

# Invacare<sup>®</sup> LiNX

it Sistema dei comandi Manuale per la manutenzione



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

Yes, you can:

© 2023 Invacare Corporation Tutti i diritti riservati. È proibita la riproduzione, la duplicazione o la modifica parziale o completa, salvo previa autorizzazione scritta da parte di Invacare. I marchi sono contrassegnati da ™ e ®. Tutti i marchi sono di proprietà o licenza di Invacare Corporation o di sue affiliate, salvo indicazione contraria. Invacare si riserva il diritto di modificare le specifiche del prodotto senza ulteriore preavviso.

# Sommario

1 Gene	erale	;
1.1	Introduzione	5
1.2	Informazioni generali 5	5
1.3	Simboli in questo manuale 5	5
1.4	Immagini nel presente manuale	5
2 Sicu	rezza	,
2 1	Informazioni nor la sicurazza	,
2.1	Noto sulla sicurazza rolativo all'impianto elettrico	,
2.2		
3 Mon	taggio	3
3.1	Coppie di serraggio	3
3.2	Tabella di conversione da misure imperiali a	
	metriche	3
3.3	Panoramica dei componenti	)
3.4	Montaggio del modulo elettrico 16	5
3.5	Posizioni di montaggio sulle carrozzine	3
3.6	Piedinature delle porte 19	)
3.7	Configurazioni delle porte degli attuatori (impostazioni	
	di fabbrica)	)
3.7	.1 Configurazioni delle porte per i sistemi con	
	DLX-REM2xx (Versione UE con sedile Modulite) 20	)
3.7	.2 Configurazione delle porte per sistemi non	
	espandibili (versione USA)	L
3.7	.3 Configurazione delle porte per i sistemi con	
	DLX-REM400 e DLX-REM500 (con sedile Ultra Low	
	Maxx)	2
3.7	.4 Configurazioni delle porte per Functionkeys 23	3
3.8	Schemi elettrici	3
3.8	.1 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite 24	ł
3.8	.2 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite (solo	
	Pronto M41)	L
3.8	.3 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite (solo	
	Fox)	2
3.8	.4 Cablaggio per il sistema di seduta Ultra Low	
	Maxx	5
3.9	Montaggio dei comandi principali 39	)
3.9	.1 Montaggio di comandi sul supporto del comando	
	standard	)
3.9	.2 Montaggio di comandi sul supporto del comando	
	basculante	)
3.9	.3 Montaggio di comandi sul supporto del comando	
	Quad Link	2
3.9	.4 Montaggio di comandi sui supporti dei comandi	
	per assistenti	3
3.9	.5 Montaggio degli interruttori a levetta sul	_
	DLX-REM400	)
3.10	Montaggio di comandi primari sul supporto	_
~		)
3.11	Montaggio dei comandi secondari	\$
3.1	1.1 Montaggio dell'adattatore KLICKTX per IDC	5
3.1	1.2 Installazione dei DLX-ACU200	5
3.1	1.3 Montaggio di DLX-CK400	1
3.1	1.4 Installazione dei DLX-REIVIU5U	5
3.12	Installazione dei componenti ASL	ŀ
3.1	2.1 Installazione delle scatole di interfaccia	ŀ
3.1.	2.2 Installazione dei joystick compatto a interruttore	,
2.1	Singolo	5
3.1.		
2.4	estremita	-
3.1	2.4 Installazione del vossoio ellittico compatio 65	)
3.1.	2.5 Installazione dei Vassolo enittico con i sensori di	,
2 1 2	Montaggio doll'interruttore a 10 vie	י א
5.15 2.1	Wiomaggio dell'interruttore a 10 vie nor	1
5.1.	Modulito	h
2.1	Montaggio dell'interruttore a 10 vie cu Ultra Love	,
5.1	Mayy 71	1
2 1	3.3 Sostituzione delle etichette 73	۰ ۲
		Ś
4 Sosti	ituzione dei componenti della carrozzina 74	ŀ
4.1	Informazioni generali sulla configurazione	ŀ
	Sincronizzazione della batteria su batterie nuove 7/	L

4.3 Sostituzione del modulo elettrico come pezzo di	
ricambio	
4.4 Procedura di configurazione dopo la sostituzione del	
modulo elettrico74	
5 La carrozzina e LINX Access	
E 1 Chiava LiNX Access 76	
5.1 Childve Linx Access	
5.1.1 KITOTIIIId delid citidve Linx Access (possibile solo	
E 2 Danoramica della carrezzina e LiNX Access per PC)	
5.2 Parioranica dei profili	
5.2.1 Pationalitica della proformana dell'utilizzatore	
5.2.2 Parloramica delle impestazioni del display	
5.2.4 Panoramica input/uscita dol controllo (controllo	
E 2 E Onzioni o tini di input di controllo	
6 Procedura di programmazione consigliata	
6.1 Punto 1 – Test di accensione	
6.2 Passaggio 2 - Controllo dell'orientamento dei motori 95	
6.3 Punto 3 - Impostazione della compensazione del	
carico	
6.3.1 Calibrazione della compensazione adattiva del	
carico (strumento per iOS)	
6.3.2 Calibrazione della compensazione adattiva del	
carico (Strumento per PC).	
6.4 Passaggio 4 – Regolazione delle impostazioni di	
velocità	
6.5 Punto 5 – Regolazione delle impostazioni di	
accelerazione 101	
7 Utilizzo dell'applicazione LINX Access per iOS 104	
7.1 Barra di navigazione 104	
7.1.1 Menu delle applicazioni	
7.1.2 Modifica del nome del programma	
7.2 Schermata Home	
7.3 Azioni del contesto di collegamento	
7.3.1 Collegamento allo schermo del dispositivo 107	
7.3.2 Lettura di un programma dalla carrozzina 108	
7.3.3 Ripristino delle configurazioni predefinite della	
carrozzina	
7.3.4 Conversione dei file di configurazione	
7.3.5 Modifica di un programma	
7.3.6 Scrittura di un programma sulla carrozzina	
7.3.7 Salvataggio di un programma	
7.3.8 Aggiornamento del firmware	
7.3.9 Acquisizione del certificato LAK	
7.4 Azioni del contesto di file	
7.4.1 Schermata Load from file (Carica da file)	
7.4.2 Scrittura di file bundle	
7.4.3 Apertura dei file 115	
7.4.4 Eliminazione dei file	
7.4.5 Invio di file tramite e-mail	
8 Utilizza dell'applicazione LiNX Access per DC 110	
8.1 Installazione del software	
8.1.1 Utilizzo del Bluetooth su un computer	
8.2 Panoramica di layout	
8.3 Concetti	
8.4 Controllo e aggiornamento all'ultima versione	
8.5 Azioni del contesto di collegamento	
8.5.1 Collegamento/scollegamento di LINX Access per	
PC	
8.5.2 Scrittura di un programma sulla carrozzina	
8.5.3 Leggere un programma dalla carrozzina 125	
8.5.4 Salvataggio di un programma come file	
8.5.5 Acquisizione del certificato LAK	
8.5.6 Aggiornamento del firmware	
8.5./ Ripristino delle configurazioni predefinite della	
8.5.8 Caricamento delle configurazioni predefinite 129	
8.5.9 Conversione dei file di configurazione	
8.6 Azioni dei contesto di file	
8.6.1 Aprire/cniudere un file	
8.6.2 Kimozione di un file dall'elenco	
8.6.3 Scrittura dei file bundle sulla carrozzina	

9 Modi	fica delle configurazioni della carrozzina	132
9.1 A	Azioni su profili e funzioni	.132
9.1.1	1 Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con	
	lo strumento per iOS	.132
9.1.2	2 Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con	
	lo strumento per PC	.136
9.2 ľ	Viodifica dei nomi delle funzioni e dei profili	139
9.5 1	Modifica numerica dei narametri di guida	.141 1/1
9.3.1	Modifica grafica dei parametri di guida (solo	.141
5.5.2	strumenti iOS)	141
9.4 F	Regolazione del funzionamento dei guadranti	.142
9.4.1	L Regolazione delle direzioni di guida	.144
9.5 (	Configurazione di un sistema per il blocco guida	.145
9.6 I	Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di	
	guida	.146
9.7 I	Modifica dei parametri di illuminazione	.147
9.8 I	Modifica dei parametri di seduta	.148
9.8.1	1 Angoli di attivazione (strumento per iOS)	.151
9.8.2	2 Angoli di attivazione (strumento per PC)	.151
9.9 I	Modifica dei parametri dell'assistente	.152
9.10	Modifica delle funzioni delle utility	.152
9.11	Joystick Switch Infeshold (Sogila di commutazione	157
0 1 2	Conformazione del joystick	150
9.12	Configurazione del rinoso	161
9.13	Attivazione della navigazione indiretta	164
9.15	Configurazione input/uscita del controllo (controllo	.104
	IO)	.167
9.15	.1 Configurazione ingresso/uscita del controllo	
	(strumento per iOS)	.167
9.15	.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo	
	(strumento per PC)	.169
9.15	.3 Configurazione del pulsante di accensione	
	esterno	.171
9.15	.4 Configurazione dei clic del mouse	172
9.15	.5 Configurazione degli interruttori a levetta	170
9.15	7 Programmazione dei pulsanti multifunzione	100
9.15	Controllo condizionale I/O	181
9 16	1 Regola sempre	187
9.16	.2 Regola condizionale	.191
9.16	.3 Regola condizionale/altrimenti	.198
9.17	Installazione/Configurazione di interruttori	
	alternativi	202
9.18	Installazione per il comando a succhio e soffio	204
9.18	.1 Calibrazione del comando a succhio e soffio	205
10 Diag	nostica	211
10.1	, Visualizzare il System Summary (Riepilogo del	
-0.1	sistema)	211
10.2	Visualizzazione degli errori attivi	211
10.3	Visualizzazione delle statistiche sulla carrozzina	212
10.4	Visualizzazione di Diagnostica in tempo reale	215
10.5	Svuotamento del registro degli eventi	215
11 Stru	ttura del nome del programma	216
11 1	Formato dei nomi	217
11.2	Schema di utilizzo	220

# 1 Generale

# 1.1 Introduzione

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

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

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

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

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

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

# 1.2 Informazioni generali

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

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

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

È obbligatorio rispettare le informazioni sulla sicurezza.

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

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

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

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

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

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

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

Per eventuali problemi o domande rivolgersi al proprio fornitore.

### 1.3 Simboli in questo manuale

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



I

#### ATTENZIONE

**AVVERTENZA** 

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

Â

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

AVVISO

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

j	Ĵ	
	ĭ	

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

Utensili

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

### Altri simboli

(Non applicabile per tutti i manuali)

UKRP	Persona responsabile per il Regno Unito Indica se un prodotto non è fabbricato nel Regno Unito.
(je	Logo Triman Indica norme relative al riciclaggio e alla raccolta differenziata (solo per la Francia).

# 1.4 Immagini nel presente manuale

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

# 2 Sicurezza

## 2.1 Informazioni per la sicurezza



### ATTENZIONE!

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

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

 $\tilde{j}$  Le informazioni contenute nel presente manuale possono essere modificate senza preavviso.

## 2.2 Note sulla sicurezza relative all'impianto elettrico



#### ATTENZIONE!

#### Pericolo di incendio e ustioni a causa di cortocircuiti

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

#### ATTENZIONE!

#### Pericolo di lesioni o danni dovuti a cortocircuiti

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

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



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

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

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

<u>/</u>]

# 3 Montaggio

# 3.1 Coppie di serraggio

### AVVERTENZA!

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

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

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

Filettatura	Coppia di serraggio in Nm ±10%
M4	3 Nm
M5	6 Nm
M6	10 Nm
M8	25 Nm
M10	49 Nm
M12	80 Nm
M14	120 Nm
M16	180 Nm

# 3.2 Tabella di conversione da misure imperiali a metriche

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

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

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

# 3.3 Panoramica dei componenti



• Prese a jack da 3,5 mm

	Moduli di comando secondari
	LiNX IDC Comando intuitivo doppio
	<ul> <li>Pulsante On/Off</li> <li>Selettore della velocità</li> <li>Display indicatore della direzione di guida</li> </ul>
	DLX-CR400 Comando compatto
	<ul> <li>Pulsante On/Off</li> <li>Pulsante del menu</li> <li>Display per le funzioni di guida, di seduta e di connettività</li> </ul>
	DLX-CR400LF Comando compatto a forza ridotta
	<ul><li>Come per il comando compatto</li><li>Con joystick a forza ridotta</li></ul>
	Centralina dell'assistente (DLX-ACU200)
	<ul> <li>Pulsante di selezione On/Off, rispettivamente</li> <li>Pulsante del menu</li> <li>Display per le funzioni di guida e di seduta e indicazione di "controllo".</li> </ul>
00000	DLX-REM050
	Centralina dell'assistente con funzione di guida



Componenti ASL				
	ASL 106			
	Comando di prossimità a quattro sensori			
	ASL 504			
	Interruttore di spegnimento del comando			
	Accessori wireless per ATOM:			
000000	<ul> <li>Emulatore del mouse wireless ASL 558</li> <li>Ricettacolo wireless a tre sensori ASL 557-3</li> </ul>			
	Moduli elettrici			
	DLX-PM60			
	<ul> <li>Corrente massima 63 A</li> <li>2 prese bus</li> <li>Compensazione dinamica del carico</li> <li>Compensazione adattiva del carico</li> <li>Porta multiuso</li> <li>Orologio in tempo reale</li> </ul>			
	DLX-PM75			
	<ul> <li>Corrente massima 78 A</li> <li>2 prese bus</li> <li>Compensazione dinamica del carico</li> <li>Compensazione adattiva del carico</li> <li>Porta multiuso</li> <li>Orologio in tempo reale</li> </ul>			
	DLX-PM120			
	<ul> <li>Corrente massima 120 A</li> <li>2 prese bus</li> <li>Compensazione dinamica del carico</li> <li>Compensazione adattiva del carico</li> <li>Porta multiuso</li> <li>Orologio in tempo reale</li> </ul>			
	DLX-PM75AL			
	<ul> <li>Corrente massima 78 A</li> <li>2 prese bus</li> <li>Compensazione dinamica del carico</li> <li>Compensazione adattiva del carico</li> <li>Porta multiuso</li> <li>2 attuatori</li> <li>3 luci</li> <li>Orologio in tempo reale</li> </ul>			
	DLX-PM120AL			
	<ul> <li>Corrente massima 120 A</li> <li>2 prese bus</li> <li>Compensazione dinamica del carico</li> <li>Compensazione adattiva del carico</li> <li>Porta multiuso</li> <li>2 attuatori</li> <li>3 luci</li> <li>Orologio in tempo reale</li> </ul>			

Moduli e inte	rfacce di seduta LiNX
	<ul> <li>DLX-ACT200</li> <li>2 canali per attuatori</li> <li>2 porte bus</li> <li>1 porta GPI (general purpose input) a 6 pin</li> <li>LED di stato del modulo</li> <li>Attuatore alimentato tramite bus</li> </ul>
	<ul> <li>DLX-ACT400</li> <li>4 canali per attuatori</li> <li>2 porte bus</li> <li>1 porta GPI (general purpose input) a 6 pin</li> <li>LED di stato del modulo</li> <li>Attuatore alimentato tramite bus</li> </ul>
	<ul> <li>GLM-CONX4</li> <li>Connettore a 4 vie</li> <li>Blocco di espansione per il collegamento a moduli multipli supplementari in un sistema LiNX</li> </ul>
	<ul> <li>DLX-IN200</li> <li>Modulo di input</li> <li>Connettore DB9 per input proporzionale e commutato</li> <li>Alimentazione elettrica a 12 V (200 mA)</li> <li>Input jack (stereo)</li> <li>2 connettori bus LiNX</li> <li>Indicatore di attività per la visualizzazione delle richieste di input</li> </ul>
	<ul> <li>DLX-IN500</li> <li>Modulo di input</li> <li>Connettore DB9 per input proporzionale e commutato</li> <li>Alimentazione elettrica a 12 V (200 mA)</li> <li>Ugello per succhio e soffio</li> <li>Input jack (stereo)</li> <li>2 connettori bus LiNX</li> <li>Indicatore di attività per la visualizzazione delle richieste di input</li> </ul>
	DLX-OUT500 Modulo di output Connettore DB9 per output commutati Output jack (stereo) 2 connettori bus LiNX Indicatore di stato
	Cavo bus; lunghezza da 300 a 2.500 mm
	Estensore per cablaggio; lunghezza 640 e 900 mm





# 3.4 Montaggio del modulo elettrico

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

#### Dimensioni dei moduli elettrici

DLX-PM60, DLX-PM75, DLX-PM120



#### DLX-PM75AL, DLX-PM120AL



#### Montaggio corretto



- A Posteriore
- (B) Connettori
- © Parte superiore
- D Base

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

#### Montaggio errato



- (A) Posteriore
- B Connettori
- © Parte superiore
- D Base

### Collaudo

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

# 3.5 Posizioni di montaggio sulle carrozzine

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

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

1 Nessun DLX-ACT200/400 su Storm<sup>4</sup> Max e Stream

# 3.6 Piedinature delle porte

#### DLX-PM60, DLX-PM75, DLX-PM120



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

#### DLX-PM60AL, DLX-PM75AL, DLX-PM120AL



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

# 3.7 Configurazioni delle porte degli attuatori (impostazioni di fabbrica)

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

#### Movimento di seduta

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

#### Funzione di seduta

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

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

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

Canale	Movimento di sedut	a (icona)	Funzione di seduta (Funzionamento)
8	Inclinazione		Proporzionale marcia avanti/retromarcia
®	Reclinazione		Proporzionale marcia avanti/retromarcia
C	Gamba destra	Entrambe le gambe	Proporzionale marcia avanti/retromarcia
D	Gamba sinistra/ portapedana centrale		Proporzionale marcia avanti/retromarcia
Ē	Sollevatore		Proporzionale marcia avanti/retromarcia

