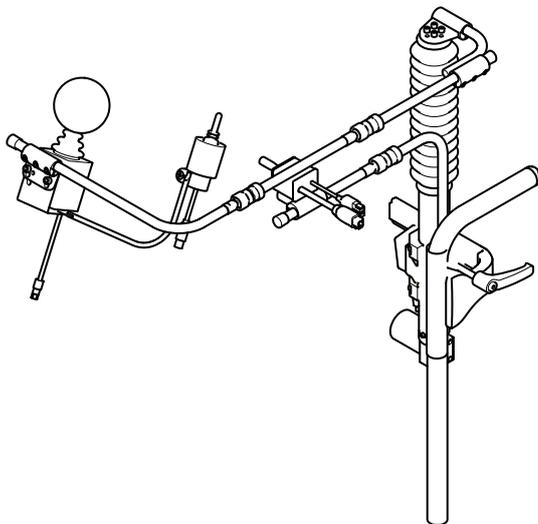


# Invacare® Chin Control

Supplément au manuel d'utilisation du fauteuil roulant électrique

fr **Manipulateur**  
Manuel d'utilisation



Ce manuel DOIT être remis à l'utilisateur du produit.  
Lire ce manuel AVANT d'utiliser ce produit, et le conserver en cas de besoin.



**Yes, you can.®**

© 2016 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 spécifications des produits sans préavis.

# Sommaire

<b>I Généralités</b>	<b>4</b>
1.1 À propos de ce manuel	4
1.2 Symboles figurant dans ce manuel	4
1.3 Utilisation prévue	4
1.4 Conformité aux normes	4
1.5 Garantie	5
1.6 Durée de vie	5
<b>2 Composants et fonction</b>	<b>6</b>
2.1 Pièces principales	6
2.2 Étiquettes figurant sur le produit	8
<b>3 Réglages (Mise en service)</b>	<b>10</b>
3.1 Informations générales sur l'installation	10
3.2 Câblage	10
3.3 Réglage de la position des joysticks et du manipulateur	11
3.4 Réglage de la hauteur du joystick de liaison	12
3.5 Rotation du manipulateur RJM/RJM-LF	12
<b>4 Utilisation</b>	<b>14</b>
4.1 Manipulateur RJM/RJM-LF	14
4.1.1 Utilisation du joystick	14
4.1.2 Bouton de mode	14
4.1.3 Indicateurs d'informations	15
4.1.4 Témoin de jauge de batterie	16
4.1.5 Témoin d'assistant	17
4.1.6 Mode de verrouillage	17
4.1.7 Mode de configuration	17
4.2 Mise en marche et arrêt du manipulateur	18
4.3 Déplacement du Chin Control	18
4.4 Conduite du fauteuil roulant à l'aide du Chin Control	21
4.5 Utilisation des options de réglage électriques	22

4.5.1 Dispositif de levage et limiteur de vitesse	22
---	----

<b>5 Maintenance</b>	<b>24</b>
5.1 Maintenance	24
5.2 Entretien de la liaison du Chin Control	24
5.3 Serrage de la liaison électrique	25
<b>6 Résolution de problèmes</b>	<b>26</b>
6.1 Informations générales sur le dépannage	26
6.2 OONAPU	26
6.3 Indication de blocage de la conduite	26
6.4 Indication des anomalies	27
6.5 Traitement des anomalies du manipulateur compact	28

# I Généralités

## I.1 À propos de ce manuel

Ce document complète la documentation portant sur le fauteuil roulant.

Ce produit-ci ne porte pas le label CE mais il fait partie d'un produit conforme à la directive européenne 93/42/CEE sur les dispositifs médicaux. Il est par conséquent couvert par le logo CE du fauteuil roulant électrique. Pour plus d'informations, reportez-vous à documentation du fauteuil roulant électrique.

## I.2 Symboles figurant dans ce manuel

Dans ce manuel, les mises en garde sont signalées par des symboles. Ces pictogrammes sont accompagnés d'un en-tête indiquant le niveau de danger.



### 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.



### IMPORTANT

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



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

Outils :



Ce symbole identifie divers outils, composants et autres éléments qui sont nécessaires à l'exécution de certaines tâches. N'exécutez pas ces tâches si vous ne disposez pas des outils répertoriés.

## I.3 Utilisation prévue

Le Chin Control est un composant du système de commande du fauteuil roulant, conçu pour permettre aux utilisateurs d'interagir avec le système. Le Chin Control permet à l'utilisateur de piloter les fonctions motrices, ainsi que les modules et les équipements tiers compatibles associés, tels qu'ils sont configurés et connectés dans le système de commande du fauteuil roulant. Le contrôle peut être étendu à toutes les fonctions fournies par le système de commande du fauteuil roulant, ou être limité par configuration à un utilisateur particulier.

Le Chin Control n'est pas destiné aux utilisateurs qui ne sont pas capables de différencier les couleurs afin de déterminer précisément l'état de charge de la batterie, dans la mesure où la jauge de batterie du Chin Control est le seul moyen d'effectuer cette évaluation.

Un manipulateur principal doit être installé pour fournir une indication visuelle de l'état du système si les informations affichées sur le Chin Control sont insuffisantes pour l'utilisateur.

## I.4 Conformité aux normes

Conformément à la classification de l'appareil, le manipulateur ACS2 est conçu pour permettre au fabricant du fauteuil roulant de se conformer aux exigences pertinentes de la directive européenne 93/42/CEE sur les dispositifs médicaux.

Le manipulateur ACS2 a été conçu de manière à ce que la combinaison du fauteuil roulant et du contrôleur, ainsi que des accessoires applicables, soit conforme aux exigences essentielles de la MDD en adoptant les clauses pertinentes des normes harmonisées EN12184 et EN12182.

## **1.5 Garantie**

Les modalités et conditions font partie des modalités et conditions générales spécifiques aux différents pays de vente du produit.

## **1.6 Durée de vie**

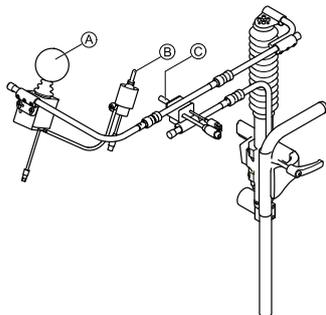
Dans le cas de ce produit, notre entreprise part d'une durée de vie de cinq ans dans la mesure où le produit est utilisé conformément à sa finalité et que toutes les indications relatives à la maintenance et au service après-vente sont respectées. Cette durée de vie peut même être dépassée lorsque le produit est soigneusement traité, entretenu et utilisé et qu'aucune limite technique ne résulte de la poursuite du développement scientifique et technique. La durée de vie peut aussi être considérablement raccourcie suite à utilisation extrême et emploi non conforme. La fixation de la durée de vie par notre entreprise ne constitue pas une garantie supplémentaire.

