A)	Propulsion
(B)	Modèle
(C)	Moteur
(D)	Module d'alimentation
(E)	Vitesse
(F)	Positionnement électrique
(G)	Interaction de l'utilisateur
(H)	Système d'éclairage
(I)	Révision du fichier ou de la configuration groupés
(J)	Révision de la configuration du fauteuil

11.1 Format de nommage

	Jusqu'en juillet 2018	À compter d'août 2018
Ⓐ	R = Traction roue arrière C = Traction roue centrale F = Traction roue avant	
Ⓑ	01 = Kite 02 = TDX SP2 - Moteurs hérités 12 = TDX SP2 - Moteurs 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 utilisé 7 = Stream 8 = Pronto M41 9 = AVIVA
Ⓒ	Non utilisé. Inclus dans Ⓑ.	Z = Moteur en ligne Y = 2 pôles (vitesse réduite) X = 2 pôles (vitesse élevée) W = 4 pôles hérité (vitesse réduite) V = 4 pôles hérité (vitesse élevée) U = 4 pôles hérité (HD) T = DuraWatt (vitesse réduite) S = DuraWatt (vitesse élevée) R = DuraWatt (ultra haute vitesse) Q = OPS Drive (vitesse réduite) P = OPS Drive (vitesse élevée) O = OPS Drive (vitesse réduite)
Ⓓ		A = non utilisé B = non utilisé C = DLX-PM60 D = non utilisé E = DLX-PM75 F = DLX-PM75AL G = DLX-PM120 H = DLX-PM120AL

	Jusqu'en juillet 2018	À compter d'août 2018
⑤		03 06 08 10 12
⑥	<p>A1 = Inclinaison électrique « pivot fixe » (20°) A2 = Inclinaison d'assise électrique (30°), décalage du CdG A3 = Lift de l'assise et inclinaison d'assise électrique (300 mm, 30°), décalage du CdG A4 = Inclinaison d'assise électrique (12°) A5 = Lift de l'assise et inclinaison d'assise électrique (300 mm, 28°), décalage du CdG A6 = Lift de la colonne et inclinaison d'assise « pivot fixe » inclinaison d'assise (250 mm, 25°) A7 = Recaro avec inclinaison d'assise « pivot fixe » (25°) A8 = Recaro avec lift de la colonne et inclinaison d'assise « pivot fixe » inclinaison d'assise (250 mm, 25°) A9 = Ultra Low Maxx avec inclinaison d'assise (50°), décalage du CdG B0 = Ultra Low Maxx avec lift et inclinaison d'assise (300 mm, 45°), décalage du CdG</p>	<p>Drive only (Conduite uniquement) A0 = sans vérins³ Standard seat / Modulite seat (Assise Standard/Modulite) A1 = Inclinaison électrique « pivot fixe » (20°) A2 = Inclinaison d'assise électrique (30°), décalage du CdG A3 = Lift et inclinaison d'assise (300 mm, 30°), décalage du CdG A4 = Lift de la colonne et inclinaison d'assise « pivot fixe » inclinaison d'assise (250 mm, 25°) Max seat (Assise Max) B1 = Inclinaison d'assise électrique « pivot fixe » 25° B2 = Lift et inclinaison d'assise (300 mm, 28°), décalage du CdGB2 = Lifter & tilt (300 mm, 28°), CoG shift l'assise Recaro, C1 = Inclinaison d'assise électrique « pivot fixe » (25°) C2 = Lift de la colonne et inclinaison d'assise « pivot fixe » inclinaison d'assise (250 mm, 25°) Siège Ultra Low Maxx D1 = Inclinaison d'assise électrique (50°), décalage du CdG + LNX D2 = Lift de l'assise et inclinaison d'assise (300 mm, 45°), décalage du CdG + LNX D3 = Inclinaison d'assise électrique (50°), décalage du CdG + ADP D4 = Lift et inclinaison d'assise (300 mm, 45°), décalage du CdG + ADP D5 = Inclinaison d'assise électrique (50°), décalage du CdG + Pivot Plus D6 = Lift et inclinaison d'assise (300 mm, 45°), décalage du CdG + Pivot Plus</p>