### Configurazioni delle porte senza dispositivo di sollevamento

Modulo elettrico

841 + 🗖 e+e 000 AUX A ₿ Ç D 0  $\left[ \circ \right]$ 000 000 © D 0 0 0 0 0 0  $\left| \begin{array}{c} \\ \\ \\ \end{array} \right|$ 000 0

DLX-ACT200

DLX-ACT400

### Configurazioni delle porte con dispositivo di sollevamento





DLX-ACT400



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

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

### Sistemi ad attuatore singolo



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

### Due sistemi ad attuatore singolo

Canale	Movimento di seduta (icona)	Funzione di seduta (Funzionamento)				
۲	Inclinazione	Inclinazione	Reclinazione	Gamba sinistra	Reclinazione	Proporzionale marcia avanti/ retromarcia
(8)	Sollevatore			Gamba destra	Inclinazione	Proporzionale marcia avanti/ retromarcia

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



Canale	Movimento di seduta (icona)	Funzione di seduta (Funzionamento)
۲	Inclinazione	Proporzionale marcia avanti/retromarcia
®	Sollevatore	Proporzionale marcia avanti/retromarcia
©	Portapedana destro	Proporzionale marcia avanti/retromarcia
Ø	Portapedana sinistro	Proporzionale marcia avanti/retromarcia

Canale	Movimento di seduta (icona)	Funzione di seduta (Funzionamento)
Ē	LNX	Proporzionale marcia avanti/retromarcia
Ē	Reclinazione	Proporzionale marcia avanti/retromarcia

### 3.7.4 Configurazioni delle porte per Functionkeys

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

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

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

• FKEY01TDC: controllo dell'attuatore tramite interruttori e joystick

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



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

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

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

• FKEY02TDC: controllo dell'attuatore tramite interruttori e joystick



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

### 3.8 Schemi elettrici

- Gli schemi elettrici seguenti illustrano i circuiti di una carrozzina con una configurazione complessa, comprendente attuatori multipli, illuminazione e centralina dell'assistente.
- j Per identificare la lunghezza dei cavi richiesta, vedere le tabelle seguenti oppure misurare il cavo dopo averlo rimosso.

### 3.8.1 Cablaggio per il sistema di seduta Modulite

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



Fig. 3-1

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

Modello	۲	B	©	D	Ē
AVIVA FX	Estensore per cablaggio 1500 mm + 640 mm	1500 mm	300 mm	300 mm	700 mm
AVIVA RX	1500 mm	1500 mm	300 mm	300 mm	700 mm
Kite	2500 mm	1500 mm	300 mm	700 mm	700 mm
Spectra XTR <sup>2</sup> HD, Bora/Spectra XTR Standard	1700 mm	1700 mm	300 mm	700 mm	700 mm

Modello	۲	₿		©		0		Ē
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	1500 mm	120	0 mm	300 mm	I	500 mm		300 mm
TDX SP2	1500 mm	120	00 mm	300 mm		300 mm		700 mm
Modello	Ē		G		θ		0	)
AVIVA FX	1200 mm		2000 mm		1000 r	nm	N,	/A
AVIVA RX	1200 mm		2000 mm		640 m	m	50	00 mm
Kite	1500 mm		2500 mm		700 m	m	N,	/A
Spectra XTR <sup>2</sup> HD, Bora/Spectra XTR Standard	1200 mm		2000 mm		700 m	m	N,	/Α
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	1200 mm		2000 mm		300 m	m	N,	/Α
TDX SP2	1000 mm		1700 mm		300 m	m	N,	/A

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



Fig. 3-2

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

Modello	۲	₿	©	0	Ē	ſ
AVIVA FX	Estensore per cablaggio 1500 mm + 640 mm	2000 mm	700 mm	2000 mm	700 mm	1000 mm
AVIVA RX	1500 mm	2000 mm	700 mm	2000 mm	700 mm	640 mm
Kite	2500 mm	1500 mm	700 mm	1700 mm	700 mm	700 mm

Modello	۲	₿	©	D	Ē	Ē
Pronto M41 <sup>1</sup>	1700 mm	1500 mm	700 mm	1500 mm	700 mm	-
Spectra XTR <sup>2</sup> HD, Bora/Spectra XTR Standard	1700 mm	1200 mm	700 mm	1500 mm	700 mm	700 mm
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	1500 mm	1200 mm	500 mm	1500 mm	300 mm	300 mm
TDX SP2	1500 mm	1000 mm	300 mm	1500 mm	700 mm	300 mm

1

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

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



Fig. 3-3

 $\mathring{]}$  La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

Modello	۲	8
AVIVA FX	Estensore per cablaggio1500 mm + 640 mm	1700 mm 2500 mm (quando viene montato come comando assistente)
AVIVA RX	1500 mm	1700 mm 2500 mm (quando viene montato come comando assistente)

Modello	۲	8
Kite	1500 mm	1500 mm
Spectra XTR <sup>2</sup> HD, Bora/Spectra XTR Standard	1500 mm	1500 mm
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	1200 mm	1500 mm
TDX SP2	1700 mm	1000 mm

### Cablaggio per Modulite: inclinazione singola/solo guida



 $\mathring{l}$  La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

Modello	8			
AVIVA FX	Estensore per cablaggio 1700 mm + 640 mm			
AVIVA RX	1700 mm			
Fox	Estensore per cablaggio 1000 mm + 640 mm			
Kite	2000 mm			
Pronto M41	2000 mm			
Spectra XTR <sup>2</sup> HD, Bora/Spectra XTR Standard	2000 mm			
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	2000 mm			
Stream	1500 mm			
TDX SP2	1500 mm			

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

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



# $\mathring{l}$ La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

8	1000 mm
®	1200 mm

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

Cablaggio per Fox con Modulite: solo guida con ACU



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

A	Estensore per cablaggio 300 mm + 640 mm
₿	1000 mm
©	1000 mm

### Cablaggio per Fox con Modulite: solo reclinazione



 $\mathring{\underline{0}}$  La lunghezza dei cavi può variare a seconda delle posizioni di montaggio del comando primario.

A	Estensore per cablaggio 300 mm + 640 mm
₿	1000 mm

### Cablaggio per Fox con Modulite: solo reclinazione e ACU



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

A	Estensore per cablaggio 300 mm + 640 mm
B	500 mm
©	1000 mm
D	1000 mm

# 3.8.4 Cablaggio per il sistema di seduta Ultra Low Maxx

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



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

Configurazione	۸	B	©	D	E	Ē	G	θ
Solo reclinazione	1200 mm	300 mm	700 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY01/ FKEY01TDC	non in uso	Reclinazione collegata
Inclinazione/ reclinazione	1200 mm	300 mm	700 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC	Inclinazione collegata	Reclinazione collegata
Solo LNX	1200 mm	300 mm	1200 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY01/ FKEY01TDC	LNX collegato	non in uso
Solo inclinazione	1200 mm	300 mm	1200 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY01/ FKEY01TDC	Inclinazione collegata	non in uso
Doppia gamba	1200 mm	300 mm	1200 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC	Poggia- gambe destro collegato	Poggia- gambe sinistro collegato
Reclinazione/LNX	1200 mm	300 mm	1200 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC	LNX collegato	Reclinazione collegata
Inclinazione/LNX	1200 mm	300 mm	1200 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC	LNX collegato	Inclinazione collegata
Inclinazione/ dispositivo di sollevamento	1200 mm	300 mm	1200 mm	300 mm	1500 mm	Functionkey FKEY02/ FKEY02TDC	Dispositivo di solleva- mento collegato	Inclinazione collegata
## Cablaggio per le configurazioni con sedile Ultra Low Maxx



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

 $\dot{\underline{0}}$  A seconda della configurazione, l'interruttore a uovo ASL300 può essere collegato al comando principale.

Configurazione	con dispositivo di inclinazione, con dispositivo di reclinazione, senza dispositivo di sollevamento	con dispositivo di inclinazione, senza dispositivo di reclinazione, senza dispositivo di sollevamento	con dispositivo di inclinazione, con dispositivo di reclinazione, con dispositivo di sollevamento	con dispositivo di inclinazione, senza dispositivo di reclinazione, con dispositivo di sollevamento
۸	1200 mm	1200 mm	1500 mm	1500 mm
<b>B</b> 1	REM400: 1500 mm	REM400: 1500 mm	REM400: 1500 mm	REM400: 1500 mm
	REM500: 1700 mm	REM500: 1700 mm	REM500: 1700 mm	REM500: 1700 mm
©	700 mm	1200 mm	700 mm	1200 mm
D	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
Ē <sup>2</sup>	1700 mm	1200 mm	1200 mm	1200 mm
Ē	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
G	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
θ	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
0	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
①	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm
ĸ	300 mm	300 mm	300 mm	300 mm

<sup>1</sup> A seconda del comando primario

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

## 3.9 Montaggio dei comandi principali

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

## 3.9.1 Montaggio di comandi sul supporto del comando standard

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

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

#### Installazione di DLX-REM1XX o DLX-REM2XX su Modulite

Chiave a brugola da 3 mm
Chiave da 8 mm

1.



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

2.



Fig. 3-12 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine. Installare il comando  $\mathbb{B}$  sull'adattatore del comando  $\mathbb{B}$  con le viti  $\mathbb{F}$  e le rondelle  $\mathbb{G}$ .

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

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



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

2.



Fig. 3-14 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine. Installare il comando  $\oplus$  sull'adattatore del comando B con le viti E e le rondelle G.

## 3.9.2 Montaggio di comandi sul supporto del comando basculante

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

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

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

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



Fig. 3-15

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



Fig. 3-16 Il comando nell'immagine è a scopo di esempio. Ogni possibile comando viene montato come nell'immagine. Fissare il comando con le viti A alla staffa G.

## Montaggio di DLX-REM500

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



- 1. Collegare l'adesivo antiscivolo A al braccio di giunzione B e inserirlo nel supporto C.
  - Fissare con il dado a manicotto  $\mathbb{D}$ , la rondella E e la vite F.

 $\check{\mathbb{I}}$  Applicare l'adesivo di bloccaggio del filetto alla vite  $\mathfrak{E}$ .

- Inserire il bullone di bloccaggio ⊕ e la molla di compressione ① nel supporto © e nel braccio di giunzione B.
   Fissare con la leva di bloccaggio G e la vite di fermo ①.
  - $\hat{j}$  Applicare l'adesivo di bloccaggio del filetto per estrarre la vite  $\oplus$ .

2.



Inserire la staffa @ nel braccio di giunzione @, nella sfera di fissaggio @ e nell'anello di fissaggio @. Fissare con le viti @.

6. Installare il comando ① sulla piastra di supporto ⑤ e sulla boccola di serraggio ® con le rondelle Ø e le viti P.

## 3.9.3 Montaggio di comandi sul supporto del comando Quad Link

Disponibile solo per Ultra Low Maxx

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

- DLX-REM1XX
- DLX-REM2XX
- DLX-REM400
- Chiave a brugola da 3 mm
- Chiave a brugola da 5 mm



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

5.

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

### 3.9.4 Montaggio di comandi sui supporti dei comandi per assistenti

I seguenti comandi possono essere montati sul supporto del comando:

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

## Montaggio di DLX-REM1XX o DLX-REM2XX su Modulite

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

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



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



Fissare il comando e il supporto  ${\mathbb O}$  alla staffa  ${\mathbb O}$  con le viti  ${\mathbb G}$  e le rondelle  ${\mathbb H}$  .

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

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

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

11	٠	Chiave a brugola da 4 mm
	٠	Chiave da 8 mm

1.



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

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

2.

## Rischio di danni al comando

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.

- Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Fissare il tamburo di supporto  $\bigcirc$  nel morsetto  $\bigcirc$  con la vite  $\bigcirc$ , la rondella  $\Theta$  e il dado  $\bigcirc$ .

3.



Fig. 3-23

Fissare il morsetto  $\mathbb D$  alla staffa  $\mathbb D$  con le viti  $\mathbb L$  e le rondelle  $\mathbb K.$ 





Fissare la staffa  $\oplus$  al morsetto di presa  $\oplus$  con le viti  $\oplus$  e i dadi  $\odot$ .

## Schienale manuale

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

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

1.



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

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

2.

## Rischio di danni al comando

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

Fissare il tamburo di supporto  $\mathbb{C}$  nel morsetto  $\mathbb{D}$  con la vite  $\mathbb{G}$ , la rondella  $\mathbb{H}$  e il dado  $\mathbb{O}$ .

3.



Fig. 3-26

Montare il morsetto di presa ® sulla barra di spinta usando le viti D e i dadi D. Serrare le viti a una coppia di 10 Nm.

4.



Fig. 3-27

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

## 3.9.5 Montaggio degli interruttori a levetta sul DLX-REM400

- $\hat{\parallel}$  Gli interruttori a levetta sono adatti solo per il modulo di comando DLX-REM400-B e non devono essere installati sulla versione DLX-REM400-A.
- Chiave Torx TX8
   Lova di aportura (
  - Leva di apertura (o similare)
    - Due viti aggiuntive (incluse nel kit di montaggio)
    - Kit di etichette (incluse nel kit di montaggio)

1.

2.



Fig. 3-28

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



Fig. 3-29

Allentare e rimuovere le quattro viti argentate D.

- 3. Montare l'interruttore a levetta  $\textcircled{\sc b}$  sul comando  $\textcircled{\sc b}$  tramite le viti  $\textcircled{\sc C}$  e  $\textcircled{\sc D}.$
- 4. Ripetere i passaggi 2 e 3 per installare il secondo interruttore / la piastra di azzeramento.
- 5. Installare il nuovo involucro posteriore incluso nel kit di montaggio.
- 6. Applicare le etichette 🖲 su entrambi gli interruttori.

## 3.10 Montaggio di comandi primari sul supporto intermedio del nucleo

## AVVERTENZA!

## Pericolo di lesioni e danni

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

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

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

- Chiave a brugola da 4 mm
- Chiave da 8 mm
- 1.



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

Installare il comando 🕭 con il supporto 🖲 e il tamburo di supporto 🕲 sul morsetto D con le viti 🖻 e le rondelle 🖲.

2.

## Rischio di danni al comando

La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.

– Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Fissare il tamburo di supporto  $\bigcirc$  nel morsetto  $\bigcirc$  con la vite  $\bigcirc$ , la rondella  $\Theta$  e il dado  $\bigcirc$ .

3.



Tirare la staffa del morsetto ① sul nucleo ①.
4. Attaccare il morsetto ② sulla staffa del morsetto ① e fissare il tutto con le viti ⑥.

#### Montaggio di DLX-REM500

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



- 1. Fissare il comando C sulla staffa B con le viti A.
- 2. Tirare la staffa 
  B sul nucleo 
  E.
- 3. Serrare la staffa sul nucleo con la vite D.

#### 3.11 Montaggio dei comandi secondari

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

#### 3.11.1 Montaggio dell'adattatore KLICKfix per IDC

## Montaggio standard

łĭ **Cacciavite** Phillips •



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

## Montaggio sul sistema di seduta Ultra Low Maxx

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



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

## 3.11.2 Installazione del DLX-ACU200

## Installazione del sistema di seduta Modulite

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



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

2.

1.



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

3.



Rischio di danni al comando

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

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

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

Ĭ Chiave a brugola da 4 mm

Chiave da 8 mm •





## Rischio di danni al comando

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

Inserire il comando B nel morsetto B e serrare la vite D e il dado C. 2.



Fissare il morsetto  $\ensuremath{\mathbb{B}}$  alla staffa  $\ensuremath{\mathbb{G}}$  con le viti  $\ensuremath{\mathbb{E}}$  e le rondelle  $\ensuremath{\mathbb{F}}$ . 3.

Ø -00



Fissare la staffa G al morsetto di presa  $\bigcirc$  con le viti  $\Theta$  e i dadi  $\bigcirc$ .

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

- lĭ Chiave a brugola da 4 mm •
  - Chiave a brugola da 5 mm •
    - Chiave da 8 mm
    - Adesivo di bloccaggio del filetto (Loctite 225 o similare) ٠



1.



## Rischio di danni al comando

- La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.
- Non superare tale valore per evitare danni al comando.
- Inserire il comando (A) nel morsetto (B) e serrare la vite (D) e il dado (C). 2.



Montare il morsetto di presa  $\bar{\mathbb{C}}$  sul manubrio usando le viti  $\bar{\mathbb{G}}$  e i dadi  $\bar{\mathbb{E}}.$  Serrare le viti a una coppia di 10 Nm.

3.



Fig. 3-40

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

## 3.11.3 Montaggio di DLX-CR400

Valido anche per DLX-CR400LF

## Supporto standard del comando

<b>۱</b> ۲	•	Chiave	а	brugola	da	3	mm
	٠	Chiave	а	brugola	da	4	mm

• Chiave da 8 mm



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

2.



(L)

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

3.



La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.

- Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando  ${\mathbb O}$  nel morsetto  ${\mathbb F}$  e serrare la vite  ${\mathbb K}$  e la rondella  ${\mathbb O}$  con il dado  ${\mathbb O}.$ 

## Supporto intermedio del nucleo

## AVVERTENZA!

## Pericolo di lesioni e danni

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

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

## • Chiave a brugola da 4 mm

Chiave da 8 mm



1.



La coppia massima di serraggio per la vite è 1 Nm.

- Non superare tale valore per evitare danni al comando.

Inserire il comando  $\mathbb{D}$  nel morsetto  $\mathbb{A}$  e serrare la vite  $\mathbb{B}$  e la rondella  $\mathbb{C}$  con il dado  $\mathbb{E}$ .

- 2. Tirare la staffa del morsetto  $\ensuremath{\mathbb{G}}$  sul nucleo  $\ensuremath{\mathbb{E}}$ .
- 3. Attaccare il morsetto A sulla staffa del morsetto G e fissare il tutto con le viti H.

## 3.11.4 Installazione del DLX-REM050

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

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



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

3.



Far passare le viti  ${}^{\circ}$  attraverso le rondelle  ${}^{\oplus}$ , la staffa  ${}^{\odot}$  e la centralina dell'assistente.

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

## Posizioni di montaggio





## 3.12 Installazione dei componenti ASL

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

## 3.12.1 Installazione delle scatole di interfaccia

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

• Chiave a brugola da 5 mm



- 1. Allentare la vite A.
- 2. Installare la scatola di interfaccia B.
- 3. Posizionare entrambi i componenti sul tubo del bracciolo  $\mathbb{C}$  e serrare di nuovo la vite  $\mathbb{A}$ .

### Installazione della scatola dell'interfaccia del joystick ASL per Modulite

ĬĬ	<ul> <li>Chiave a brugola da 3 mm</li> <li>Chiave a brugola da 6 mm</li> </ul>	
----	--	--

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



Allentare e rimuovere la vite superiore  $\mathbb{C}$  e la rondella  $\mathbb{B}$ .

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

1.



Installare correttamente il dado  $\oplus$ , la scatola di interfaccia E e il supporto G. 7. Serrare il bullone F a una coppia di 0,3 Nm.

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

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



- 1. Inserire i bulloni D.
- 2. Installare il supporto (B), le rondelle (E) e i dadi (F).

3. Serrare i dadi 🖲.

4.



Fissare la scatola di interfaccia  $\oplus$  al supporto  $\oplus$  con le viti  $\oplus$ .

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

11	٠	Chiave	а	brugola	da	1/8	pollici
		Chieve	-	مامعينيهما	al a	<b>F</b>	

- Chiave a brugola da 5 mm
  - Chiave a brugola da 6 mm
  - Chiave da 13 mm

1.



Fig. 3-48

Allentare e rimuovere il dado ©, le rondelle e i bulloni .

- 2. Inserire nuovamente il bullone A e la flangia B, le rondelle, gli spaziatori e il dado C.
- 3. Serrare il dado.
- 4.



Fig. 3-49

Inserire i bulloni D.

- 5. Installare il supporto  $\Theta$ , le rondelle E e i dadi F.
- 6. Serrare i dadi 🖲.

Installare i cappucci terminali G. 7.





Fissare la scatola di interfaccia  $\bigcirc$  al supporto B con le viti  $\bigcirc$ .

### Installazione della scatola dell'interfaccia di ASL106 per Modulite

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



- Inserire i bulloni D. 1.
- 2.
- 3. Serrare i dadi 🖲.
- 4.



Fissare la scatola di interfaccia  $\mathbb O$  al supporto  $\mathbb \Theta$  con le viti  $\mathbb O$ .

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

- Chiave a brugola da 5 mm lĭ
- Cacciavite a taglio



- 1. Allentare la vite A.
- 2. Posizionare il supporto sul tubo del bracciolo (E) e serrare di nuovo la vite (A).
- 3. Installare la scatola di interfaccia © e serrare le viti D.

## 3.12.2 Installazione del joystick compatto a interruttore singolo

## Installazione del vassoio laterale

- Chiave a brugola da 1/8 pollici lĭ ٠
  - Chiave a brugola da 5/32 pollici •
  - Chiave a brugola da 3/16 pollici ٠



Inserire il joystick 🔘 nel morsetto 🕅, tirare il morsetto sul blocco adattatore 🛞 e fissarlo con le viti 🛈.

2.

1.



Fig. 3-55

Inserire la piastra di fissaggio 🖲 nella fessura presente sul vassoio 🕭.

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

4.



Installare la staffa angolare  $\ensuremath{\mathbb{F}}$  con le viti  $\ensuremath{\mathbb{G}}$  sul vassoio  $\ensuremath{\mathbb{A}}.$ 



- Inserire il comando O nel vassoio A.
- 6. Fissare il blocco adattatore  $\circledast$  alla staffa angolare E con la vite B e la rondella O.

#### Installazione del vassoio del nucleo



#### **AVVERTENZA!** Pericolo di lesioni e danni

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

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.
- Chiave a brugola da 1/8 pollici lĭ ٠
  - ٠ Chiave a brugola da 5/32 pollici
  - Chiave a brugola da 3/16 pollici ٠



Inserire il joystick  $\odot$  nel morsetto  $\circledast$ , tirare il morsetto sul blocco adattatore  $\circledast$  e fissarlo con le viti  $\mathbb{C}$ .

2.



Inserire la piastra di fissaggio 🖲 nella fessura presente sul vassoio 🖲.

3. Fissare la piastra di fissaggio <sup>®</sup>, la sfera di fissaggio <sup>©</sup> e la piastra di fissaggio superiore <sup>®</sup> con le viti <sup>®</sup>.

4.



Installare la staffa angolare  ${\mathbb H}$  con le viti  ${\mathbb O}$  sul vassoio  ${\mathbb A}.$ 



Inserire il comando O nel vassoio A.

- 6.
- 7.



#### Fig. 3-62

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

#### Installazione del solo nucleo

## **AVVERTENZA!**

## Pericolo di lesioni e danni

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

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.
- Chiave a brugola da 1/8 pollici łĭ ٠
- Chiave a brugola da 5/32 pollici



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

#### 3.12.3 Installazione del micro joystick di controllo estremità

#### Installazione del vassoio laterale

- Chiave a brugola da 1/8 pollici ١ï
- Chiave a brugola da 5/32 pollici
- Chiave a brugola da 3/16 pollici



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



Inserire il comando 🕀 da sotto nel vassoio 🕭. Assicurarsi che la freccia 🕕 sia rivolta nella direzione di retromarcia.

## Installazione del vassoio del nucleo



## AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

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

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

19	• د	Chiav	еa	brugola	da	1/8	pollici
		0	~ ~	NI GAOIG	~~~	±, 0	pomo

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





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



4.



Fig. 3-68

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

#### Installazione del solo nucleo

## **AVVERTENZA!**

Pericolo di lesioni e danni

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

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

Chiave a brugola da 1/8 pollici łĭ ٠

Chiave a brugola da 5/32 pollici •



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

## 3.12.4 Installazione del joystick pediatrico compatto

## Installazione del vassoio laterale

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

1.



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

2.



Inserire la piastra di fissaggio 🖲 nella fessura presente sul vassoio 🕭.

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



Fig. 3-72

Installare la staffa angolare  $\bigcirc$  con le viti  $\bigcirc$  sul vassoio A. 5.





Fissare il blocco adattatore  ${\mathbb K}$  alla staffa angolare  ${\mathbb F}$  con la vite  ${\mathbb H}$  e la rondella  ${\mathbb O}.$ 

#### Installazione del vassoio del nucleo



## AVVERTENZA!

Pericolo di lesioni e danni

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

- Rimuovere le sbavature dopo il taglio della parte eccedente.
- Rimontare il cappuccio terminale dopo la rimozione delle sbavature.
- Controllare che il tappo di chiusura aderisca bene.
- łĭ Chiave a brugola da 1/8 pollici ٠
  - Chiave a brugola da 5/32 pollici
    - Chiave a brugola da 3/16 pollici •



Inserire il comando O nel morsetto N. Tirare il morsetto sul blocco adattatore & e fissarlo con la vite U. 2.



Inserire la piastra di fissaggio <sup>®</sup> nella fessura presente sul vassoio <sup>®</sup>. Fissare la piastra di fissaggio <sup>®</sup>, la sfera di fissaggio <sup>©</sup> e la piastra di fissaggio superiore <sup>©</sup> con le viti <sup>©</sup>. 3.

4.

1.



Installare la staffa angolare  $\oplus$  con le viti  $\oplus$  sul vassoio  $\otimes$ .





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

## Installazione del solo nucleo

## AVVERTENZA!

#### Pericolo di lesioni e danni

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

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

## • Chiave a brugola da 1/8 pollici

Chiave a brugola da 5/32 pollici



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

## 3.12.5 Installazione del vassoio ellittico con i sensori di prossimità

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



- Fissare le fascette in Velcro a uncino  ${\mathbb B}$  all'interno del vassoio ellittico  ${\mathbb A}.$
- 2. Tagliare le fascette in Velcro ad asola  $\mathbb{O}$  in base alla forma dei sensori di prossimità  $\mathbb{O}$ .
- 3. Fissare le fascette in Velcro ad asola ai sensori di prossimità.
- 4. Fissare le fascette in Velcro ad asola alle fascette in Velcro a uncino.
- 5.

1.

 ${\parallel}$  Assicurarsi che il cablaggio dei sensori di prossimità sia inserito negli spazi previsti.

Fissare il coperchio 🗈 sul vassoio ellittico con le viti 🖲.

6.



- Inserire la piastra di fissaggio G nella fessura presente sul vassoio ellittico.
- 8. Avvitare il supporto a gancio sulla sfera di fissaggio con la vite di fermo D.
- 9.



## 3.13 Montaggio dell'interruttore a 10 vie

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

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

Orientamento corretto	Orientamento non corretto

## 3.13.1 Installazione dell'interruttore a 10 vie per Modulite

## Montaggio anteriore

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



- 1. Fissare l'interruttore a 10 vie alla staffa con le viti © e le rondelle ®.
- 2. Fissare la staffa al tubo di montaggio del comando 🕑 con le viti A, le rondelle D e i dadi E.
- 3. Inserire il tubo di montaggio del comando nella staffa di montaggio G.
- 4. Regolare l'interruttore a 10 vie nella posizione desiderata.
- 5. Serrare la vite ad alette  $\Theta$ .

## Insieme a DLX-REM211/DLX-REM216



- 1. Fissare l'interruttore a 10 vie alla staffa  $\mathbb{D}$  con le viti  $\mathbb{B}$  e le rondelle  $\mathbb{C}$ .
- 2. Fissare la staffa alla staffa di montaggio del comando con le viti A.

## Montaggio posteriore (per assistenti)

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



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

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

## Insieme a DLX-REM050 (centralina dell'assistente)



- 1. Fissare l'interruttore a 10 vie alla piastra di montaggio  $\mathbb{D}$  con le viti  $\mathbb{C}$ .
- 2. Fissare la piastra di montaggio  ${\mathbb D}$  alla piastra di montaggio  ${\mathbb B}$  con le viti A.

 ${
m j}$  Per le possibili posizioni della centralina dell'assistente, fare riferimento alla sezione Installazione del DLX-REM400.

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

### Montaggio anteriore

Chiave a brugola da 3 mm
Chiave da 8 mm



- 1. Fissare l'interruttore a 10 vie A alla staffa con le viti C e le rondelle B.
- Fissare la staffa al tubo di montaggio del comando 🖲 con i bulloni 🕕, le rondelle 🖲 e i dadi D 2.
- Inserire il tubo di montaggio del comando nella staffa di montaggio  $\Theta$ . 3.
- 4. Regolare l'interruttore a 10 vie nella posizione desiderata.
- 5. Serrare la leva G.

#### Insieme a DLX-REM2XX o DLX-REM400

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

1.



Montare il supporto del joystick A sull'adattatore del comando B con le viti C, le rondelle D e i dadi E. 2.





Montare il comando (L) sull'adattatore del comando (B) e sulla piastra di supporto (L) con le viti (Ē) e le rondelle (G). Montare l'interruttore a 10 vie  $\bigotimes$  sulla piastra di supporto  $\bigcirc$  con le viti  $\bigotimes$  e le rondelle  $\bigcirc$ . 3.

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



Strumento a punta piccolo (vite Nylon o simile) lĭ ٠

• Etichetta



Fig. 3-82 Orientamento corretto delle etichette

Rimuovere l'interruttore dalla staffa. 1.

2.



Fig. 3-83

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

3.

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

Sostituire le etichette.

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

# 4 Sostituzione dei componenti della carrozzina

# 4.1 Informazioni generali sulla configurazione

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

# 4.2 Sincronizzazione della batteria su batterie nuove

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

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

### Nuove batterie

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

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

### Sincronizzazione di nuove batterie

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

# 4.3 Sostituzione del modulo elettrico come pezzo di ricambio

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

- Si raccomanda, se possibile, di eseguire backup della configurazione corrente. Per ulteriori informazioni sull'esecuzione del backup, vedere 7.3.7 Salvataggio di un programma, pagina 111 per iOS o 8.5.4 Salvataggio di un programma come file, pagina 125 per PC.
- 1. Se possibile, eseguire backup della configurazione corrente.
- 2. Sostituire il modulo elettrico. Per ulteriori informazioni, consultare il manuale per la manutenzione della carrozzina.
- 3. Collegare la carrozzina e LiNX Access.
- 4. Eseguire la procedura di configurazione. Consultare la sezione 4.4 Procedura di configurazione dopo la sostituzione del modulo elettrico, pagina 74.

## 4.4 Procedura di configurazione dopo la sostituzione del modulo elettrico

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

### Aggiornamento del firmware / Scrittura di file bundle

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

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

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

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

#### Ripristino del file di backup

- Dopo l'installazione di un nuovo modulo elettrico, consigliamo di scrivere un file di backup salvato precedentemente sulla carrozzina.
- Ripristinare il file di backup sulla carrozzina. Per lo strumento per iOS, vedere 7.3.6 Scrittura di un programma sulla carrozzina, pagina110 Per lo strumento per PC, vedere 8.5.2 Scrittura di un programma sulla carrozzina, pagina125
- 2. Se necessario, modificare i parametri in modo da soddisfare le esigenze dell'utilizzatore.

#### Calibrazione della compensazione adattiva del carico (ALC)

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

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

### Conversione di configurazioni non aggiornate (opzionale)

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

#### Configurazione di input alternativi (opzionale)

Per maggiori informazioni, consultare la sezione9.17 Installazione/Configurazione di interruttori alternativi, pagina 202

- Impostare il parametro Profile User Input (Ingresso utilizzatore profilo) o User Function Input (Ingresso funzione utilizzatore) sulla funzione o il profilo desiderato su Input Module (Modulo ingresso) o su Third Party (Terza parte), a seconda dell'input del componente.
- Impostare il parametro User Input Configuration (Configurazione ingresso utilizzatore) (Modules (Moduli) → IN 500 / TPI) sul tipo di ingresso desiderato.
  - ${
    m \tilde{I}}$  Controllare se il valore predefinito del parametro corrisponde al tipo di input installato.
- 3. Modificare gli altri parametri a seconda del componente utilizzato.

#### Configurazione di output alternativi (opzionale)

1. Impostare i parametri di pressione breve e prolungata nella scheda delle utility sui valori desiderati. Per maggiori informazioni, consultare la sezione9.10 Modifica delle funzioni delle utility, pagina 152

#### Modifica dei parametri di illuminazione (opzionale)

1. Modificare i parametri di illuminazione impostando i valori desiderati. Per maggiori informazioni, consultare la sezione9.7 Modifica dei parametri di illuminazione, pagina 147.

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

1. Impostare il parametro **Gyro Enabled Drive Function (Funzione guida con giroscopio abilitato)** sul valore desiderato. Per maggiori informazioni, consultare la sezione9.6 Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida, pagina 146

# 5 La carrozzina e LiNX Access

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

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

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

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

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

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

### 5.1 Chiave LiNX Access

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

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



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

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

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

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

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

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

La chiave LiNX Access è generalmente identificata dalle lettere LAK seguite da una serie di caratteri, ad esempio: LAK-L12147605. Ogni nominativo è unico; ciò nonostante, quando si possiedono più chiavi LiNX Access, distinguerle può risultare problematico. È possibile modificare i nomi delle chiavi per identificarli più facilmente. 1. Fare clic con il pulsante destro del mouse su LiNX Access Key (chiave LiNX Access) nella scheda **Open a Connection** (Apri collegamento). Potrebbe essere necessario chiudere eventuali collegamenti attivi.

•	7	
	2	
-	-	٠

3.