## 2 Composants et fonction

### 2.1 Pièces principales

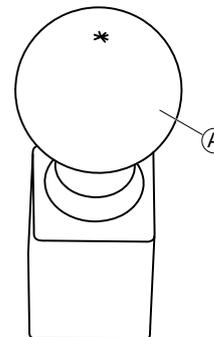
Le Chin Control comprend le manipulateur DX-RJM, DX2-RJM ou DX2-RJM-LF et deux joysticks supplémentaires.

#### Présentation



A	Manipulateur DX-RJM/DX2-RJM/DX2-RJM-LF
B	Joystick de commutation
C	Joystick de liaison

### Manipulateur DX-RJM

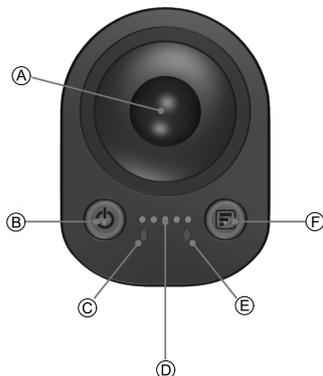


A	Joystick	Permet d'effectuer des options de réglage et de contrôler la vitesse et la direction
---	----------	--

### Manipulateur DX-DX2/RJM/DX2-RJM-LF

Les manipulateurs DX2-RJM et DX2-RJM-LF sont des manipulateurs secondaires compacts, conçus pour offrir une interface simple à l'utilisateur d'un fauteuil roulant utilisant un système DX/DX2.

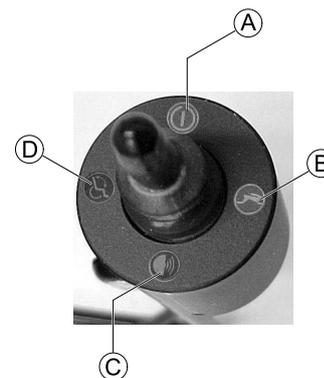
L'option Joystick force réduite du manipulateur DX2-RJM-LF améliore le contrôle pour les utilisateurs dont la force musculaire est réduite. Elle permet un contrôle fluide avec une force de déflexion de 1,1 N seulement.



A	Joystick	Permet de contrôler la vitesse et la direction
B	Bouton d'alimentation (avec LED d'état)	Permet de mettre le système sous et hors tension et d'afficher son état  Lorsqu'elle est utilisée en tant que commande mentionnée, cette fonction est contrôlée via le joystick de commutation.
C	Témoin de batterie	Indique l'état de la batterie avec un affichage en trois couleurs
D	Indicateurs d'informations	Affichent le profil de conduite sélectionné

E	Témoin d'assistant	Identifie le manipulateur (de l'utilisateur ou de l'assistant) qui commande le fauteuil roulant
F	Bouton de mode	Permet de sélectionner le profil de conduite.  Lorsqu'elle est utilisée en tant que commande mentionnée, cette fonction est contrôlée via le joystick de commutation.

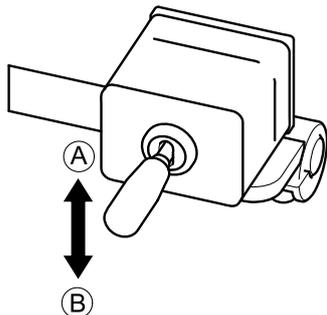
### Joystick de commutation



A	Marche/arrêt
B	Permet d'activer le mode de conduite/de sélectionner un profil de conduite

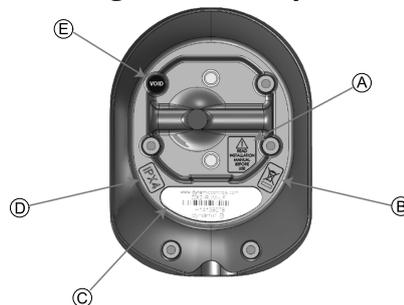
C	Klaxon
D	Permet d'activer le mode de réglage/de sélectionner une option de réglage

### Joystick de liaison



A	Haut : permet de déplacer la liaison vers le haut et vers l'extérieur
B	Bas : permet de déplacer la liaison vers l'intérieur et vers le bas

## 2.2 Étiquettes figurant sur le produit



A	 <b>READ INSTALLATION MANUAL BEFORE USE</b>	Avertissement invitant à lire le manuel qui accompagne le module avant de l'utiliser.
B		Symbole DEEE (directive relative aux déchets des équipements électriques et électroniques).

C		<p>Étiquette du produit mentionnant :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• l'adresse du site Web de Dynamic Controls</li> <li>• la référence du produit</li> <li>• le code-barres du produit</li> <li>• le numéro de série du produit</li> <li>• le logo « dynamic » de Dynamic Controls</li> </ul>
D	IPx4	Indice de protection du boîtier
E		Sceau d'inviolabilité

### Numéro de série et date de fabrication

Le numéro de série d'un produit Dynamic Controls indique à la fois la date de fabrication et un numéro de série unique pour le module concerné.

S/N: A14132800

Il se présente sous la forme **MAAnnnnnn** ci-dessus, où :

- **M** correspond au mois de fabrication, identifié par les lettres A à L (A = Jan, B = Fév, C = Mar, etc.),
- **AA** est l'année de fabrication,
- **nnnnnn** est un nombre séquentiel unique à six chiffres.

Le numéro de série du module ci-dessus, par exemple, commence par A14, ce qui signifie qu'il a été fabriqué en janvier 2014, et sa valeur séquentielle unique est 132800.

## 3 Réglages (Mise en service)

### 3.1 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.

### 3.2 Câblage

Pour un fonctionnement sûr et fiable, l'installation des gaines et des câbles doit obéir aux principes de base du câblage électrique.

Les câbles doivent être fixés entre leurs connecteurs et tout point de flexion de façon à ce que les forces de flexion ne soient pas transférées aux connecteurs.



#### Risque de dommage matériel

- Acheminez et positionnez les câbles et les manipulateurs en veillant à ce qu'ils ne soient pas soumis à un stress physique, une usure ou des dommages, comme des accrocs, un écrasement, des impacts d'objets externes, un pincement ou une abrasion.