3. Si le système d'éclairage est équipé : utilisez le profil A1, B1 ou C1 (en fonction de l'assise)

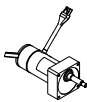
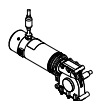
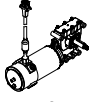
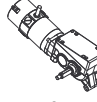
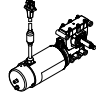
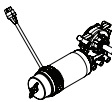
	Jusqu'en juillet 2018	À compter d'août 2018
Ⓒ	A00 = DLX-REM1XX/DLX-REM2XX + DLX-REM050 A01 = DLX-REM2XX + LNX A02 = DLX-REM2XX + ADP A02 = DLX-REM2XX + ADP A03 = DLX-REM2XX + Pivot Plus A04 = DLX-REM2XX/400 + ACU200 B01 = DLX-REM400 + 4Q-P + LNX B02 = DLX-REM400 + 4Q-P + ADP B03 = DLX-REM400 + 4Q-P + 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 = Traditionnel L = LED X = sans système d'éclairage ^{5,6}
①	Révision du fichier	Révision de la configuration groupée
②	Non utilisé. Inclus dans ①.	Révision de la configuration du fauteuil

4. À utiliser exclusivement si le fauteuil roulant est équipé d'un système DLX-REM1XX ou DLX-REM050. Dans le cas contraire, le profil A04 doit être utilisé.

5. Si seuls des programmes avec système d'éclairage activé sont disponibles : le profil LED doit être utilisé à la place.

6. Le système d'éclairage est désactivé par défaut dans les programmes Ultra Low Maxx. Reportez-vous aux sections *Modification des paramètres d'éclairage* et *9.7 Modification des paramètres d'éclairage, page 150* pour plus d'informations sur l'activation du système d'éclairage.

11.2 Utilisation des matrices

Modèle	Moteur												
													
	En ligne (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	

Moteur		Type de module d'alimentation LiNX	Vitesse				
			03	06	08	10	12
Z	Moteur en ligne	DLX-PM60	X	X	X	-	-
Y	2 pôles (vitesse réduite)	DLX-PM75 / DLX-PM75AL	X	X	-	-	-
X	2 pôles (vitesse élevée)		-	-	X	X	-
W	4 pôles hérité (vitesse réduite)	DLX-PM120 / DLX-PM120AL	X	X	-	-	-
V	4 pôles hérité (vitesse élevée)		-	-	X	X	-
U	4 pôles hérité (HT)		-	X	-	-	-
T	DuraWatt (vitesse réduite)		-	X	-	-	-
S	DuraWatt (vitesse élevée)		-	-	X	X	-
R	DuraWatt (ultra haute vitesse)		-	-	-	X ⁷	X
Q	OPS Drive (vitesse réduite)		X	X	-	-	-
P	OPS Drive (vitesse élevée)		-	-	-	X	-
O	OPS Drive (ultra haute vitesse)		-	-	-	-	X

Modèle	Positionnement électrique			
	Assise Standard / Modulite	Max seat (Assise Max)	l'assise Recaro,	Siège Ultra Low Maxx
AVIVA FX	X	-	-	X
AVIVA RX	X	-	-	X
Bora/Spectra XTR	X	X	-	-
Fox	X	-	-	-

7. France uniquement

Modèle	Positionnement électrique			
	Assise Standard / Modulite	Max seat (Assise Max)	l'assise Recaro,	Siège Ultra Low Maxx
Kite	x	x	-	-
Storm ⁴ , Storm ⁴ X-plore	x	-	x	-
Storm ⁴ Max	x	x	-	-
TDX SP2	x	x	-	x



Belgium & Luxemburg:

Invacare nv
Autobaan 22
B-8210 Loppem
Tel: (32) (0)50 83 10 10
Fax: (32) (0)50 83 10 11
marketingbelgium@invacare.com
www.invacare.be

Canada:

Invacare Canada L.P.
570 Matheson Blvd East, Unit 8
CDN Mississauga, On. L4Z 4G4
Phone: (905) 890 8300
Toll Free: 800.668.5324
www.pro.invacare.ca

France:

Invacare Poirier SAS
Route de St Roch
F-37230 Fondettes
Tel: (33) (0)2 47 62 64 66
contactfr@invacare.com
www.invacare.fr

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



FR
Cet appareil,
ses accessoires,
cordons et batteries
se recyclent

REPRISE
À LA LIVRAISON
OU
À DÉPOSER
EN MAGASIN
OU
À DÉPOSER
EN DÉCHÈTERIE

Points de collecte sur www.quefairedemesdechets.fr
Privilégiez la réparation ou le don de votre appareil !