.i Op	en a Connection		Dpen a
Co	Find more		Dpe Ope
-	Q Search	×	Q :
	PAST CONNECTIONS		C:/
	LAK-C14134853 C14134853, Last connected: Mon May 9 09:15:24 2016 GM	Connect	Moi
		Set Friendly Name	u
		Forget Device Re-establish device pai	ring <sup>IU</sup>

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

Bluetooth friendly name		
Enter a new friendly name:		
Design Dept.		
	Cancel	Ok

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

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

## 5.2 Panoramica della carrozzina e LiNX Access

Categorie di parametri di livello superiore	Sottocategorie di parametri	
Configurazioni della carrozzina		
Ripristino della configurazione predefinita		
Diagnostica/Registro della carrozzina	Per i dettagli, vedere la seguente tabella	
	Richiesta di velocità	
	Richiesta di svolta	
	Tensione del motore	
Diagnostica in tempo reale1	Corrente del motore	
	Resistenza del motore	
	Tensione della batteria	
	Selettore della velocità	
Riepilogo del sistema	I moduli del sistema con numero di hardware, numero di firmware e numero di serie	
Funzioni	Vari tipi di funzioni e profili	
	Impostazioni di guida	
	Guida commutata	
	Impostazioni di standby	
	Impostazioni di blocco	
Preferenze dell'utilizzatore (per i dettagli, vedere 5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, paging 80)	Navigazione funzioni utilizzatore	
	Impostazioni di controllo input/output	
	Impostazioni del display	
	Impostazioni di consumo energetico	
	Tachimetro e contachilometri	
Moduli	Per i dettagli, vedere la seguente tabella	

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

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

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

Sottocategorie di parametri			
	Modulo elettrico	Modulo elettrico • Motori • Compensazione del carico	
		Ingressi/uscite di controllo 1-4 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90)	
		Impostazioni di visualizzazione (per informazioni dettagliate vedere 5.2.3 Panoramica delle impostazioni del display, pagina 85, solo per i telecomandi con display)	
		Input utilizzatore - Configurazione	
	Comandi principali	Input utilizzatore - modellamento del joystick	
		Altoparlante - Segnali acustici	
Moduli		Ingressi/uscite di controllo (per informazioni dettagliate vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90, solo per i telecomandi con ingressi/uscite)	
	Comandi secondari	Input utilizzatore - Configurazione	
		Input utilizzatore - modellamento del joystick	
		Input utilizzatore	
	ТРІ	Ingressi/uscite di controllo 4-32 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90)	
		Input utilizzatore	
	Modulo di input	Ingressi/uscite di controllo presa a jack (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90)	
	ACT200 <sup>2</sup>	Ingressi/uscite di controllo 1-4 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90)	
	ACT400 <sup>2</sup>	Ingressi/uscite di controllo 1-4 (per i dettagli, vedere 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo, pagina 90)	

2. Opzionale

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

## 5.2.1 Panoramica dei profili

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

## 5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore

Carrier 🗢 🔹	R:16 PM	es 📄
Drive Settings		
Drive Delay At Startup	0.0s	
Switched Driving		
Constant Speed Trigger	10%	- +
Veer at low speed	15.00°	
Veer at High Speed	2.50°	
High Speed Reference	50%	- +
Sleep Settings		

iPod	<u>_ </u>	08:06		* 🖦
🗸 Back	User P	referen	ces	
Display S	ettings			
User Clo Display	ock Mode		24 H	our 🗸
User Clo Offset H	ock Iours	2h	_	+
User Clo set Mini	ock Off- utes	0min		+
Langua	ge		Eng	ish 🗸
Digital S Interact	Speed Slid ivity	der A	utoma	atic 🗸
Energy U	se Settings		_	
Automa	tic Power	Off		On 🗸
Low Pov tion	wer Mode	Dura-	6 ho	urs 🗸

iPod 08:06 %
K Back User Preferences
Sleep Settings
Enable Sleep Timeout No
Sleep Timeout Duration -© 5min
Enable User Input Wakeup Yes
Lock Settings
Enable Lock Ves
User Function Navigation
Cycle Profiles Yes
Profile Change uses last used Yes
Restricted user priority No Restriction
Startup Function Last used Function
iPod 08:06 %
K Back User Preferences
Speedometer and Odometer
Enable Speedometer and Odo- meter ~
User Set per Display
Speedometer and Odometer Scaling Factor - +
0,092m/s/V —①
Fine Tune Speedometer and Odometer Scaling Factor
Unit Preference Metric V

iPod 08:06	* 🖦
K Back User Preferences	
User Function Navigation	
Timeout for navigation entry	5s
Menu Scan Rate	4,0s
Number of Menu Scan Cycles by fore Idle	e- 3 -©
Scan Selection	Disabled
Navigation type Men	u Select
Navigation Entry Active User	Function
Navigation preference Us	er Input
Control Input/Output Settings	
Activation Time	0,7s

	M		o		<b>3</b> -
J	Read Write	C12H10A9B01X-03 🖉 Reset to Default	😸 Mana	ge	U
<b>-</b>	LAK-H16166775 C12H10A9B01X-03 Flexible Navigation (1) v5.1	User Preferences			
л Но	me				
Euro	octions	DRIVE SETTINGS			
	1010115	Drive Delay At Startup	) 🙂		0.0 s
Us	er Preferences	SWITCHED DRIVING	-B-		
Ch	air Log	Constant Speed Trigger			5 %
n Mo	odules	Veer at Low Speed			35.00 °
		Veer at High Speed			10.02 °
AC	tuator motions	High Speed Reference	)		35 %
👔 Tri	gger Angles	SLEEP SETTINGS	$\mathbf{b}$		
Lig	hting	Enable Sleep Timeout			Off ×
		Sleep Timeout Duration			5 min
		Enable User Input Wakeup	J		On 🗸
		LOCK SETTINGS			
		Enable Lock	سحر		Off ×
		USER FUNCTION NAVIGATION			
		Cycle Profiles	70-		On 🗸
		Profile Change Uses Last Used Function			On 🗸
		Attendant/Occupant priority		No	Priority
		Startup Function		Last used	Function
		Timeout for Navigation Entry	$\hat{)}$		5.6
		Menu Scan Rate	HE)-		40 s
		Number of Menu Scon Curler Before Idle			2
		Scan Selection			Disabled v
		Scall Selection			Disabled
		Navigation Type		Mer	u select
		Navigation Entry		Active User	Function
		Navigation Preference		U	ser Input
		Enable Timeout for Navigation Entry	)		Off ×
		CONTROL INPUT/OUTPUT SETTINGS Activation Time	}-@-	-   +	0.7 s
		DISPLAY SETTINGS			
		User Clock Display Mode	T. B. L.		24 Hour
		User Clock Offset Hours			0 h
		User Clock Offset Minutes			0 min
		Language			English
		Digital Speed Slider Interactivity	)	A	utomatic
		ENERGYLISE SETTINGS			
		Automatic Power Off	10-		On V
		Low Power Mode Duration			1 hour
			<u> </u>		
		SPEEDOMETER AND ODOMETER Speedometer and Odometer Scaling Factor		-(J)	0.000 -
		Fine Time Sneedometer and Odometer Scaling	Factor		100 %
		Linit Preference	, actor		Module
			-		Metric
		AUDIBLE CUES	<u>⊢(</u> K)−		
		Audible Cue Mode	$\sim$		

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

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

2

### 1 Pericolo di lesioni o danni

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



### AVVERTENZA!

### Pericolo di lesioni o danni

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

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

Per limitare un utilizzatore, impostare questo parametro su:

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

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



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



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



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



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

### 5.2.3 Panoramica delle impostazioni del display

~ ~ ~		0 0		~
) 🔧 Read 💥 Write	TDX SP2 ULM	😵 Reset to Default 🛛 😂 Manage		19
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx		
] Home	Power Module	DISPLAY SETTINGS - CONFIGURATION		
Functions	REM 4xx	Display Brightness	(A) - I	100 %
Liner Profemener		Enable Tap-Only Mode	(B)	Off ×
_ Oser Freierences	REM 5xx	Enable Glove Mode	C	Off ×
Chair Log	IN 200	Display Handedness	D	Right Handed
Modules		Tap Zone	(E)	20
Actuator Motions	IN 500	Screen Lock	F	User Set
Trigger Angles		Speedometer and Odometer on Drive Screen	G Show Speedometer	and Odometer
Ingger Augres		USER INPUT - CONFIGURATION	Show Speedometer a	nd Odometer
Lighting		User Input Configuration	Hide Speedometer an	id Odometer
		Neutral Window		15 %
		Joystick Throw		90 %
		Joystick Switch Threshold		40 %
		Tremor Dampening		0 %
		Joystick Rotation Angle		0.0
		Swap Joystick Axis		No swap
		LEFT JACK SOCKET (J1) TIP - PORT SETTINGS		
		Input Type		Not Connected

Fig. 5-1 Strumento per PC



Fig. 5-2 Strumento per iOS

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

### 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO)

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

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

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

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

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



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

Creazione delle regole di connessione per il controllo IO:

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

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

#### Input di controllo (CI):

I moduli supportati e i relativi input di controllo sono:

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

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

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

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

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

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

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

Configurabile: Se configurata, lo slot può visualizzare il riepilogo della configurazione.	Momentary None Fig. 5-4
Non configurabile: Lo slot può visualizzare il riepilogo della configurazione.	Momentary Drive Lockout
	FIG. 5-5
Limitata: Lo slot non può mostrare il riepilogo della configurazione a causa della sua complessità.	Momentary Restricted
	Fig. 5-6

### Uscite

Le uscite supportate sono:

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Connettività: Selezionare Connectivity per accedere alle funzioni di connettività:

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

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

#### Impostazioni avanzate

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

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

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

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

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

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

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

- Se è impostato a zero secondi, non viene applicato alcun debounce e il modulo elettrico risponde immediatamente a un cambiamento di segnale sull'input.
- Se è impostato a un tempo superiore a zero secondi, viene applicato il debounce e il modulo elettrico risponde solo al segnale presente all'input dopo il tempo impostato da **Input Port Debounce**.
  - $\parallel$  Il segnale di ingresso deve essere stabile per tutto il tempo di debounce, prima che il sistema risponda all'input.

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

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

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

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

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

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

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

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

### 5.2.5 Opzioni e tipi di input di controllo

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

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

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

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

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

# 6 Procedura di programmazione consigliata

### AVVERTENZA!

### Pericolo di lesioni o danni

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

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

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

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

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

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

### 6.1 Punto 1 – Test di accensione

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

 $\hat{\parallel}$  Se il cavo o il cablaggio della batteria non è stato collegato correttamente, l'indicatore di stato non si accende.

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

## 6.2 Passaggio 2 - Controllo dell'orientamento dei motori

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

1.

iPod 🗟	10:33		* 🖚
🗙 Back	Power Mo	dule	
Power Modu	le - Motors		
Veer Comp	ensation		0%
Right Invert	>		Yes
Left Invert	>		Yes
Swap			Yes
Power Modu	ıle - Load Coı	mpensat	ion
Motor Resistan	ce	80mΩ	- +
Load Compens age	ation Percent-	70%	- +
Control Input 1 -	Port Settings		
Input Port Debo	ounce	0.0s	- +
Control Input 2 -	Port Settings		
	Fig. 6-	-1	



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

### Controllo dell'inversione dei motori

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

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

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

### Controllo del passaggio da un motore all'altro

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

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

### 6.3 Punto 3 - Impostazione della compensazione del carico

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

 $\underline{0}$  Invacare raccomanda di aggiungere automaticamente i valori di resistenza del motore, mediante la Compensazione adattiva del carico è un processo che apprende il valore di resistenza di ciascun motore automaticamente, individualmente e con una precisione m $\Omega$ . Poiché a ciascun motore viene applicato un valore di resistenza separato e accurato, le prestazioni di guida della carrozzina vengono migliorate in modo significativo.

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

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

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

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

iPod 🗢 10:33	*
K Back Power Mo	odule 📋
Power Module - Motors	
Swap	Yes
Power Module - Load Compensati	on
Motor Resistance	80mΩ – +
Load Compensation Percent- age	70% - +
Control Input 1 - Port Settings	
Input Port Debounce	0.0s - +
Control Input 2 - Port Settings	
Input Port Debounce	0.0s - +
Control Input 3 - Port Settings	
Input Port Debounce	0.0s - +
Control Input/Output - Port Settin	gs
Fig. 6	-3

🕽 😽 Read 🛛 🙀 Write	TDX SP2 ULM	Reset to Default Search Manage	2
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		Power Module	
j Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation	- + 0 %
User Preferences	REM 4ax	Right Invert	On 📃
Chair Log		Left Invert	On
Modules	REM 5xx	Swap	On
	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
Actuator Motions	ACU 2xx	Motor Resistance	- + 68 m6
Trigger Angles		Load Compensation Percentage	70 %
Lighting	TPI	CONTROL INPUTS/DUTPUTS	
	TPLACU	Control Input 1	
		Input Type	Not Connected
	IN 5xc	Input Port Debounce	- + 0.0 s
	ACT400-1	Control Input 2	
		Input Port Debounce	- + 0.0 s
		Control Input 3	
		Input Type	Not Connected
Filter parameters	×	Input Port Debounce	- + 0.0 s

Aprire Modules (Moduli) -> Power Module (Modulo elettrico).

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

- ridurre il valore di tale parametro se la carrozzina si sposta in modo più aggressivo di prima.
- aumentare il valore di tale parametro se la carrozzina si sposta in modo più lento di prima.
- La Load Compensation Percentage (Percentuale di compensazione del carico) viene applicata solo quando l'opzione Adaptive Load Comp Enabled (Compensazione adattiva del carico abilitata) è attivata.

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

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

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

5.

iPod 훅	12:59	* • •
🗸 Back	Power Module	
Power Mod	ule - Motors	
• Veer Co tion	ompensa- 0% –	+
Right Inve	t	No
Left Invert		No
Swap		Yes
Power Mod	ule - Load Compensation	I
Motor F	<sup>Resis-</sup> 135mΩ –	+
	Go to ALC Calibration	>
Control Inp	uts/Outputs 1 - Port Sett	ings
Output Po	rt Mode I Fig. 6-5	Disabled
	JIE ALCJ.	
iPod ᅙ	12:13	* • •
Power N	Nodule Adaptive Load	d Comp

Fare clic su Go To ALC Calibration (Vai alla calibrazione ALC

Power Module Adaptive Load Comp
Motor 1
Finished
153mΩ
Motor 2
Finished
156mΩ
Chart Turing

Drive the chair until both the left and right motor compensation processes have been completed.

Fig. 6-6

Toccare Start Tuning (Avvia calibrazione).

6. Seguire le istruzioni visualizzate sullo schermo.

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

 ${1}$  Se l'elettronica o i motori sono stati sostituiti, occorre calibrare la Compensazione adattiva del carico (ALC).

1.

File Connection-10Ew Help	+		
Spana Put Calendor.	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage		<u>ن</u> ه ا
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	TDX SP2 ULM		
Arrow      Arrow      Arrow      Arrow      Arrow      Arrow      Arrow      Arrow      Coair Setup      Liphting	Base         Dura diving         Dura diving           Sum diving         Dura diving         dura diving           Sub battery cycles         Dura diving         dura diving           Sub battery cycles         Dura diving         dura diving           We diving         No active errors         Dura diving           System Clock Set         Today           System Clock Set         Today           Strems         Today	evertur Name PACE 4 PACE 4 PACE 4 Controllariton Linkawy Controllariton Linkawy 12 Drive Functions 19 Seating Functions 8 Actuator Motions Gyna supported Lighting supported	
Q, Filter parameters ×	List models (to bit 1054333007 Fred council (10643432007	System Summary	775 <u>BMTHROTON</u> -C- Orgineering (and 1.1.4.0.157

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



Fare clic su Recalibrate (Ricalibra).

3.

2.



Fare clic su Start (Avvia).



Guidare la carrozzina fino a portare a termine le procedure di compensazione dei motori di sinistra e di destra. 5.



Fare clic su Done (Fatto).