#### ATTENTION !

##### Risque de blessure et de détérioration du manipulateur

La détérioration des câbles augmente l'impédance du câblage. Un câble endommagé peut potentiellement produire de la chaleur, des étincelles ou des arcs localisés et devenir une source d'inflammation pour les matières inflammables avoisinantes.

- L'installateur doit veiller à ce que tous les câbles d'alimentation, y compris le câble bus, soient protégés contre tout dommage et contact potentiel avec des matières inflammables.

Une résistance appropriée à la traction doit être assurée pour l'ensemble des câbles, et les limites mécaniques des câbles et des gaines ne doivent pas être dépassées.

Assurez-vous que les connecteurs et les prises correspondantes sont protégés contre les projections et les infiltrations d'eau. Les câbles avec connecteurs femelle doivent être positionnés horizontalement ou vers le bas. Assurez-vous que tous les connecteurs sont correctement appariés.



#### ATTENTION !

##### Risque de blessure et de détérioration du manipulateur

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 de façon à ne pas être exposés au contact humain ni à des matériaux susceptibles de provoquer des courts-circuits.

Veillez à ce que les câbles ne dépassent pas du fauteuil roulant pour éviter qu'ils ne soient bloqués ou endommagés par des objets externes. Soyez plus particulièrement vigilant pour les fauteuils roulants munis de structures amovibles telles un dispositif de levage de l'assise.



#### AVERTISSEMENT !

- Évitez d'acheminer le câble à un endroit où il serait susceptible d'être en contact permanent avec l'utilisateur final.

Lors de l'installation du câble bus, évitez de forcer de façon excessive sur le câble et sur les points de connexion. La flexion du câble doit être réduite autant que possible, afin de prolonger sa durée de vie et de réduire le risque de dommages accidentels.



#### Risque de détérioration du câble bus

- Lorsque le câble est soumis à une flexion cyclique régulière, il est recommandé d'utiliser une chaîne de câble afin de soutenir le câble bus. L'extension maximale de la chaîne doit être inférieure à la longueur du câble bus. La force de flexion appliquée au câble ne doit jamais dépasser 10 N.



Des tests de durée de vie appropriés doivent être effectués afin de déterminer/confirmer la durée de vie attendue et le calendrier d'inspection et de maintenance.

### 3.3 Réglage de la position des joysticks et du manipulateur

#### Joystick de liaison et manipulateur RJM/RJM-LF

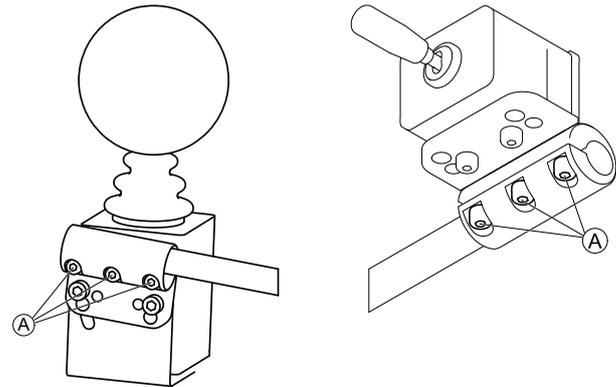


#### Risque de détérioration des vis

- Si vous serrez les vis à un couple inapproprié, elles risquent de se desserrer ou de s'abîmer.
- Serrez les vis à un couple de  $3 \text{ Nm} \pm 10 \%$ .

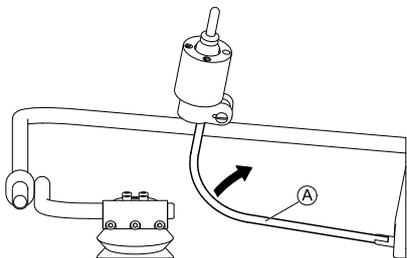


- Clé Allen de 3 mm



1. Desserrez les vis (A).
2. Déplacez le joystick ou le manipulateur jusqu'à la position souhaitée sur le mécanisme de liaison.
3. Serrez les vis.

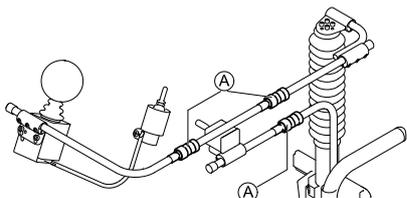
## Joystick de commutation



1. Courbez le support de joystick flexible (A) jusqu'à la position souhaitée.

## Orientation du mécanisme de liaison

Vous pouvez également régler la position des joysticks et du manipulateur à l'aide des joints sphériques du mécanisme de liaison. Les joints sphériques sont mobiles et offrent de nombreuses possibilités de réglage.



- !** **Risque de détérioration des joints sphériques**  
Si vous serrez les joints sphériques à un couple inapproprié, ils risquent de se desserrer ou de s'abîmer.  
– Serrez les joints sphériques à un couple de 35 Nm.



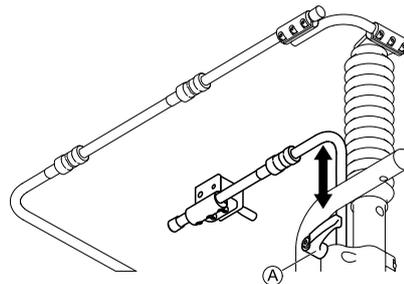
- Clé de 19 mm (2)

1. Desserrez le joint sphérique (A).
2. Réglez la position du mécanisme de liaison.
3. Serrez le joint sphérique.

## 3.4 Réglage de la hauteur du joystick de liaison



**Risque de détérioration du levier de serrage**  
Si vous serrez le levier de serrage à un couple inapproprié, il risque de se desserrer ou de s'abîmer.  
– Serrez le levier de serrage à la main uniquement.



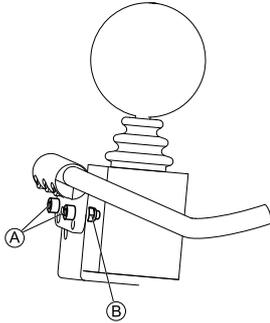
1. Desserrez le levier de serrage (A).
2. Réglez la hauteur du joystick de liaison.
3. Resserrez le levier de serrage.

## 3.5 Rotation du manipulateur RJM/RJM-LF



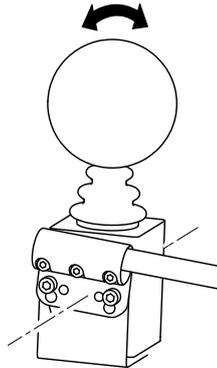
- Clé Allen de 4 mm
- Clé de 8 mm

1.



Desserrez les vis **A** et les écrous **B**.

2.



Faites pivoter le manipulateur secondaire le long de son axe longitudinal.

3. Resserrez les vis et les écrous.

## 4 Utilisation

### 4.1 Manipulateur RJM/RJM-LF

#### 4.1.1 Utilisation du joystick



#### ATTENTION !

##### Risque de blessure

Les manipulateurs secondaires doivent exclusivement être utilisés avec les boutons de joystick agréés.

- Si un autre bouton de joystick est utilisé, l'installateur doit effectuer un test et s'assurer que le joystick revient en position neutre chaque fois qu'il est dévié. Il convient d'effectuer des tests avec l'appareil monté à l'horizontale et avec un bouton immergé dans l'eau (boutons en mousse uniquement) si l'installateur considère que ces risques sont significatifs.

Le joystick contrôle la direction et la vitesse du fauteuil roulant.

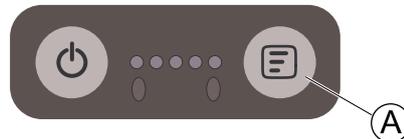
Lorsque le joystick est dévié par rapport à la position centrale (neutre), le fauteuil roulant se déplace dans la direction du mouvement du joystick.

La vitesse du fauteuil roulant est proportionnelle à la déviation du joystick. Par conséquent, plus le joystick est dévié par rapport à la position neutre, plus le fauteuil roulant se déplace rapidement.

Si l'utilisateur ramène le joystick en position neutre, le fauteuil roulant ralentit, puis s'arrête.

Si l'utilisateur relâche le joystick dans une position autre que la position neutre, le joystick revient en position neutre et le fauteuil roulant ralentit et s'arrête.

#### 4.1.2 Bouton de mode



Le bouton de mode **A** se trouve sur le côté droit du manipulateur. Il intègre un témoin mauve qui reste allumé en permanence (sauf en cas de blocage de la conduite) tant que le système est sous tension.

Le fonctionnement du bouton de mode dépend du type de manipulateur principal intégré au système. Ce bouton permet de :

- passer d'un mode à l'autre (mode profil de conduite ou mode accessoire) ;
- faire défiler un mode vers l'avant ;
- faire défiler un mode vers l'arrière.

Le bouton de mode réagit à deux actions :

- une pression courte (inférieure à 0,5 seconde) ;
- une pression longue (supérieure à 0,5 seconde).

Le tableau ci-dessous indique comment le bouton de mode réagit aux pressions longues et courtes pour les manipulateurs principaux compatibles.

Manipulateur principal	Pression sur le bouton de mode	Fonction
DX-REM24SD	Courte	Augmente le profil de conduite.
	Longue	Fait défiler les modes accessoires disponibles.

Manipulateur principal	Pression sur le bouton de mode	Fonction
DX-REMG90A	Courte	Augmente le profil de conduite, puis, lorsque le profil le plus élevé a été atteint, passe en mode accessoire.
	Longue	Diminue le profil de conduite.
DX-REMG91S	Courte Longue	Le comportement dépend du mode d'entrée utilisé. En règle générale, une pression courte augmente un mode ou un profil tandis qu'une pression longue le diminue. <sup>1</sup>
DX-REM34B DX-REM41D/E	Courte	Augmente le profil de conduite.
	Longue	Diminue le profil de conduite. <sup>1</sup>
DX2-REMA/B	Courte	Augmente le profil de conduite.
	Longue	Sélectionne le dernier profil de vérin. Des pressions longues successives augmentent le profil de vérin.

Manipulateur principal	Pression sur le bouton de mode	Fonction
DX2-REM550	Courte	La fonction peut être configurée au moyen du paramètre External Mode/Up Down (Mode externe/Haut Bas) de l'Assistant, dans la section User Options (Options utilisateur).
	Longue	La fonction peut être configurée au moyen du paramètre External Mode/Up Down (Mode externe/Haut Bas) de l'Assistant, dans la section User Options (Options utilisateur).

<sup>1</sup> Il n'est pas possible d'utiliser le Chin Control avec le mode d'entrée Analyse.

#### 4.1.3 Indicateurs d'informations

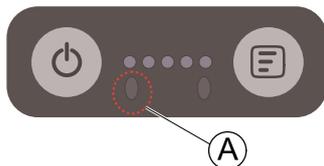
Les indicateurs d'informations regroupent cinq LED qui affichent le profil de conduite sélectionné.

Les LED s'allument l'une après l'autre, de gauche à droite, au fur et à mesure que l'utilisateur fait défiler les profils de conduite disponibles. Le nombre de LED allumées correspond au profil de conduite sélectionné.



Chaque fois qu'un nouveau profil de conduite est sélectionné pour une source de joystick différente, les LED du profil de conduite et du bouton de mode clignotent brièvement.

#### 4.1.4 Témoin de jauge de batterie



Le témoin de jauge de batterie <sup>A</sup> se trouve en-dessous et à gauche du témoin de vitesse (Dual Control)/des indicateurs d'informations (Chin Control). Il affiche l'état de charge de la batterie, lorsque celle-ci n'est pas en cours de charge, ou le cycle de charge de la batterie, lorsque celle-ci est chargée comme indiqué ci-dessous.



Les utilisateurs qui ont des difficultés à différencier les couleurs utilisées sur la jauge de batterie doivent utiliser l'écran du manipulateur principal pour déterminer l'état de charge de la batterie.

#### Témoin de charge de la batterie lorsque celle-ci n'est pas en charge

Si la batterie n'est pas en charge, la jauge affiche l'état de charge de la batterie au moyen d'une des trois couleurs possibles (vert, orange et rouge).

Le témoin reste allumé en permanence si la batterie se situe entre les niveaux **pleine charge** et **charge insuffisante**. Lorsque l'état de charge tombe au-dessous du niveau de batterie vide, le témoin se met aussi à clignoter.

Le tableau ci-dessous répertorie les différents états possibles pour le témoin de jauge de batterie et les actions recommandées dans chaque cas.

Témoin	État de charge de la batterie	Actions recommandées
	Vert clignotant : batterie surchargée.	Arrêtez le chargement de la batterie.
	Vert : batterie complètement chargée.	Aucune action requise.
	Orange : batterie à moitié chargée.	Ne différez pas le trajet retour.
	Rouge : batterie déchargée.	Prévoyez de recharger la batterie rapidement.
	Rouge clignotant : batterie vide.	Rechargez immédiatement la batterie.