# 6.4 Passaggio 4 – Regolazione delle impostazioni di velocità

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

iPod	08:09	* 🖦
<b>K</b> Back	D1	
General		
Drive Function Name		D1
Enable Drive Fun	ction	Yes
Function User Inp	out Pr	rofile User Input
Navigation Timeo	out Enab	oled No
Forward		
Max Forward Spe	eed	30%
Min Forward Spe	ed	20%
Forward Accelera	ation	70%
Forward Decelera	ation	60%

Fig. 6-7

) 😽 Read 🛛 🔧 Write	🎭 📲 🗋 🗙	TDX SP2 ULM 🛛 🖉 Reset to Default 😂 Mana	20 B
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM400 Slow	
Home	PD Dobro REM016	CONTRA -	
Functions	Conversion 210	Drive Function Name	REM400 SI
User Preferences	REM216 Drive	Enable Drive Function	On
		Function User Input	Profile User Input (RE
Chair Log	Seating REM216	Navigation Timeout Enabled	Off ×
Chair Setup	REM216 Seating		
ighting		Max Forward Speed	- + 30 5
	Crive REM400	Min Forward Speed	- + 20 5
	DE14400 Circu	Forward Acceleration	- + 80 5
	REM400 Slow	Forward Deceleration	- 100 9
	REM400 Slower	REVERSE	
	REM400 Medium	Max Reverse Speed	- + 30 9
	2514402.5.11	Min Reverse Speed	- + 28 9
	REMHOU Past	Reverse Acceleration	100 9
	REM400 Faster	Reverse Deceleration	- 100 9
		TURN	
	Seating REM400	Turn Boost at Max Speed	- + 200 9
	REM400 Tilt	Max Turn Speed	- + 50 9
	REM400 Recline	Min Turn Speed	- + 40 9
	The second second second	Turn Acceleration	100 9
	REM400 LH Leg	Turn Deceleration	100 %
	A REMAIND PHI Log	STABILITY	

1. Aprire Functions (Funzioni) -> aprire la funzione di guida desiderata.

#### Regolazione della velocità di marcia avanti

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

#### Regolazione della velocità in retromarcia

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

#### Regolare le velocità di guida minime

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

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

#### Regolazione della velocità di svolta

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

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

### Regolazione della compensazione di svolta

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

1.

iPod ♀ 10:33	3		* 🖚
K Back Power M	odule		
Power Module Motors			
Veer Compensation	0%	_	+
Right Invert		Yes	
Left Invert		Yes	
Swap		Yes	
Power Module - Load Compensat	ion		
Motor Resistance	80mΩ	_	+
Load Compensation Percent age	70%	-	+
Control Input 1 - Port Settings			
Input Port Debounce	0.0s	_	+
Control Input 2 - Port Settings			
Input Port Debounce	0.0s	_	+

Fig. 6-9

🚽 LAK-H16166775	+			
🔵 🖼 Read 🛛 🍕 Write	TDX SP2 ULM	🙁 Reset to Default 🛛 😂 Manage		<b>1</b> 0 - <b>1</b> 0
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		Power Module		
Ind Home	Power Module	POWER MODILLE - DRIVING		
Functions	REM 2xx	Veer Compensation	-   +	0 %
User Preferences	PEM day	Right Invert		On 🗸
Chair Log	Inclusion was	Left Invert		On 🗸
G. Madulas	REM 5xx	Swap		On 🗸
IC Modules	CR 4xx	POWER MODULE - SWITCHED DRIVING		
<ul> <li>Actuator Motions</li> </ul>		Constant Speed Trigger		10 %
Trigger Angles	ACU 2xx	Veer at low speed		15.00 °
Lighting	TPI	Veer at High Speed		2.50 °
	TPLACU	High Speed Reference		50 %
		POWER MODULE - LOAD COMPENSATION		

Fig. 6-10

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

## 6.5 Punto 5 – Regolazione delle impostazioni di accelerazione

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

iPod	60:80	* 🖦
🗸 Back	D1	
General		
Drive Functi Name	ion	D1
Enable Drive	e Function	Yes
Function Us	er Input Profile	User Input
Navigation <sup>-</sup>	Fimeout Enabled	No
Forward		
Max Forwar	d Speed	30%
Min Forward	d Speed	20%
Forward Ac	celeration	70%
Forward De	celeration	60%

File Connection View Help	+		
🔘 🖼 Read 🐮 Write	‱ 9∿ ⊡ ×	TDX SP2 ULM 🕴 Reset to Default 😂 Manage	<u>ا</u> في الأ
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Functions	REM400 Slow	
Home	Drive REM216	GENERAL	
User Preferences	REM216 Drive	Drive Function Name Enable Drive Function	REM400 Slow
Chair Log	Seating REM216	Function User Input	Profile User Input (RE
🐸 Chair Setup	REM216 Seating	Navigation Timeout Enabled	Off ×
Lighting	C Drive REM400	Max Forward Speed	- + 30 %
	REM400 Slow	Forward Acceleration	- + 80 %
	REM400 Slower	Forward Deceleration	100 %
	REM400 Medium	Max Reverse Speed	-   + 30 %
	REM400 Fast	Min Reverse Speed	- + 28 %
	REM400 Faster	Reverse Deceleration	100 %
	Seating REM400	TURN Turn Boost at Max Sneed	- + 200 %
	REM400 Tilt	Max Turn Speed	- + 50 %
	REM400 Recline	Min Turn Speed	- + 40 %
	REM400 LH Leg	Turn Acceleration	100 %
Q Filter parameters X	DEMANO DU Los	STABILITY	

1. Aprire Functions (Funzioni) -> aprile la funzione di guida desiderata.

#### Regolazione dell'accelerazione in marcia avanti

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

#### Regolazione della decelerazione in marcia avanti

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

### Regolazione dell'accelerazione in retromarcia

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

#### Regolazione della decelerazione in retromarcia

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

### Regolazione dell'accelerazione in svolta

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

### Regolazione della decelerazione in svolta

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

# 7 Utilizzo dell'applicazione LiNX Access per iOS

# 7.1 Barra di navigazione

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



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

### 7.1.1 Menu delle applicazioni

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

### Contesto di collegamento



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

Nel contesto di collegamento, sono disponibili le opzioni seguenti:

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

#### Contesto di file

Chair	
Save	
Save As	
Write to Chair	
Cancel	

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

Nel contesto di file, sono disponibili le opzioni seguenti:

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

#### Selezione della modalità di contesto



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

### 7.1.2 Modifica del nome del programma

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

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



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

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

 $\|$  Il nuovo nome del programma viene salvato in base alla modalità in cui si sta lavorando.

- Se si lavora in modalità **Connection context** (Contesto di collegamento) e **Live edit** (Modifica in tempo reale), le modifiche vengono scritte automaticamente sulla carrozzina.
- Se si lavora in modalità Connection context (Contesto di collegamento) e Bulk edit (Modifica in blocco), fare clic sul pulsante Write (Scrivi) per salvare le modifiche.
- Se si lavora in modalità File context (Contesto di file), fare clic sul pulsante Save (Salva) per salvare le modifiche.

### Strumento per iOS



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

### Strumento per PC

Default		/
CONFIGURATION SUMMARY		SYSTEM NAME
2 Drive Functions		Demo
3 Seating Functions		PROGRAM NAME Default
3 Actuator Motions		Since
Gyro supported Lighting supported		hours driving
		<b>O</b> hours driving / day
EVENTS		Since
System Clock Set	Last week	- + <b>O</b>
Left Park Brake Error	Last week	total battery cycles
Right Park Brake Error	Last week	hours charging / day
Gyro orientation error	Last week	Induis charging / day
System Available	Last week	System Summary
Last modified: Fri Apr 22 10:46:52 2016 First created: Wed Mar 16 15:34:42 2016		LAK-C14134853 LINX Access PC 3.0

Fig. 7-3

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

### 7.2 Schermata Home

iPod 훅	11:13	* ■⊃
Close	R03F10A1A00L-00	
	😂 Chair Configs	
	Restore to Default Config	
	R03F10A1A00L-00	
	Program Name	
	R03F06A3A00L-00	
	System Name	
0	No active errors 0 hours since last event	>
Qj	Live Diagnostics	>
	System Summary	>
DRIV	E FUNCTIONS	
	Fig. 7-4	

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

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

# 7.3 Azioni del contesto di collegamento



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

### 7.3.1 Collegamento allo schermo del dispositivo

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

### Collegamento dell'applicazione LiNX Access per iOS con una carrozzina

- 1. Avviare il sistema LiNX per carrozzine.
- 2. Inserire la chiave LiNX Access nel modulo di comando.
- 3. Aprire l'applicazione LiNX Access per iOS.
- 4. Selezionare la modalità Connection context (Contesto di collegamento).
- iPod ᅙ 10:30 \* **Connect to Device** Pod 🤶 10:30 Search for LAKs **Connect to Device** Select An Accessory LAK-C13122584 LAK-C14134853 Martin DCL Cancel

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

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

### Scollegamento

1.

5.



Fare clic sul pulsante Close (Chiudi).

### 7.3.2 Lettura di un programma dalla carrozzina

Fare clic sul pulsante Application

1		
T	••	

2.

	Close	Program Name	
m	<b>enu</b> (Menu	ı delle applicazioni).	
		Chair	
		Save	
		Save As	
	<	Read from Chair	>
		Write to Chair	
		Upgrade	
		Store Authorisation	
		Cancel	

Selezionare Read from Chair (Leggi dalla carrozzina).

### 7.3.3 Ripristino delle configurazioni predefinite della carrozzina

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

- 1. Fare clic su **Chair Configs** (Configurazioni della carrozzina) nella parte superiore della schermata **Home**. Verrà visualizzata la schermata **Chair config** (Configurazioni della carrozzina).
- 2. Fare clic sul nome della configurazione della carrozzina. Verrà visualizzata una schermata di avviso Warning (Attenzione).
- 3. Fare clic su Yes (Sì) per confermare la selezione.
- 4. Fare clic su Back (Indietro) per tornare alla schermata Home.
- Quando si seleziona una nuova configurazione della carrozzina, il sistema si riavvia automaticamente prima di attivarla.

### 7.3.4 Conversione dei file di configurazione

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

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

- 2. Aprire il menu delle applicazioni.
- 3.



Fig. 7-5

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

## 7.3.5 Modifica di un programma

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

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

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

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

#### Modalità di modifica in tempo reale

- Se ci si trova nella modalità di modifica in tempo reale, le modifiche apportate ai parametri hanno effetto immediato e modificano istantaneamente le prestazioni della carrozzina.
- I cambiamenti apportati in modalità di modifica in tempo reale non possono essere annullati; si consiglia pertanto di salvare una copia del programma in uso per poter ripristinare le impostazioni correnti qualora fosse necessario.

	Fo	orward		
$\left( \right)$	< ·	Max Forward	30%	- +
	o	Min Forward Speed	10%	- +
	٥	Forward Ac- celeration Fig. 2	100% 7-6	- +

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

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

#### Modalità di modifica in blocco



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

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

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

## 7.3.6 Scrittura di un programma sulla carrozzina

j Questa funzionalità è disponibile solo quando una carrozzina collegata.



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

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

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

## 7.3.7 Salvataggio di un programma

Utilizzo dell'opzione Save (Salva)



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





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

- 4. Dopo aver salvato il programma, l'applicazione LiNX Access visualizza un messaggio che riporta il nome del file e la conferma di avvenuto salvataggio.
- 5. Fare clic su Dismiss (Chiudi) per chiudere il messaggio e proseguire.
- <sup>°</sup> Tutti i file sono salvati con l'estensione .lci. Se il Nome del programma è stato definito, il file verrà salvato con la stessa dicitura. In caso contrario, il file verrà salvato con data e ora di creazione, indicate come segue:

YYYYMMDD-HHMMSS.lci (dove YYYY indica l'anno, MM il mese, DD il giorno, HH l'ora, MM il minuto e SS il secondo). Eventuali salvataggi successivi manterranno l'ultimo nome salvato per il file in questione e sostituiranno le versioni precedenti. Per salvare un file senza sovrascrivere quello esistente, utilizzare Save As (Salva con nome); vedere .

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

#### Utilizzo di Save As (Salva con nome)

Per salvare un file di programma con un nome diverso:



- 1. Fare clic sul pulsante **Application menu** (Menu delle applicazioni).
- 2. Selezionare Save As (Salva con nome). Dopo aver salvato il programma, l'applicazione LiNX Access visualizza un messaggio che riporta il nome del file e la conferma di avvenuto salvataggio.
- 3. Fare clic su Dismiss (Chiudi) per chiudere il messaggio e proseguire.
  - <sup>°</sup> Tutti i file sono salvati con l'estensione .lci. Se il file non è mai stato salvato ma il nome del programma è stato definito, il file verrà salvato con la stessa dicitura. Se il file è stato salvato in precedenza con il nome del programma, a quest'ultimo verrà aggiunto un valore numerico. Se il nome del programma è stato definito, il file verrà salvato con la stessa dicitura. In caso contrario, il file verrà salvato con data e ora di creazione, indicate come segue: YYYYMMDD-HHMMSS.lci (dove YYYY indica l'anno, MM il mese, DD il giorno, HH l'ora, MM il minuto e SS il secondo).
  - La finestra di dialogo **Application menu** (Menu delle applicazioni) nella figura seguente mostra tutte le azioni disponibili all'interno del **Connection context** (Contesto di collegamento). Quando ci si trova in **File context** (Contesto di file), la selezione è più limitata.

## 7.3.8 Aggiornamento del firmware



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





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



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

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

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

### 7.3.9 Acquisizione del certificato LAK

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

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

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

#### Acquisizione del certificato

iPod <del>?</del> Close		*
	Chair	
	Save	
	Save As	
	Read from Chair	
	Write to Chair	
	Upgrade	
$\leq$	Store Authorisation	
	Cancel	

- 1. Collegarsi al sistema LiNX.
- 2. Fare clic sul pulsante Application menu (Menu delle applicazioni).
- Selezionare l'opzione Store Authorisation (Acquisisci autorizzazione). Viene visualizzato un messaggio che informa l'utilizzatore del numero di autorizzazioni rimaste e chiede conferma prima di procedere. Le chiavi LiNX Access consentono solo tre operazioni di Store Authorisation (Acquisisci autorizzazione).
- 4. Fare clic su Store option (Acquisisci opzione) per continuare o su Don't store (Non acquisire) per annullare l'azione.
- $\mathring{1}$  Se l'applicazione LiNX Access per iOS viene rimossa dal dispositivo iOS, l'Access Level Certificate (Certificato di livello di accesso) è da considerarsi perso.

## 7.4 Azioni del contesto di file



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

## 7.4.1 Schermata Load from file (Carica da file)

Pod I O:30 I D:30 I O:30 I O:30 I D:30 I O:30 I D:30 I	-		-		
Load From File Edit	Pod <del>?</del>	10::	30 ]	* • +	
iPod        10:30       *		Load Fro	om File	Edit	
Load From File         Edit           Indoor - home-1.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home-2.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home.lci         >           15/03/2016, 10:09         >           Indoor.lci         >           15/03/2016, 10:22         >           ads.lci         >           15/03/2016, 10:07         >			iPod 🗢	10:30	* 🖙 +
Indoor - home-1.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home-2.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home.lci         >           15/03/2016, 10:09         >           Indoor.lci         >           15/03/2016, 10:22         >           ads.lci         >           15/03/2016, 10:07         >				Load From File	Edit
Indoor - home-1.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home-2.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home.lci         >           15/03/2016, 10:09         >           Indoor.lci         >           15/03/2016, 10:22         >           ads.lci         >           15/03/2016, 10:07         >					
Indoor - home-2.lci         >           15/03/2016, 10:10         >           Indoor - home.lci         >           15/03/2016, 10:09         >           Indoor.lci         >           15/03/2016, 10:22         >           ads.lci         >           15/03/2016, 10:07         >			Indoor - 15/03/2010	- home-1.lci 6, 10:10	>
Indoor - home.lci         >           15/03/2016, 10:09         >           Indoor.lci         >           15/03/2016, 10:22         >           ads.lci         >           15/03/2016, 10:07         >			Indoor - 15/03/2010	- home-2.lci 6, 10:10	>
Indoor.Ici         >           15/03/2016, 10:22         >           ads.Ici         >           15/03/2016, 10:07         >			Indoor - 15/03/2010	- home.lci 6, 10:09	>
ads.lci >			Indoor.1	<b>Ci</b> 6, 10:22	>
			ads.lci 15/03/2010	6, 10:07	>

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

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

## 7.4.2 Scrittura di file bundle

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

iPod 🗢 1	10:58	*
_		A
Done C12H10AS	9B01X-07.lcb	
6		
Programs		B
С12Н10А9В01Х-04 С12Н10А9В01Х-04	4	0
Power Module Fir	mware	C
DLX-PM120-B	App ID 23 : 4	.3.4 🕓
DLX-PM120AL-A		
DLX-PM120AL-B Writin	g Bundle	
DLX-PM60-B		
DI X-PM75-B		
DLX-PM75AL-A		
DLX-PM75AL-B		
Remote Module F	ïrmware	
DLX-ACU200-A	App ID 46 : 4	.3.2 🕓
DLX-CR400-A Fig	App ID 52 : 4 g. 7-11	.3.2 🕓

- 1. Collegare la carrozzina.
- 2. Selezionare la schermata File connection (Collegamento file).
- 3. Selezionare il file bundle dall'elenco visualizzato nella schermata Load From File (Carica da file).
- 4.
- Assicurarsi di selezionare la configurazione corretta. Una configurazione errata può determinare comportamenti imprevisti e guasti. Per ulteriori informazioni sulla convenzione di denominazione del programma, vedere 11 Struttura del nome del programma, pagina 216

Selezionare la configurazione preferita dalla sezione B.

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

## 7.4.3 Apertura dei file

iPod ᅙ	10:30	* 📖 +
	Load From File	Edit
Indoor -	home-1.lci	>
15/03/2016	, 10:10	
Indoor -	home-2.lci	>
15/03/2016	, 10:10	
Indoor -	home.lci	>
15/03/2016	, 10:09	
Indoor.lo	ci	>
15/03/2016	, 10:22	
ads.lci		\ \
15/03/2016	, 10:07	

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

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

## 7.4.4 Eliminazione dei file



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

## 7.4.5 Invio di file tramite e-mail

1.



Selezionare Edit (Modifica) dalla schermata Load From file (Carica da file).

2. Selezionare uno o più file dall'elenco.

-	h	
	z	
-		
-	-	-

iPod 🗢			16:18 		* 🛑	
		Load	From	File	Done	
	<b>Alex</b> 18/04	unit.lc	: <b>i</b> :16			
$\bigcirc$	<b>Bob</b> 18/04	<b>'s chaii</b> /2016, 15:	<b>.lci</b> :15			
$\bigcirc$	<b>Mar</b> 18/04	<b>y's cha</b> /2016, 15	<b>ir.lci</b>			
					~	
amite e	e-mai	).				
iPod 🧟	2	1	12:11			Ð
				, Eilo	Don	
		LUa		IIFIle	Don	e
	9	AirDro Bluetoo	<b>p</b> . Tap to oth to sha	turn on Wi re with Air	-Fi and Drop.	1
						-
						l
			dy	namic" (9		
M	ail	Add to N	otes Imp LiN	ort with ( Access	More	
		•••				
Ade	d To d Drive	More				

CO2HORA2AOOL-O2 tdy loi Cancel

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

4.