#### Témoin de charge de la batterie lorsque celle-ci est en charge

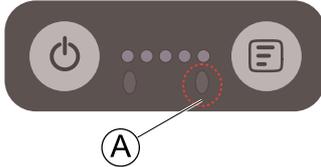
Si la batterie est en charge, la jauge affiche le cycle de charge de la batterie. Le cycle de charge, qui se répète à intervalles de 3,6 secondes, se déroule comme suit :

vert → orange → rouge → éteint → état de charge actuel → éteint

Pour chaque phase de ce cycle, le témoin reste allumé pendant 400 ms, sauf pour la phase « état de charge actuel », pour laquelle il

reste allumé pendant 1,6 secondes. La phase « état de charge actuel » affiche le niveau de la batterie au fur et à mesure de son chargement : rouge (vide), orange (moitié pleine) ou verte (pleine).

#### 4.1.5 Témoin d'assistant



Le témoin d'assistant **A** identifie le module (manipulateur Chin Control ou manipulateur de l'assistant) qui pilote le fauteuil roulant.

Si le système ne comporte pas de module assistant, ce témoin est toujours éteint.

Si le système comporte un module assistant, ce témoin est éteint si le fauteuil roulant est commandé par l'un des manipulateurs de l'utilisateur.

Si le système comporte un module assistant, ce témoin est allumé (vert) si le fauteuil roulant est commandé par le manipulateur de l'assistant.



Ce témoin fonctionne uniquement avec le profil ACU. Ce profil est automatiquement sélectionné par le manipulateur principal lorsque le Chin Control (DX2-ACU) pilote un système. Si un profil autre que le profil ACU est sélectionné et s'il a été configuré avec l'ACU en tant que source de joystick, ce témoin ne fonctionne pas.

Invacare recommande de ne pas programmer le paramètre Joystick Source pour les profils 1 - 5 pour l'ACU.

#### 4.1.6 Mode de verrouillage

Lorsqu'un système ACS/ACS2 est verrouillé, l'affichage et la saisie d'informations sont désactivés sur le manipulateur secondaire. Il n'est pas possible de verrouiller ou déverrouiller un système ACS/ACS2 au moyen du manipulateur secondaire, mais l'état de verrouillage est communiqué à l'utilisateur/l'assistant lorsqu'il appuie sur le bouton d'alimentation. L'indication diffère pour les systèmes ACS et ACS2.

##### Indication de verrouillage sur les systèmes ACS

Pour indiquer un système ACS verrouillé, le bouton de mode clignote (½ seconde allumé, ½ seconde éteint) lorsque l'utilisateur appuie sur le bouton d'alimentation.

##### Indication de verrouillage sur les systèmes ACS2

Pour indiquer un système ACS2 verrouillé, le bouton de mode indique un blocage lorsque l'utilisateur appuie sur le bouton d'alimentation.

#### 4.1.7 Mode de configuration

Le mode de configuration permet d'allumer ou d'éteindre l'affichage utilisateur.

Par défaut, et lorsque le système est sous tension, l'affichage utilisateur est activé, afin de permettre à ce dernier de contrôler le fonctionnement et les performances du système. Cependant, dans certaines situations, lorsque le manipulateur secondaire est utilisé en tant que commande mentonnière, par exemple, l'affichage utilisateur n'est pas indispensable. Si l'affichage est désactivé, aucune information ne s'affiche jamais sur l'afficheur.

Les options possibles sont les suivantes :

- **Affichage activé** (valeur par défaut) : toutes les LED s'affichent selon leur fonction, lorsque le système est sous tension.
- **Affichage désactivé** : toutes les LED sont toujours désactivées.



Lorsque l'affichage est désactivé, l'utilisateur peut consulter les informations relatives au fauteuil roulant au moyen du manipulateur principal.

## Accès au mode de configuration



Le système doit préalablement être mis hors tension.

L'accès au mode de configuration n'est possible que si les étapes suivantes sont respectées :

1. Appuyez sur le bouton de mode et maintenez-le enfoncé.
2. Appuyez sur le bouton d'alimentation et maintenez-le enfoncé jusqu'à ce que les témoins des boutons de mode et d'alimentation s'allument tous deux en vert.
3. Relâchez le bouton d'alimentation dès que son témoin s'éteint.
4. Relâchez le bouton de mode dès que son témoin s'éteint.

Le témoin de jauge de la batterie s'allume en indiquant le réglage affiché.

## Changement de mode d'affichage

Pour changer de mode d'affichage, appuyez sur le bouton de mode une ou plusieurs fois pour faire défiler les options. La couleur de la jauge de la batterie indique l'option sélectionnée :

- Verte : affichage activé
- Rouge : affichage désactivé

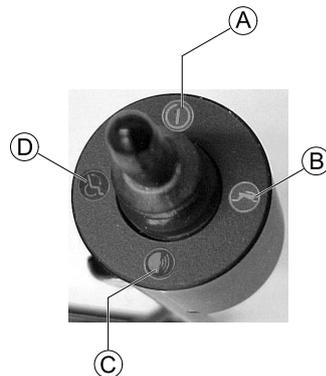
## Sortie du mode de configuration

Pour sortir du mode de configuration, appuyez une fois sur le bouton d'alimentation. Notez toutefois qu'en l'absence d'activité pendant 15 secondes, le manipulateur quitte automatiquement le mode de configuration.

Le réglage est automatiquement enregistré à la sortie du mode.

## 4.2 Mise en marche et arrêt du manipulateur

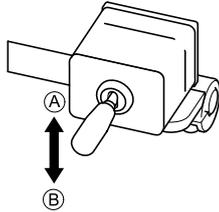
Vous pouvez mettre en marche et arrêter le manipulateur via le joystick de commutation.



1. Déplacez le joystick vers le haut (A).

## 4.3 Déplacement du Chin Control

Vous pouvez déplacer le Chin Control vers le haut et vers le bas en fonction de vos besoins. Vous avez également la possibilité de le faire pivoter vers l'extérieur, avant un transfert dans le fauteuil roulant ou en dehors de celui-ci, par exemple.