Si apre	l'applicazione	Share	Sheet	di i	OS.	Selezionare	l'opzione	desiderata.
---------	----------------	-------	-------	------	-----	-------------	-----------	-------------

5.

iPod 🗢	16:19	* 💼
Cancel	New Message	Send
To:		
Cc/Bcc:		
Subject:		
Alex unit.lci		

## Sent from my iPod

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

# 8 Utilizzo dell'applicazione LiNX Access per PC

## 8.1 Installazione del software

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

#### Fase 1

Selezionare la lingua durante l'installazione.

1.

Select Se	tup Language 🛛 🛛 🗙
><	Select the language to use during the installation:
	English
	OK Cancel

Selezionare la lingua desiderata dall'elenco a discesa.

2. Fare clic su OK per continuare.

#### Fase 2

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

1.

onditions of Use	
Please read the following important information before continuing.	C
Please read the following Conditions of Use. You must accept these Con continuing with the installation.	ditions before
CONDITIONS OF USE AND WARNINGS	
INTENDED USE	E
LINX Access PC is a configuration tool intended to provide access to set the control system, enabling customisation of parameters and performa suit the needs and preferences of individual users.	ings of ance to
WARNINGS	
Read the LiNX Access User Manual as well as Installation Manual(s) of the	ne System 🔻
I accept	
I do not accept	

- Selezionare l'opzione I accept (Accetto).
- 2. Fare clic sul pulsante Next (Avanti).

#### Fase 3

L'applicazione può essere salvata nella cartella suggerita o in un'altra cartella, in base alle preferenze dell'utilizzatore. Se la cartella suggerita è quella adatta, fare clic su **Next** (Avanti) per proseguire con l'installazione.

Se si desidera cambiare cartella:

1.

Select Destination Location			
Where should LiNX Access PC	be installed?		Ċ
Setup will install LiNX	Access PC into the following f	folder.	
To continue, click Next. If you	would like to select a differen	it folder, click Br	owse.
C:\Program Files (x86)\Dynan	nic Controls (LiNX Access PC V.	3 B	rowse
At least 72.0 MB of free disk s	pace is required.		

- Fare clic sul pulsante Browse (Sfoglia) e selezionare un'altra cartella.
- 2. Fare clic su Next (Avanti) per continuare.

#### Fase 4

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

1.

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

Se si desidera cambiare cartella:



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

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

#### Fase 5

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

1.



Selezionare/deselezionare in base alle proprie preferenze.

2. Fare clic su Install(Installa).

#### Fase 6



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

## 8.1.1 Utilizzo del Bluetooth su un computer

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

#### Utilizzo dell'adattatore Bluetooth integrato

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

#### Utilizzo dell'adattatore Bluetooth USB

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

## 8.2 Panoramica di layout

 $\mathring{l}$  Il layout può cambiare a seconda che il dispositivo sia collegato o non.

#### Schermata Home



- A Barra dei menu
- (B) Scheda di collegamento
- © Schede File
- D Barra degli strumenti
- E Intestazione del contenuto principale
- (F) Contenuto principale
- G Casella dei parametri di filtro
- (H) Barra laterale di navigazione primaria
- ① Contesto della scheda

#### Barra laterale di navigazione secondaria



La barra di navigazione secondaria <sup>®</sup> è visibile solo per determinate selezioni della barra di navigazione primaria <sup>®</sup> e permette di visualizzare i dettagli di funzionalità, parametri e funzioni.

## Apertura



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

### Informazioni di sistema

Default System	۱	
Since O hours driving	(A) O hours driving / day	SYSTEM NAME Demonstration PROGRAM NAME Default System
total battery cycles	hours charging / day	CONFIGURATION SUMMARY 6 Drive Functions 2 Seating Functions 2 Mouse Mover Functions 2 Willing Functions
EVENTS System Clock Set	This month	2 Utility Functions 2 Actuator Motions
Primary Input Out-Of-Neutral	This month	Gyro supported
System Available	This month	Lighting supported
Joystick Error	This month	
		System Summary
Last modified: Tue May 3 11:35:55 2016 First created: Wed Mar 16 15:34:42 2016	C	LAK-C14134853 LINX Access PC

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

## 8.3 Concetti

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

Due concetti importanti sono i seguenti:

- modalità di contesto
- modalità di modifica

#### Modalità di contesto

C LINXAccessPC				- 0	×
File Connection View Help					
Jopen a Connection		Dp 📔	en a file		
Cà Find more		ď	Open file		
<ul> <li>Filter connections</li> <li>Ast CONNECTORS</li> <li>LAK-C14134853 C14134853. Lat connections</li> <li>C1413485. Lat connections</li> <li>C10 EBM</li> <li>C10 EBM</li> <li>C10 EBM</li> <li>C10 EBM</li> <li>C111247579</li> <li>REM-121155588</li> <li>C144451345900</li> <li>C1445145908</li> </ul>	×	۲۲۶ ال	<ul> <li>Q. Filter files</li> <li>C/PtogramData/ frids, 22 Arr2005 12</li> <li>C/PtogramData/ Frids, 22 Arr2005 12</li> <li>C/PtogramData/ Frids, 22 Arr2005 12</li> </ul>	Dynamic Co…ess PC V3/LINX Indoor/Id 1228 pm Dynamic C…s PC V3/LINX Outdoor/Id 1228 pm Dynamic C…UNX Default System.Id 12265 pm	× ☆ ☆ ☆ ☆
Â		[		(B)	

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

- Connection context (A) (Contesto di collegamento). Lo strumento per PC interagisce con un sistema collegato. Dalla scheda Open a connection (Apri collegamento), è possibile collegarsi a una carrozzina utilizzando una chiave LiNX Access.
- File context (B) (Contesto di file). Lo strumento per PC interagisce con i file archiviati sul computer. Dalla scheda Open a file (Apri file), è possibile accedere a un file archiviato sul computer.
- La scheda di collegamento si trova sempre sul lato sinistro della schermata dell'applicazione. Non è possibile aprire contemporaneamente più schede di collegamento.

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

#### Modalità di modifica

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

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

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

## 8.4 Controllo e aggiornamento all'ultima versione

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

Per verificare manualmente la presenza di aggiornamenti, è possibile:

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

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

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

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

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

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

#### Configurazione delle impostazioni Internet

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

Internet Settings	5	
Proxy Enabled	1	
Proxy Address		port
User Name		
Password		
		cl
		Close

Fig. 8-1

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

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

## 8.5 Azioni del contesto di collegamento

_!	
••	

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

## 8.5.1 Collegamento/scollegamento di LiNX Access per PC

#### Collegamento a una carrozzina

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

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



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

#### 8.5.2 Scrittura di un programma sulla carrozzina

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



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

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

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

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

#### 8.5.3 Leggere un programma dalla carrozzina

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

#### Per leggere la configurazione dalla modalità di modifica in blocco

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

2.



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

## Per leggere la configurazione dal contesto di file

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

#### 8.5.4 Salvataggio di un programma come file

1.



File	Connection	View	Help	
	Open File Import Firmwa	Ct are	rl+0	
	Save Save As	C	trl+S	
	Export CSV			
	Authorise Computer			
	Write Bundle File			
	Quit			

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

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

#### Rimuovere un file dall'elenco dei file

1	
т	•

	Q Filter files			$\times$
	C:/ProgramD	ata/Dynamic Co	.ess PC V3/LiNX Indoo	pr.lci
52	Wednesday, 1	Open file		$\sim$
	C:/Users/as	Remove from list	De i	~~
	Wednesday, 18 N	ay 2016 10:12:47 a.m.		$\sim$

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

## 8.5.5 Acquisizione del certificato LAK

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

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

- Distributore e
- Sola lettura.

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

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

Per acquisire il certificato LAK:

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



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

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

## 8.5.6 Aggiornamento del firmware

#### IMPORTANTE!

Prima di aggiornare il firmware, assicurarsi che il livello della batteria non sia basso. Assicurarsi che la carrozzina sia in condizioni di sicurezza e stabilità.

- Posizionare la carrozzina su blocchi per sollevarla dal suolo.
- Non aggiornare il firmware quando la carrozzina è in pendenza.
- Non aggiornare il firmware quando i freni di parcheggio sono disinnestati.
- Blocchi di legno oblunghi (almeno 14 x 14 x 30 cm)

Per accedere alla schermata di aggiornamento del firmware del modulo:

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

DLX-PM120AL-B F18173633 DLX-REM400-B		Firmware: 5.1.1 Hardware: 2.1	0
DLX-REM400-B			3
		Firmware: 5.1.1 GUI: 5.1.1 Asset: 5.1.1 Asset: 5.1.1 Asset: 5.1.1 Hardware: 2.	0 0 0 0 9
<ul> <li>DLX-HKEY01-A H16166775</li> </ul>		Firmware: 5.0.0 → 5.0. Hardware: 1.	1 4
L	Jpdate	Update All Clo	ose

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

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

Il firmware può essere aggiornato su moduli singolarmente o contemporaneamente.

Per eseguire aggiornare i moduli singolarmente:

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

Per aggiornare i moduli contemporaneamente:

1. Fare clic su Update All.

## 8.5.7 Ripristino delle configurazioni predefinite della carrozzina

4 LAK-H16166775	+			
🔘 🐕 Read 😤 Write	TDX SP2 ULM	Default S Manage		1.0 .1
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	TDX SP2 ULN	Л		
Home Home	- Sme.u		SYSTEM NAME	
See Functions	O Dours divisor	O hours driving ( day	TDX SP2 ULM	
O User Preferences	- nous uning	nous annig / asy	PROGRAM NAME	
[ ☐] Chair Log	-+ 3	0.0	TDX SP2 ULM	
Chair Setup	total battery cycles	hours charging / day	CONFIGURATION SUMMARY	
ED Lighting	$\bigcirc$		12 Drive Functions	
10 -00	No active errors	s	19 Seating Functions	
	EVENTS		8 Actuator Motions	
	System Clock Set	Today	Gyro supported	
	Primary Input Out-Of-Neutral	Yesterday	Lighting supported	
			System Summary	
Q Filter parameters ×	Last modified: Do Jun 1 08:54:35 2017 First created: Di Mrz 14 22:02:03 2017			LAK-H16166775 DISTRIBUTOR LINX Access PC - Engineering Sample 4.1.4.0_ES7
		Fia 8-3		
		, ig. 0 5		

Caricamento delle configurazioni conservate della carrozzina

😂 Manage

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



B—Close

Fig. 8-4

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

3.





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

#### Caricamento della configurazione predefinita della carrozzina

🐉 Reset to Default

Per ripristinare nella carrozzina collegata la configurazione predefinita selezionata:

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





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

 $\hat{j}$  Per configurazione predefinita della carrozzina si intende l'ultima configurazione collegata.

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

## 8.5.8 Caricamento delle configurazioni predefinite

- 1. Aprire LiNX Access.
- 2.



Fig. 8-7

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

3.



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

4.

Overv	vrite Configuration?
	This will reset your current configuration to the default configuration. Click "Overwrite" to continue and overwrite your configuration. Click "Cancel" to retain your configuration and resume editing.
	(A)-Overwrite (B)-Cancel
	Fia. 8-9

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

5. Modificare i parametri, specialmente le funzioni di illuminazione (vedere 9.7 Modifica dei parametri di illuminazione, pagina 147 e lo stato del giroscopio (vedere 9.6 Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida, pagina 148.

### 8.5.9 Conversione dei file di configurazione

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

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

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



Fig. 8-10

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

## 8.6 Azioni del contesto di file



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

## 8.6.1 Aprire/chiudere un file

#### Se l'applicazione LiNX Access per PC non è aperta

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

#### Se l'applicazione LiNX Access per PC è già aperta

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

#### Aprire il file dal menu File

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

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

#### Chiudere un file



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

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

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

#### 8.6.2 Rimozione di un file dall'elenco

•	Q Filter files			×
• ~	C:/ProgramDa Wednesday, 1	ta/Dynamic Co Open file	.ess PC V3/LiNX Indoo	r.lci ☆
$\sim$	C:/Users/as Wednesday, 18 Mi	Remove from list ay 2016 10:12:47 a.m.	l⊋ i	$\swarrow$

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

#### Scrittura dei file bundle sulla carrozzina 8.6.3

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

1.



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

3.

File Connection View Help		
and the second second		
di Mara		
the functions		
🚊 later Professionen		
2. Charling		
17 Charlings		
Dr tarres	Witing program	

Il file bundle viene scritto sulla carrozzina.

# 9 Modifica delle configurazioni della carrozzina

## 9.1 Azioni su profili e funzioni

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

In modalità di modifica in blocco:

- è possibile aggiungere ed eliminare i profili,
- è possibile aggiungere, eliminare, duplicare e spostare le funzioni.
- Un sistema include sempre un profilo di funzione di guida Drive REM2xx e un profilo di funzione di seduta Seating REM2xx. Questi non possono essere né spostati né eliminati.

#### Panoramica della schermata

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

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

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



#### Aggiunta di un profilo

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

iPod	13:26	* 🔳
Cancel	Title	
Name		Name
Please select U	lser Input	
REM 2xx		
REM 4xx		
CR 4xx		
TPI		
IN 5xx		

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

#### Aggiunta di una nuova funzione

Toccare Done (Fatto).

(Iniziale).

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

Selezionare User Input (Ingresso utilizzatore).

Toccare Done (Fatto) per tornare alla schermata Home



Per ulteriori informazioni sulla modifica dei parametri di guida, vedere 9.3 Modifica dei parametri di guida, pagina 141 Per ulteriori informazioni sulla modifica dei parametri di seduta, vedere 9.8 Modifica dei parametri di seduta, pagina 148

4

5.

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

#### Aggiunta di una nuova funzione come da modello

- Toccare l'icona <sup>®</sup>Add Function (Aggiungi funzione). 1.
- Inserire il nome della funzione. 2.
- 3. Toccare From template (Come da modello). Selezionare il modello desiderato. Toccare Done (Fatto).





#### Duplicazione di una funzione

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



#### Spostamento di una funzione

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

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



#### Eliminazione di una funzione o di un profilo)

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

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



### Eliminazione o duplicazione di una funzione (Accesso rapido)

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

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

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

iPod 후		12:54	*	
Close				: <b>≜</b> 1
san	REM400	Fast	PEM 4yy	
Seale of	REM400	Medium	REM 4xx	) >
	Connecti	vitv	REM Avy	
2	Mouse M	lover	REM 4xx	15
3	PC		REM 4xx	) >
-	Seating F	EM400	10 avv	) >
R.	REM400	Tilt	R 4xx	) >
Ē	REM400	Recline	REM 4xx	) >
L.	REM400	LH Leg	REM 4xx	) >
L.	REM400	RH Leg	REM 4xx	) >
	FI	g. 9-10	J	
iPod 훅		11:23	*	
Close		PACE 4		
Seas.	REM400	Fast	REM 4xx	) >
Sea.1	REM400	Medium	REM 4xx	) >
•	Connecti	vity	REM 4xx	) >
1	Mouse M	lover	REM 4xx	) >
REM	4xx) >	Duplica	ate Dele	ete
	Seating F	REM400	REM 4xx	) >
Ē	REM400	Tilt	REM 4xx	) >
é	REM400	Recline	REM 4xx	) >
P.	REM400	LH Leg	REM 4xx	) >
	Nea	RH Leg ad	📲 Wri	te
	Fi	g. 9-1	1	
iPod 🗟		11:23	*	
Olasa				<b>*≜</b> 1
Close	REM400	Fast	PEM 4yy	
Arrive	REM400	Medium	REM 4xx	
	Connecti			
	connecti	Delete		
Ar	e you sure y tl	rou want to p ne deletion?	proceed with	e
	Cancel		Delete	
n	REM400	Tilt	REMANY	
n S	REM400	Recline	REM 4xx	) >
L.	REM400	LH Lea	REM 4xx	
8	REM400	RHLeo	REMAN	
	Rea	ad	🥞 Wri	ite
	Fi	g. 9-12	2	

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

In modalità di modifica in blocco:

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

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

Read Write		TDX SP2 ULM 🛛 🐉 Reset to Default 😂 Mani	89 B
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	A B C D Functions	REM400 Slow	
Home	a Data PENDIA		
<ul> <li>Functions</li> </ul>	CINE REMIZIO	Drive Function Name	REM400 Sto
User Preferences	REM216 Drive	Enable Drive Function	On
C. Charles		Function User Input	Profile User Input (RE
Chair Log	Seating REM216	Navigation Timeout Enabled	Off ×
🖇 Chair Setup	REM216 Seating	EODWARD	
Lighting		Max Forward Speed	- + 30 %
	C Drive REM400	Min Forward Speed	- + 20 %
	REM400 Slow	Forward Acceleration	- + 80 %
		Forward Deceleration	- 100 %
	REM400 Slower	REVERSE	
	REM400 Medium	Max Reverse Speed	- + 30 %
	REM400 Evet	Min Reverse Speed	- + 28 %
	NLIMITOD Task	Reverse Acceleration	- 100 %
	REM400 Faster	Reverse Deceleration	- 100 %
		TURN	
	Seating REM400	Turn Boost at Max Speed	- + 200 %
	REM400 Tilt	Max Turn Speed	- + 50 %
	DEMAND Deallas	Min Turn Speed	- + 40 %
	REMINO RECINE	Turn Acceleration	100 %
	REM400 LH Leg	Turn Deceleration	- 100 %

Fig. 9-13

- Un sistema include sempre un profilo di funzione di guida Drive REM2xx e un profilo di funzione di seduta Seating REM2xx. Questi non possono essere né spostati né eliminati.
- 1. Aprire Functions (Funzioni).
- 2. Selezionare il profilo o la funzione desiderati dalla barra degli strumenti.