### Déplacement électrique du Chin Control vers le haut et vers l'extérieur

1. Poussez le joystick de liaison vers le haut (A) jusqu'à ce que le Chin Control soit dans la position souhaitée.

### Déplacement électrique du Chin Control vers l'intérieur et vers le bas

1. Poussez le joystick de liaison vers le bas (B) jusqu'à ce que le Chin Control soit dans la position souhaitée.

### Déplacement manuel du Chin Control vers l'intérieur et vers l'extérieur



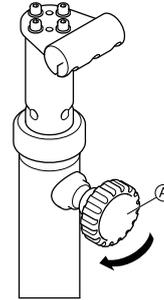
#### ATTENTION !

#### Risque de blessure

Lors du déplacement du Chin Control, le mécanisme de liaison peut bouger de manière incontrôlée.

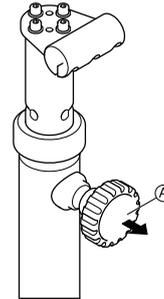
– Il faut toujours guider le mécanisme de liaison lors du déplacement du Chin Control.

1. Éteignez le manipulateur.
- 2.



Desserrez la molette (A).

- 3.



Tirez la molette (A) et faites pivoter le Chin Control vers l'intérieur ou vers l'extérieur.

4. Resserrez la molette.
5. Allumez le manipulateur.

## Déplacement manuel du Chin Control vers le haut et vers le bas

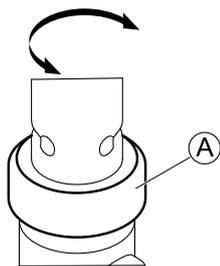


### ATTENTION !

#### Risque de blessure

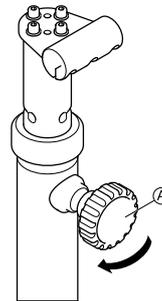
Lors du déplacement du Chin Control, le mécanisme de liaison peut bouger de manière incontrôlée.

– Il faut toujours guider le mécanisme de liaison lors du déplacement du Chin Control.



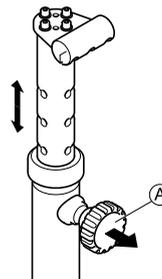
Vous pouvez verrouiller le mécanisme de liaison dans la position la plus utilisée à l'aide du dispositif de blocage **A**. Le mécanisme revient ainsi plus facilement en position après un déplacement vers le haut.

1. Éteignez le manipulateur.
- 2.



Desserrez la molette **A**.

- 3.



Tirez la molette **A** et déplacez le Chin Control vers le haut ou vers le bas jusqu'à la position souhaitée.

4. Resserrez la molette.
5. Allumez le manipulateur.

## 4.4 Conduite du fauteuil roulant à l'aide du Chin Control



### ATTENTION !

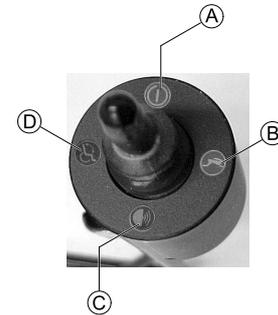
#### Risque de blessure dû au contact accidentel entre le Chin Control et le corps

La conduite sur des terrains accidentés fait bouger le Chin Control. Cela peut engendrer des blessures si le Chin Control heurte le visage ou la tête.

- La conduite sur des terrains accidentés ou sur des bords de trottoir doit être évitée.
- Si elle ne peut pas être évitée, conduisez lentement et très prudemment pour éviter de faire bouger le Chin Control.
- Abaissez le Chin Control le plus bas possible afin de réduire le risque de contact accidentel avec le visage ou la tête.

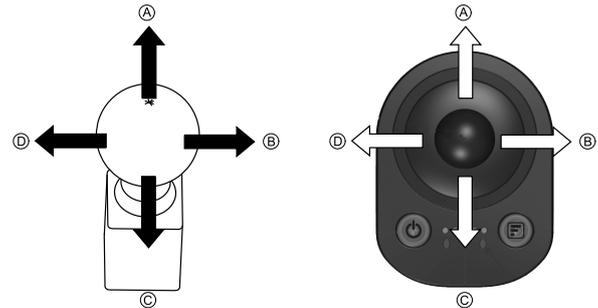
Pour manœuvrer le fauteuil roulant au moyen du Chin Control, vous devez sélectionner le profil de conduite 1 ou 2. Dans les profils de conduite 3 à 5, le Chin Control est inactif et vous devez utiliser le manipulateur principal.

1.



Sur le joystick de commutation, activez le manipulateur **A**.

2. Activez le mode de conduite et sélectionnez le profil de conduite 1 ou 2 **B**.
- 3.



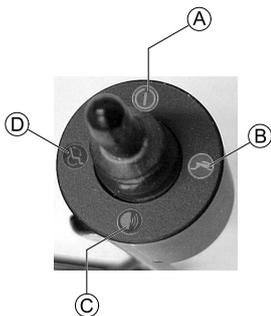
Manœuvre du fauteuil roulant à l'aide du manipulateur secondaire :

- Déplacez le joystick vers le haut **A** pour avancer.
- Déplacez le joystick vers la droite **B** pour tourner à droite.
- Déplacez le joystick vers le bas **C** pour reculer.
- Déplacez le joystick vers la gauche **D** pour tourner à gauche.

## 4.5 Utilisation des options de réglage électriques

Selon le manipulateur employé, l'utilisation des options de réglage avec le Chin Control peut légèrement différer. Les instructions ci-dessous décrivent les étapes de base. Consultez le manuel d'utilisation de votre manipulateur principal pour plus de précisions sur les options de réglage possibles.

1.

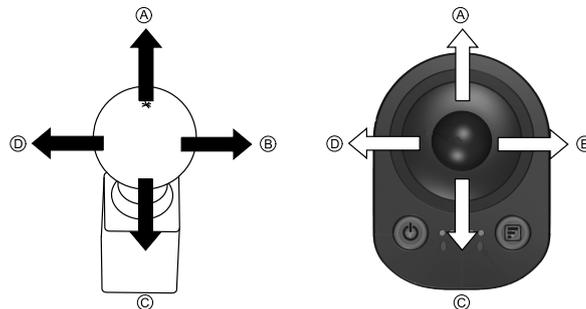


Sur le joystick de commutation, activez le manipulateur (A).

2. Assurez-vous que le profil 1 ou 2 a été défini pour le mode de conduite. Reportez-vous à la section 4.4 Conduite du fauteuil roulant à l'aide du Chin Control, page 21.
3. Activez le mode accessoire (D).

4. Faites défiler les options de réglage (D).

5.



Utilisez le manipulateur secondaire pour régler les options électriques, comme des repose-jambes électriques ou un dossier électrique.

### 4.5.1 Dispositif de levage et limiteur de vitesse

Le dispositif de levage est équipé de capteurs qui réduisent la vitesse du véhicule électrique dès que le dispositif est élevé au-dessus d'un certain point.

Sur certains véhicules électriques, un clignotement apparaît sur le manipulateur principal. Pour plus d'informations, consultez le manuel d'utilisation du manipulateur principal.

Sur certains véhicules électriques, un profil forcé est activé. Si le dispositif de levage est élevé au-dessus d'un certain point à l'aide du manipulateur principal, le système électrique active directement le profil de conduite 2 (profil forcé). Le manipulateur principal s'éteint automatiquement. Pour abaisser le dispositif de levage, il faut alors utiliser la commande mentonnière (consultez la section 4.5 Utilisation des options de réglage électriques, page 22).

Pour revenir à la vitesse normale, abaissez le dispositif de levage à l'aide de la commande mentonnière jusqu'à ce que l'écran d'état ne clignote plus ou que le profil forcé soit désactivé.

## 5 Maintenance

### 5.1 Maintenance

- Veillez à ce que tous les composants électroniques soient exempts de poussière, de saletés et de liquides. Pour nettoyer le produit, utilisez un chiffon humidifié dans de l'eau chaude savonneuse. N'utilisez pas de produits chimiques, de solvants ni d'agents de nettoyage abrasifs qui risqueraient de détériorer le produit.
- Une fois par mois, contrôlez tous les composants du véhicule pour vous assurer que des éléments tels que les connecteurs, les bornes ou les câbles ne sont pas desserrés, endommagés ou corrodés. Assurez-vous que tous les connecteurs sont correctement appariés. Serrez tous les câbles dans un dispositif de retenue pour éviter de les abîmer. Remplacez les composants endommagés. Recherchez la présence d'éventuels corps ou matières étrangers et retirez-les, le cas échéant.
- Tous les six mois, testez toutes les fonctions de commutation du système électronique pour vous assurer qu'elles fonctionnent correctement.

#### ! Risque de détérioration du manipulateur

- Un composant électronique ne renferme aucune pièce susceptible d'être réparée par l'utilisateur.
  - N'essayez jamais d'ouvrir un boîtier ni d'effectuer une réparation : la garantie serait en effet annulée et la sécurité du système risquerait d'être compromise.



En cas de détérioration quelconque d'un composant ou de dommage interne (suite à une chute, par exemple), faites contrôler l'appareil par un technicien qualifié avant de l'utiliser.

En cas de doute, consultez votre revendeur Invacare le plus proche.

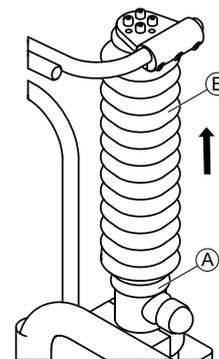
### 5.2 Entretien de la liaison du Chin Control

La liaison du Chin Control doit être graissée une fois par an.



- Pince
- Graisse
- Serre-câbles

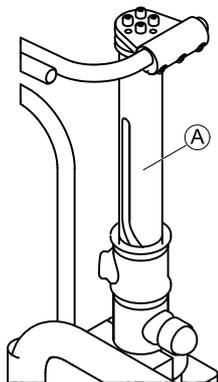
1.



Retirez le serre-câbles (A).

2. Poussez les soufflets (B) vers le haut.

3.



Nettoyez la liaison **A**.

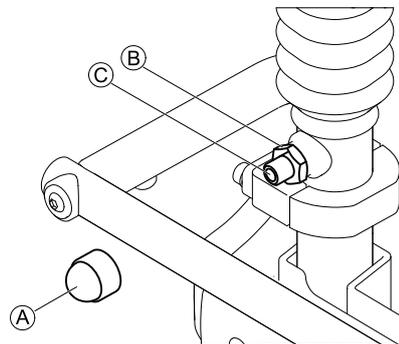
4. Appliquez une fine couche de graisse sur la liaison.
5. Tirez les soufflets B vers le bas.
6. Fixez au moyen d'un nouveau serre-câbles.

### 5.3 Serrage de la liaison électrique

Vérifiez le jeu de la liaison électrique du Chin Control une fois par an.



- Tournevis pour écrous à fente
- Clé Allen de 6 mm
- Clé de 19 mm



1. Retirez l'embout **A**.
2. Desserrez le contre-écrou **B**.
3. Serrez la vis sans tête **C** jusqu'à ce que la liaison ne présente plus aucun jeu.
4. Serrez le contre-écrou.
5. Déplacez la liaison vers le haut et vers le bas pour vous assurer que le bruit du vérin ne s'est pas accentué.



Si la vis sans tête est trop serrée, le vérin risque d'être endommagé, ce qui se traduit par une augmentation du bruit qu'il émet.

6. Si la vis sans tête est trop serrée, répétez les étapes 1 à 4 en la serrant un peu moins.
7. Remettez l'embout en place.

## 6 Résolution de problèmes

### 6.1 Informations générales sur le dépannage

Les informations qui suivent vous aideront à identifier et à corriger les anomalies qui se produisent sur le manipulateur.

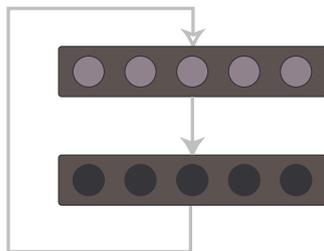
Si vous avez besoin d'assistance, adressez-vous à votre revendeur Invacare agréé.

### 6.2 OONAPU

L'OONAPU (« Out Of Neutral At Power Up ») est une fonction de sécurité qui empêche tout déplacement accidentel du fauteuil roulant, aussi bien à la mise sous tension que quand le fauteuil sort d'un état de blocage.

#### Avertissement OONAPU

Si le système est mis sous tension (ou sort d'un état de blocage) alors que le joystick n'est pas en position centrale, un avertissement OONAPU s'affiche.



Pendant un avertissement OONAPU, les LED d'affichage des informations clignotent en continu (elles s'allument, puis s'éteignent toutes simultanément) afin d'alerter l'utilisateur, et aucun déplacement du fauteuil n'est possible. Si le joystick revient en position centrale

dans un délai de cinq secondes, l'avertissement disparaît et le fauteuil roulant se déplace normalement.