#### Aggiunta di un nuovo profilo

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



- Modifica del nome del profilo. Consultare la sezione *9.2 Modifica dei nomi delle funzioni e dei profili, pagina 139* Aggiungere almeno una funzione. Consultare la sezione *Aggiunta della funzione utilizzatore, pagina 137*.
  - $\hat{j}$  Il nuovo profilo viene visualizzato come non valido finché una funzione non viene aggiunta al profilo.

#### Aggiunta della funzione utilizzatore

Quando si crea una nuova funzione, tutti i parametri sono riportati ai valori predefiniti e devono essere modificati. Può essere più facile duplicare una funzione già esistente e spostarla nel profilo corrente. 1. Fare clic sull'icona <sup>B</sup>.



#### Icona Azione

- (E) Aggiunta di una nuova funzione di guida
- (F) Aggiunta di una nuova funzione di seduta
- © Aggiunta di una nuova funzione di spostamento del mouse
- H Aggiunta di una nuova funzione di utility
- Aggiunta di una nuova funzione di comando dell'interruttore
- 3. Inserire il nome della funzione.
- 4. Selezionare User Input (Input utilizzatore) dall'elenco.
- 5. Fare clic su **Create (Crea)** per procedere. Altrimenti fare clic su **Cancel (Annulla)**.



Open a Connection	+	$\wedge$							
🔵 🖼 Read 🛛 🎇 Write	<b>9</b> 10	(°")	×	TDX SP2 ULM	😵 Reset to Default	😂 Manage		6	0_! **
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Fund	9" <u>+</u> -©		D1					
Home	■ REI	° n G		GENERAL					
Functions	1		-	Drive Function N	lame			D1	
0 User Preferences	D1	010		Enable Drive Fur	nction			On 🗸	
☐ Chair Log	I PE		_	Function User In	put		REM 2xx	series	
Chair Setup	S1	000		Navigation Time	out Enabled			Off X	
Lighting			_	Max Forward Sp	eed			30 %	
	to RE								

Fig. 9-16

Pra New Drive Function		
Profile		Profile
Name		Drive
Please select a 'User Input'		
Profile User Input		
REM 2xx series		
REM 4xx series		
Compact Remote		
Input Module		
	Create	Cancel
51-0	47	

Fig. 9-17

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

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

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

#### Duplicazione di una funzione

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



#### Spostamento di una funzione

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

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

a LAK-H16166775	+		
🔵 😪 Read 🐾 Write	‱ 9‴₂ 🗋 ×	TDX SP2 ULM Seset to Default Se Manage	<u>ن</u> ه ال
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Functions	REM400 Slow	
Laj Home	C Drive REM216	GENERAL	
User Preferences	REM216 Drive	Drive Function Name Enable Drive Function	REM400 Slow
🗎 Chair Log	Seating REM216	Function User Input	Profile User Input (RE
😁 Chair Setup	REM216 Seating	FORWARD	Off X
Lighting		Max Forward Speed	- + 30 %
	C Drive REM400	Min Forward Speed	20 %
	REM400 Slow	Forward Acceleration	- + 80 %
	REM400 Slower	Forward Deceleration	100 %
	REM400 Medium	Max Reverse Speed	- + 30 %
	REM400 Evet	Min Reverse Speed	28 %
	NLIPPIOU Fast	Reverse Acceleration	100 %
	REM400 Faster	Reverse Deceleration	100 %
		TURN	
	Profile	Turn Boost at Max Speed	- + 200 %
	Drive	Max Turn Speed	- + 50 %
	Seating	Min Turn Speed	- + 40 %
		Turn Acceleration	100 %
Q Filter parameters ×	Seating REM400	Tum Deceleration	- 100 %



#### Eliminazione di una funzione o di un profilo

- $\mathring{j}$  Una funzione viene eliminata immediatamente facendo clic sul pulsante di eliminazione.
- $\hat{j}$  Un profilo non può essere eliminato finché non siano state eliminate le sue funzioni.
- 1. Selezionare la funzione o il profilo che si desidera eliminare.
- 2. Fare clic sull'icona D.



## 9.2 Modifica dei nomi delle funzioni e dei profili

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

#### Strumento per PC

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

) 😽 Read 🐪 Write	‱ 9"⊱ ⊡ ×	TDX SP2 ULM Reset to Default Manage		1 B
TDX SP2 ULM		REM400 Slow		
Home	Crive REM216	GENERAL		$\leq$
Functions User Preferences	REM216 Drive	Drive Function Name Enable Drive Function	$\leq$	REM400 Slow
Chair Log	Seating REM216	Function User Input	Profile User Ing	kut (RE
Chair Setup	REM216 Seating	FORWARD		Off X
Lighting	C Drive REM400	Max Forward Speed Min Forward Speed		30 %
	REM400 Slow	Forward Acceleration		80 %
	REM400 Slower	REVERSE		100 %
	REM400 Medium	Max Reverse Speed		30 %
	REM400 Fast	Min Reverse Speed		28 %
	REM400 Faster	Reverse Acceleration Reverse Deceleration		100 %
		TURN		
	C Profile	Tum Boost at Max Speed		200 %
	Drive	Max Turn Speed		50 %
	Seating	Min Turn Speed		40 %
		Tum Acceleration		100 %
	× Seating REM400	ium Deceleration		100 %

Fig. 9-21

## Strumento per iOS Nomi delle funzioni

- 1. Apertura della funzione. Toccare sul campo con il nome della funzione.
- iPod 후 14:35 \* 🔳 iPod 🤤 14:38 \* 💼 ... **K** Back Drive 1 **〈** Back Tilt General Input Mode Forward/Reverse ~ Stability Seating Function Name General Enable Seating Function Yes Drive Function Drive Invert Seating Function Name No Forward Axis Max Forward 40% - + Tilt ۲. Motion  $\sim$ Speed Min Forward Speed Operation Proportional 🗸 10% +100% Speed - +

Fig. 9-22

📲 Write

Fig. 9-23

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

4. Toccare il campo Back (Indietro).

#### Nomi dei profili

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



Fig. 9-25





## 9.3 Modifica dei parametri di guida

## 9.3.1 Modifica numerica dei parametri di guida

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

Strum	ento per i	OS		S	trument	o pe	r PC
Ŷ	11:59	* 🗪					A
Deals De			Min For	ward Speed			-+
васк Dri	ve Function 1		C Mi	n <b>0%</b>	Default	10%	Max
Forward			Sets t dial is	the maximun s at minimum	n forward speed n.	d of the w	heelchair v
Max For- • ward Speed	100% -	- +			Fig.	9-28	
Low	Default	High					
10%	10.0%	100%					

Fig. 9-27

Esistono due metodi diversi per modificare i parametri.

- a. Aumentare o diminuire il valore del parametro utilizzando i pulsanti più (+) e meno (-) (A). Fare clic su questi pulsanti per modificare il valore di un'unità per volta oppure tenerli premuti per modificare il valore più velocemente.
- b. Fare doppio clic sul valore (B) e modificarlo direttamente dalla tastiera, quindi premere Enter (Invio) per confermare.
- c. Impostare il valore del parametro facendo clic sui pulsanti Low (Basso)/Min (Min), Default (Predefinito) o High (Alto)/Max (Max)©.
- Durante la modifica di un parametro, il suo sfondo cambierà colore per indicare che il valore è stato cambiato. Una volta che il valore è stato scritto sul controller (o sul file), lo sfondo tornerà bianco.
- Se ci si trova nella modalità di modifica in tempo reale, potrebbe essere difficile notare il cambio di colore dello sfondo, in quanto l'operazione di modifica in tempo reale avviene molto rapidamente.

#### Elenco a discesa (solo per strumento per PC)



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

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

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

#### Modifica delle impostazioni di velocità

Il grafico relativo alla velocità permette di regolare la velocità.

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

- 1. Toccare e trascinare i cerchi colorati verso l'interno o l'esterno per diminuire o aumentare i valori dei parametri.
  - Durante la regolazione di un parametro, l'esatto valore di quest'ultimo viene visualizzato nella parte superiore della schermata e nell'elenco dei parametri.
  - Se il modulo giroscopio è attivo, l'immagine al centro del grafico passa da un utilizzatore in carrozzina a un giroscopio per indicare che i parametri modificati sono specifici del giroscopio.

## Modifica delle impostazioni di accelerazione/decelerazione

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

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



## 9.4 Regolazione del funzionamento dei quadranti

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





#### Strumento per iOS Strumento per PC 10:23 -Read 💥 Write 💵 📲 🗆 🗙 TDX SP2 ULM Reset to Default Set Manage 10 °. PACE 4 REM400 Slow LAK-H16166775 TDX SP2 ULM Reverse Deceleration 100 % Drive REM216 Performance So Functions TURN Turn Boost at Ma REM216 Drive 0 User Pre Operation 50 % Max Turn Speer 🗎 Chair Log Seating REM2 Min Turn Speed 40 % Quadrant Operation 4Q Operation 💥 Chair Setu 100 % E Lighting Turn Deceleratio 100 % 4Q Operation Drive REM400 STABILITY 3Q - Forward Only REM400 Slow LATCHED DRIVE 3Q - Reverse Only REM400 Slowe Xff × REM400 Medium 3Q - Manual Toggle Latch Drive Timeout 60.0 s PERFORMANCE 3Q - Automatic Toggle Gyro Enabled Drive Function On 🗸 Default Sea 4Q Operation Quadrant Oper Sets 3-guadrant operation for this Drive Function Reverse Quadrant C Read Oper-💘 Write EM400 LH Lea Left Quadrant Ope Right Oundrast Operation Fig. 9-33

#### Fig. 9-34

Le opzioni sono:

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

#### 4Q Operation (Funzionamento 4Q)

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

- Forward Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di marcia avanti)
- Reverse Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di retromarcia)
- Left Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di sinistra)
- Right Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di destra) ٠

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

## 9.4.1 Regolazione delle direzioni di guida

Strumento per IOS	Strumento per PC				
d ବି 10:35 🖇 ∎D-	File Connection View Help				
	🔘 🔧 Read 💥 Write 🐁 🖓 🗋 🗙 TDX SP2 ULM 🖉 Reset to Default 😂 Manage	2			
Back D1	TIX SE2 ULM Functions Drive REM400				
tohod Driving	Ly Home Reverse Deceleration	100			
	Functions     TURN				
	User Preferences     REM216 Drive     Turn Boost at Max Speed	200			
	Chair Log Max Turn Speed Max Turn Speed	5			
ance	Min Turn Speed	4			
100%	REM216 Seating Turn Acceleration	10			
	E Lighting	10			
Drive Function Yes	Turn Transition	65			
	REM400 Slow				
	REM400 Slower Latch Driving	Of			
	REM400 Medium Latch Driving in Reverse	Off			
Operation 4Q Operation	Latch Drive Timeout	60.0			
	PERFORMANCE				
uadrant Operation Forward	REM400 Faster Power	100			
drant On evention Devenue	Seating REM400     Orseamore	Un			
ant Operation Reverse	REM400 Tilt Quidrant Operation 4Q C	Operation			
t Operation Left	Forward Quudrant Operation	Forward			
	REM400 Recline Reverse Quadrant Operation	Reverse			
nt Operation Right	REM400 LH Leg Left Quadrant Operation	Left			
	Right Quadrant Operation	Right			

#### Forward Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di marcia avanti)

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

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

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

#### Reverse Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di retromarcia)

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

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

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

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

#### Left Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di sinistra)

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

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

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

#### Right Quadrant Operation (Funzionamento del quadrante di destra)

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

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

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

### 9.5 Configurazione di un sistema per il blocco guida

Per configurare il blocco guida su una carrozzina, è necessario che su di essa sia montato un interruttore di spegnimento esterno. Idealmente, l'interruttore di spegnimento esterno dovrebbe essere ben visibile e facilmente accessibile per garantire un elevato livello di sicurezza e protezione per l'utilizzatore.

Collegare l'interruttore di spegnimento esterno a un input di controllo. Invacare raccomanda di collegare l'interruttore di spegnimento esterno al modulo di input. L'interruttore di spegnimento esterno deve essere un interruttore normalmente aperto a polo singolo. Normalmente, il blocco guida è impiegato insieme al comando a succhio e soffio, dove l'interruttore a labbra funge da interruttore di spegnimento esterno.

#### Configurare i parametri dell'interruttore di spegnimento esterno

Configurare i parametri seguenti per impostare l'interruttore di spegnimento esterno.

- 1. Aprire **Modules (Moduli)** -> input desiderato a cui è collegato l'interruttore di spegnimento esterno.
- 2. Impostare Input Type (Tipo di input) all'input desiderato, ad esempio, Momentary (Momentaneo).





- Fare clic sull'icona delle informazioni posta accanto a Momentary (Momentaneo). Attivare Stop driving and seating (Interrompi guida e seduta).
  - $\begin{tabular}{ll} $ $$ Non occorre assegnare alcuna funzione all'interruttore. \end{tabular}$

🔵 🔧 Read 🛛 🎇 Write	TDX SP2 ULM	Reset to Default 🛛 😂 Manage	2
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx	
Home	Power Module	umap.sug.succ.suc.	. to strap
Functions	REM 2xx	CONTROL INPUTS/OUTPUTS	
User Preferences	REM 4xx	Input Type	Button Short + Long Press button
Chair Log	REM 5xx	Enable Input Type	On 📕
Modules		Fail-safe mode	Off ×
Actuator Motions	CR 4xx	Short Press	Profile and Function Navigation Next Function
Trigger Angles	ACU 2xx	Long Press	Hote and Function Navigation Next Profile
Lighting	TPI	Input Port Debounce	0.0 s
- Librards	TPLACU	Input Type	Not Connected
	IN 5xx	Input Port Debounce	- + 0.0 s
		Right Jack Socket (J2) Tip	
	ACT400-1	Input Type	Button Momentary button
		Enable Input Type	On
		Eall-safe mode	Off X
		Momentary (1)	[no assignment]
		Default (no assignment)	
		Sets the action for the switch when pressed.	
		Stop driving and seating	On 📝
		Input Port Debounce	- + 0.0 s
Filter parameters	×	Right Jack Socket (J2) Ring	

Fig. 9-38

#### Configurare i parametri di blocco guida

Per ciascuna funzione di guida, è possibile impostare individualmente i parametri seguenti.

- 1. Aprire **Functions (Funzioni)** -> funzione di guida desiderata.
- Impostare il tipo di blocco guida con Latch Driving (Blocco guida). Per ulteriori informazioni sui tipi di blocco guida, fare riferimento al manuale d'uso del comando.

🌒 🖼 Read 🛛 🎇 Write	🎭 🐏 🗋 🗙	TDX SP2 ULM 😵 Reset to Default 😂 Manage	1
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM216 Drive	
Home	Drive REM216	Reverse Deceleration	100 %
Functions	REM216 Drive	TURN	- + 200 %
User Preferences		Max Turn Speed	100 %
Chair Log	Seating REM216	Min Turn Speed	10 %
Chair Setup	REM216 Seating	Tum Acceleration	- 100 %
Lighting		Tum Deceleration	100 %
	Crive REM400	STABLITY	
	REM400 Slow	Tum Transition	- 100 %
	REM400 Slower	Latch Driving	Off ~
	REM400 Medium	Default Off Sate if demund is momentary (latched drive off) standed or cruise of	Off Cruise Control
	REM400 Fast	Latch Driving in Reverse	1 Step Up
	REM400 Faster	Latch Drive Timeout	3 Step Up 5 Step Up
		PERFORMANCE	3 Step Up/Down
	<ul> <li>Seating REM400</li> </ul>	Power	5 Step Up/Down
	REM400 Tilt	Gyro Enabled Drive Function	Off ×
	REM400 Recline	OPERATION	
		Quadrant Operation	4Q Operation
	REM400 LH Leg	Forward Quadrant Operation	Forward
Riter parameters	×	Reverse Quadrant Operation	Reverse

- 3. Per abilitare il blocco guida in retromarcia, impostare il parametro Latch Driving in Reverse (Blocco guida in retromarcia) su On.
- Impostare un periodo di tempo massimo per cui la guida è bloccata senza input da parte dell'utilizzatore con il parametro Latch Drive Timeout (Timeout di blocco guida).
- Impostare una velocità di decelerazione più "delicata" con Latch Driving Demand Ramp-Down Ratecon (Blocco velocità in rallentamento guida).
  - Se impostata sul valore 100%, la decelerazione non viene estesa e viene determinata dalle impostazioni di guida della funzione Forward Deceleration (Decelerazione in marcia avanti) e Reverse Deceleration (Decelerazione in retromarcia).