### Anomalie OONAPU

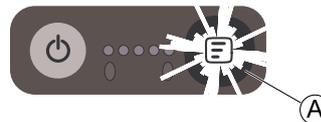
En revanche, si le joystick ne retrouve pas une position neutre au bout de cinq secondes, une anomalie OONAPU est générée (consultez la remarque ci-dessous). L'anomalie est signalée par le clignotement en rouge du témoin d'état et tout déplacement du fauteuil roulant devient impossible. Pour faire disparaître l'anomalie, ramenez le joystick en position neutre, puis éteignez et rallumez l'unité.



L'anomalie OONAPU ne s'affiche pas si le paramètre **Disable OONAPU Faults** de l'Assistant prend la valeur **Yes**.

Aucune anomalie OONAPU ne se produit si le manipulateur actif est un Compact Dual Control. Dans ce cas, si le joystick du Compact Dual Control ne retrouve pas une position neutre au bout de cinq secondes, l'avertissement OONAPU continue de s'afficher.

### 6.3 Indication de blocage de la conduite



Lorsqu'un fauteuil roulant est en état de blocage de la conduite, l'écran d'informations s'éteint, et le bouton de mode (A) clignote alternativement en mode allumé, puis éteint pendant ½ seconde, respectivement.

Cette séquence se poursuit pendant toute la durée du blocage de la conduite.

 Exception faite de l'écran d'informations et du bouton de mode, l'indication du blocage de la conduite décrite ci-dessus n'affecte aucun autre témoin : tous les autres indicateurs continuent de fonctionner normalement.

## 6.4 Indication des anomalies

En présence d'une anomalie, un code clignotant s'affiche à la fois sur le manipulateur principal et sur le manipulateur compact. Ce code clignotant, qui s'affiche sur le témoin d'état, est constitué par une série de clignotements qui se succèdent à intervalles de 1,6 seconde ; le nombre de clignotements dépend de l'anomalie. Un clignotement représente le code clignotant un, deux clignotements le code clignotant deux, et ainsi de suite, par exemple.

 Les anomalies qui affectent la sécurité du fauteuil roulant entraînent l'arrêt de celui-ci. Les anomalies moins critiques sont signalées mais n'interrompent pas le déplacement du fauteuil roulant. Certaines anomalies (non bloquantes) disparaissent automatiquement lors de la correction du problème, tandis que les anomalies bloquantes doivent être supprimées en arrêtant le contrôleur, en patientant cinq secondes, puis en remettant le système en marche.

Les anomalies sont classées en fonction de leur source : autrement dit, il existe des anomalies locales (liées au manipulateur compact) et des anomalies système (liées à un ou plusieurs modules du système). Les anomalies locales sont prioritaires avec le manipulateur compact. Par conséquent, ce sont les anomalies locales et pas les anomalies système qui s'affichent sur le manipulateur local **si** des anomalies locales et système surviennent simultanément.

En présence d'une anomalie locale, le bouton d'alimentation clignote en rouge. Tous les autres témoins sont éteints. Il se peut qu'aucune anomalie ne soit signalée sur le reste du système. Toutes les

anomalies locales (anomalies sur le manipulateur compact) sont signalées comme suit :

### Flash Code I: ACS Module Fault

En présence d'une anomalie système, le bouton d'alimentation clignote en rouge. Tous les autres témoins continuent de fonctionner normalement. La même anomalie ou le code clignotant associé sont signalés pour le reste du système. Les anomalies système sont signalées au moyen des codes clignotants décrits dans le manuel du système ACS. Ce manuel est disponible auprès de Dynamic Controls.

 Pour obtenir la liste complète des codes clignotants et pour plus d'informations sur les anomalies système, consultez le manuel du système ACS.

## 6.5 Traitement des anomalies du manipulateur compact

1. Si le manipulateur compact ne répond pas à une commande :
  - Assurez-vous que le manipulateur n'est pas en mode verrouillé (reportez-vous à la section 4.1.6 Mode de verrouillage, page 17).
2. Si le manipulateur compact n'est pas alimenté :
  - Vérifiez que le connecteur ACSBUS est correctement apparié.
  - Remplacez la rallonge ACSBUS (si installée).
  - Remplacez le manipulateur compact.
3. Pour toutes les anomalies de type code clignotant I :
  - Vérifiez que le connecteur ACSBUS est correctement apparié.
  - Vérifiez la configuration du profil :

Si le paramètre Joystick Source d'un profil programmable a été configuré pour un manipulateur compact, et si le système ne parvient pas à identifier le manipulateur compact lorsque ce profil est activé, un code clignotant I s'affiche.

    - Consultez le manuel d'installation fourni par Dynamic Controls ou contactez votre revendeur Invacare agréé.
  - Remplacez la rallonge ACSBUS (si installée).
  - Remplacez le manipulateur compact.



Comme il est courant que les boîtiers à double commande se déconnectent à la mise sous tension du fauteuil roulant, si un boîtier Compact Dual Control est déconnecté à la mise sous tension du fauteuil roulant, et si le paramètre Joystick Source d'un des profils programmables n'a pas été configuré pour un Compact Dual Control, aucun code clignotant ne s'affiche.

De plus, si le Compact Dual Control est déconnecté lorsqu'un système fonctionne dans le profil ACU, le dernier profil sélectionné est rétabli pour le système et aucune anomalie ne s'affiche.



Consultez le manuel d'installation fourni par Dynamic Controls pour plus d'informations.



Notes

Notes

## Revendeurs Invacare

### Belgium & Luxemburg:

Invacare nv  
Autobaan 22  
B-8210 Loppem  
Tel: (32) (0)50 83 10 10  
Fax: (32) (0)50 83 10 11  
belgium@invacare.com  
www.invacare.be

### Canada:

Invacare Canada LP  
570 Matheson Blvd E. Unit 8  
Mississauga Ontario  
L4Z 4G4, Canada  
Phone: (905) 890 8300  
Fax: (905) 501 4336

### France:

Invacare Poirier SAS  
Route de St Roch  
F-37230 Fondettes  
Tel: (33) (0)2 47 62 64 66  
Fax: (33) (0)2 47 42 12 24  
contactfr@invacare.com  
www.invacare.fr

### Schweiz / Suisse / Svizzera:

Invacare AG  
Benkenstrasse 260  
CH-4108 Witterswil  
Tel: (41) (0)61 487 70 80  
Fax: (41) (0)61 487 70 81  
switzerland@invacare.com  
www.invacare.ch

1589437-B 2016-07-06



**Making Life's Experiences Possible™**



**Yes, you can.®**