File Connection View Help					
. LAK-H16166775	+				
🔘 🖼 Read 🖼 Write	🛍 🖓 🗍 🗡	TDX SP2 ULM	🕄 Reset to Default		<u>ب</u> ه ا
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Functions	REM216 [	Drive		
Home	Drive REM216	Reverse Deceleration			100 %
we Functions	REM216 Drive	TURN		- 1+	200 #
User Preferences		fulli boost at max speeu			200 %
🗎 Chair Log	Seating REM216	Max Turn Speed			100 %
😸 Chair Setup	REM216 Seating	Turn Acceleration			100 %
ED Lighting		Turn Deceleration			100 %
	Drive REM400	STABILITY			
	REM400 Slow	Tum Transition			100 %
		LATCHED DRIVING			
	REM400 Slower	Latch Driving			Off
	REM400 Medium	Latch Driving in Reverse			Off ×
	REM400 Fast	Latch Drive Timeout			300.0 s
		PERFORMANCE			
	REM400 Faster	Power			100 %
		Gyro Enabled Drive Funct	on		Off ×
	Seating REM400	OPERATION			
	REM400 Tilt	Quadrant Operation		4Q (	Operation
		Forward Quadrant Operati	on		Forward
	REM400 Recline	Reverse Quadrant Operati	on		Reverse
	REM400 LH Leg	Left Quadrant Operation			Left ~
Q Filter parameters X		Reverse Quadrant Operati	on		Reverse

Fig. 9-40

# 9.6 Modifica del supporto con giroscopio nelle funzioni di guida

Per impostazione predefinita, il supporto con giroscopio è abilitato nelle funzioni di guida. Le istruzioni seguenti mostrano come disabilitare il supporto con giroscopio per le funzioni di guida o nascondere il simbolo del giroscopio sullo schermo se sulla carrozzina non è installato un giroscopio.



- 1. Aprire la funzione di guida desiderata.
- Impostare Gyro Enabled Drive Function (Funzione di guida con giroscopio abilitato) su Yes (Sì)/On (Attiva), per fornire un maggiore controllo della stabilità per questa funzione di guida. Altrimenti, impostarla su No (No)/Off (Disattiva) per disabilitare il supporto con giroscopio per questa funzione.

# 9.7 Modifica dei parametri di illuminazione

Strumento per iOS

Quando si installa il sistema di illuminazione, per regolare le impostazioni di illuminazione può essere necessario sostituire il modulo elettrico o ripristinare la configurazione predefinita dal modulo elettrico. In alcune configurazioni le funzioni di illuminazione sono disabilitate per impostazione predefinita ed è necessaria l'abilitazione manuale.

- 1. Se necessario, ripristinare la configurazione della carrozzina. Consultare la sezione 8.5.8 Caricamento delle configurazioni predefinite, pagina 129
- 2.

#### 08:33 \* iPod 🤅 Open a Connection 😪 Read 🛛 🚼 Write <u>ن</u>ه ا .-TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manag ✓ PACE 4 Drive REM400 LAK-H16166775 TDX SP2 ULM Lighting •0 Turn Indicators Home TURN INDICATORS Enable Turn Indicators (A) Yes So Functions On 🗸 Turn Indicator 15s<sup>®</sup> 0 User Preferences (B) Turn Indicator Auto-Cancel Time 10 s + Auto-Cancel [≘] Chair Log POSITION Time C Enable Position Lights On 🗸 😤 Chair Setup Position E Lighting Enable Position Lights (C) Yes Fig. 9-43

Q

Fig. 9-44

#### Aprire Lighting (Illuminazione).

3. Modificare i parametri in base alla seguente tabella.

	Parametro	Descrizione	Valori
۸	Enable Turn Indicators (Abilitazione indicatori di svolta)	Consente al sistema di utilizzare gli indicatori di svolta	No (No)/Yes (Sì) Off (Disattivi)/On (Attivi)
B	Turn Indicator Auto-Cancel Time (Tempo di disabilitazione automatica indicatori di svolta)	Imposta il periodo di tempo in cui un indicatore di svolta resta abilitato prima di essere disabilitato automaticamente	0 s 30 s
©	Enable Position Lights (Abilita luci di posizione)	Consente al sistema di utilizzare le luci di posizione	No (No)/Yes (Sì) Off (Disattive)/On (Attive)

Strumento per PC

# 9.8 Modifica dei parametri di seduta

#### Movimento di seduta

#### Strumento per iOS 11:44 AM iPod 🗢 .. Actuator Motions K Back Tilt -Recline 1 0 Elevate Left Lea 2 Right Leg **.** Both Legs Fig. 9-45

File Connection View Help			
LAK-C16170114	DemoSystem.lci +		
🔵 🛃 Read 📲 Write	TDX SP2 ULM	Reset to Default 😂 Manage	0
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Actuator Motions	Tilt	1
Home	<b>℃</b> Tilt	IDENTIFICATION	
Functions	Recline	Motion Name	Tilt
0 User Preferences	🚝 Elevate	Motion Icon	S Tilt
Chair Log	Sep Left Leg	BEHAVIOUR Minimum Pause Between Toggling	 2.0 s
🔒 Modules	Right Leg	Motion Maximum Up Speed	100 %
Actuator Motions		Motion Maximum Down Speed	100 %
Trigger Angles	Both Legs	Soft Start/Stop Time	0.0 s
	Se LNX	Direct Access Up Speed	100 %
Lighting	Recline and Legs	Direct Access Down Speed	100 %
	C recent one copy	Latched Operation Motion Time	0.0 s
		ACTUATOR CHANNELS	
		Power Module Channel 1	100 %
		Power Module Channel 2	0 %
		ACT400-1 Channel 1	0 %
C Filter parameters	K	ACT400-1 Channel 2	0 %

Strumento per PC

Fig. 9-46

1. Apri Actuator Motions (Movimenti attuatore) - > movimento di seduta desiderato.

#### Modifica del nome del movimento

#### Strumento per iOS



9 Read S Write	TDX SP2 OLM S Reso	it to Denault 🔤 Manage		8 .
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		Tilt		2
Home	∿ <sub>5</sub> Tilt	IDENTIFICATION		
Functions	Ang. Recline	Motion Name	$\sim$	TIM
User Preferences	S Elevate	Motion Icon	`	• Tilt ⊂
Chair Log		BEHAVIOUR		
Modules	Steff Leg	Minimum Pause Between Toggling		2.0 s
	🖙 Right Leg	Motion Maximum Up Speed		100 %
Actuator Motions	See. Dath Laws	Motion Maximum Down Speed		100 %
Trigger Angles	-6 Bournets	Soft Start/Stop Time		0.0 s
Lighting	°e LNX	Direct Access Up Speed		100 %
	An Recline and Legs	Direct Access Down Speed		100 %
	¢	Latched Operation Motion Time		0.0 s
		ACTUATOR CHANNELS		
		Power Module Channel 1		100 %
		Power Module Channel 2		0 %
		ACT400-1 Channel 1		0 %
		ACT400-1 Channel 2		0 %
		ACT400-1 Channel 3		0 %
		ACT400-1 Channel 4		0.%

Fig. 9-48

- 1. Selezionare Motion Name (Nome movimento).
- 2. Prima di modificare il nome, sbloccare la Bulk Mode (Modalità in blocco).
- 3. Inserire un nuovo nome del movimento.

#### Funzione di seduta

Questo parametro imposta la modalità di regolazione dei movimenti da parte del joystick. Il joystick può controllare i movimenti come commutatore o come controller proporzionale. Esistono quattro modalità di commutazione e una modalità proporzionale.

Strumento per PC

1606951-J

Strumento per iOS	iOS Strumento per PC	
iPod 후 09:31 🔻 📂 f	File Connection View Help	
	🔘 🥞 Read 📲 Write 🗣 🗋 🗶 🛛 TDX SP2 ULM 🖉 Reset to Default 😂 Mana	
✓ PACE 4 REM400 Tilt	LMK-H10166775 TDX SP2 ULM Functions Tilt	
Forward Quadrant Parameters	Lu Home Configuration of the Joystick for this seating function, e.g. pr	oportional.
To ward Quadrant Parameters	Seating Function Name	REM400 Tilt
Motion Tilt 🍾 🗸	User Preferences REM400 Slow Enable Seating Function	On 🔽
	Chair Log     REM400 Medium     Function User Input	Profile User Input (RE
Operating Mode Proportional V	Chair Setup REM400 Fast	Off X
peed 100% - +	ED Lighting	
	Tilt Operating Mode	Proportional
Reverse Quadrant Parameters	Speed	100 %
	Drive Alteive Inputs     REVERSE QUADRANT PARAMETERS	
Vlotion Tilt 🐂 🗸	CR Slow Motion	🍾 Tite 🗸
Operation Made Drepartianal 11	CR Medium Operating Mode	Proportional
perating Mode Proportional V	CR Fast	100 %
ineed 100% – +	LIFT QUADRANT PARAMETERS	No Motion
	Sip n Puff Operating Mode	Not Used
aft Quadrant Darameters	Constant Sevent	0%
	CR Tilt	
No Motion, V	Notion Sie a Deff Tile Oversitive Mode	No Motion
Read Write	Q. Filter parameters X Speed	- + 0 %
Fig. 9-49	Fig. 9-50	

Input Mode (Modalità di input): Configurazione dell'input dell'utilizzatore per questa funzione di seduta.

- Forward/Reverse (Avanti/Indietro): Per controllare il movimento, spostare il joystick avanti o indietro.
- Left/Right (Sinistra/Destra): Per controllare il movimento, spostare il joystick a sinistra o a destra.
- Four Quadrant (Quattro quadranti): Per controllare i movimenti, utilizzare tutti e quattro i quadranti del joystick.

Se è selezionato Four Quadrant (Quattro quadranti), è possibile modificare individualmente tutti i parametri dei quadranti.

3.



**Motion (Movimento)**: Se il joystick viene utilizzato per controllare un movimento, selezionare quest'ultimo dall'elenco dei movimenti disponibili.

Se il joystick non viene utilizzato per controllare un movimento, selezionare No Motion (Nessun movimento) dall'elenco.

4.



#### Operating Mode (Modalità di funzionamento):

Selezionare una delle quattro modalità di commutazione per effettuare il movimento a velocità fissa. Il movimento inizia guando il joystick viene portato oltre la Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick) (B) verso i quadranti di marcia avanti A o di retromarcia C. Vedere 9.11 Jovstick Switch Threshold (Soalia di commutazione del joystick), pagina 157 come modificare la Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick).

Selezionare la modalità proporzionale per effettuare il movimento a una velocità proporzionale alla posizione del joystick. Il movimento inizia quando il joystick viene spostato dalla posizione di folle verso i quadranti di marcia avanti A o retromarcia C.

Se il joystick non viene utilizzato per controllare il movimento, impostare questo parametro su Not Used (Non in uso).

Funzionamento	Scopo
Commutato	Attiva il movimento nella direzione di marcia avanti/retromarcia per l'intero periodo in cui il joystick viene portato in avanti/indietro e la sua posizione supera la propria soglia di commutazione. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando la posizione del joystick rientra nei limiti della relativa soglia di commutazione.
Bloccato	Attiva e blocca il movimento nella direzione di marcia avanti/retromarcia quando il joystick viene momentaneamente portato in avanti/indietro oltre la propria soglia di commutazione. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando la posizione del joystick supera nuovamente la soglia di commutazione dello stesso.
Alternato	Attiva il movimento in una direzione (marcia avanti o retromarcia) per l'intero periodo in cui la posizione del joystick supera la soglia di commutazione dello stesso. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando la posizione del joystick rientra nei limiti della soglia di commutazione dello stesso. La direzione del movimento passa da marcia avanti a retromarcia e viceversa a ogni nuova attivazione.
Alternato / bloccato	Attiva e blocca il movimento in una direzione (marcia avanti o retromarcia) quando il joystick viene momentaneamente portato oltre la soglia di commutazione dello stesso. Il movimento viene interrotto quando ha raggiunto la fine della corsa o quando la posizione del joystick supera nuovamente la soglia di commutazione dello stesso.
Proporzionale	La flessione in avanti/indietro del joystick attiva il movimento in direzione di marcia avanti/retromarcia per l'intero periodo in cui si esercita pressione sul joystick stesso. Il movimento viene interrotto quando raggiunge la fine della corsa o quando il joystick è riportato in posizione di folle. La velocità di tale movimento è proporzionale all'ampiezza dello spostamento del joystick dalla posizione di folle e può essere modificata intervenendo sul parametro della velocità.
Non in uso	Nessun funzionamento.

5. Speed (Velocità): per il funzionamento in modalità di commutazione (commutato, bloccato, alternato, alternato/bloccato), questo parametro si riferisce alla velocità del movimento quando il joystick supera la propria Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick). Per il funzionamento in modalità proporzionale, questo parametro definisce la velocità massima del movimento quando il joystick è portato fino alla fine della propria corsa. Per tutte le altre posizioni di flessione del joystick, la velocità applicata verrà ridotta in modo proporzionale.

### 9.8.1 Angoli di attivazione (strumento per iOS)

Gli attivatori dei sensori degli angoli consentono di modificare gli attivatori degli angoli predefiniti della carrozzina al fine di soddisfare specifiche necessità dell'utilizzatore.

iPod 🗢	11:23 *	
Kack AC	T400-1	
Angle Sensor - Trigg	gers	
• Slowdown Trigger	130° - +	į
Debounce • Timer Slow- down	2,0s - +	
Lockout Trig- ger	150° - +	,
• Debounce Timer Lock-	2,0s - +	
Maximum     Back Angle	170° — +	į
<ul><li>Debounce</li><li>Timer Max</li><li>Back Angle</li></ul>	2,0s — +	
Control Input 1 - Por	t Settings	

Fig. 9-55

Parametro	Descrizione
Slowdown Trigger (Attivatore di rallentamento)	Imposta l'angolo di attivazione del sensore dell'angolo in modo da rallentare la velocità di guida
Lockout Trigger (Attivatore di blocco)	Imposta l'angolo di attivazione del sensore dell'angolo in modo da bloccare la guida
Maximum Back Angle (Massima inclinazione dello schienale)	Imposta l'angolo di attivazione del sensore dell'angolo in modo da arrestare ulteriore movimento dello schienale.

1. Nella schermata Home, toccare Trigger Angles (Angoli di attivazione).

2. Impostare i parametri secondo le esigenze dell'utilizzatore.

### 9.8.2 Angoli di attivazione (strumento per PC)

Gli attivatori dei sensori degli angoli consentono di modificare gli attivatori degli angoli predefiniti della carrozzina al fine di soddisfare specifiche necessità dell'utilizzatore.



Fig. 9-56

Trigger Angles (Angoli di attivazione)	Configurazione	Descrizione
Drive Slowdown (Rallentamento della guida)		Consente di specificare la posizione di collegamento o l'origine del sensore di
Drive Lockout (DLO) [Blocco dell'azionamento (DLO)]	Angle Sensor Source (Sorgente del sensore di inclinazione)	Consente di applicare un tempo di
Max DLO	Debounce Timer (Timer di rimbalzo)	rimbalzo all'angolo di attivazione.
Maximum Back Angle (MBA) [Massima inclinazione dello schienale (MBA)]	Trigger Angle (Angolo di attivazione)	Il tempo di rimbalzo viene applicato solo durante la guida. Consente di impostare il valore dell'appolo di
Maximum MBA (Massima MBA)		attivazione.

- 1. Aprire Trigger Angles (Angoli di attivazione). Selezionare il tipo di angolo di attivazione, ad esempio Drive Slowdown (Rallentamento della guida).
- 2. Impostare i parametri secondo le esigenze dell'utilizzatore.

### 9.9 Modifica dei parametri dell'assistente

I profili assistente consentono a un assistente di comandare le funzioni di guida e seduta della carrozzina. Attualmente sono disponibili due input dell'utilizzatore, la centralina assistente (DLX-ACU200) e il comando intuitivo doppio (Invacare IDC).

#### Centralina dell'assistente (DLX-ACU200)

L'input consente di programmare le funzioni di guida e le funzioni di seduta. I parametri delle funzioni sono identici a quelli dei comandi principali. Consultare la sezione 9.3 Modifica dei parametri di guida, pagina 141 e 9.8 Modifica dei parametri di seduta, pagina 148

#### Comando intuitivo doppio (Invacare IDC)

L'input consente di programmare una funzione di guida al massimo.

#### Aggiunta di una nuova funzione dell'assistente

- Questo strumento consente di aggiungere tutti i tipi di funzioni al profilo dell'assistente. In caso di funzione non valida, come il comando dell'interruttore, viene visualizzato un messaggio di errore con ulteriori istruzioni per risolvere il problema.
- Quando si crea una nuova funzione, tutti i parametri sono riportati ai valori predefiniti e devono essere modificati. Può essere più facile duplicare una funzione già esistente e spostarla nel profilo corrente.

#### 1. Aprire Functions (Funzioni).

- 2. Selezionare il profilo Attendant (Assistente) dall'elenco. Altrimenti nessuno dei due ingressi utilizzatore è disponibile.
- 3. Aggiungere una nuova funzione o duplicare una funzione esistente. Consultare la sezione 9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132
- 4. Modificare altri parametri.

### 9.10 Modifica delle funzioni delle utility



La funzione di utilità consente all'utilizzatore di azionare le uscite (luci, avvisatore acustico, ecc.) e gli accessori collegati alle uscite di controllo, ad esempio quelle disponibili sul modulo di uscita LiNX.

La funzione di utilità è adatta sia per la navigazione 3Q che 4Q e può essere azionata da una serie di input di controllo del sistema, ad esempio moduli di comando, interruttori e comandi a testa.

Le funzioni di utilità possono essere aggiunte a qualsiasi profilo, ad eccezione del profilo dell'assistente ed è possibile configurare per l'utilizzo:

- l'avvisatore acustico
- le luci di emergenza
- le luci di posizione
- gli indicatori
- uscite di controllo (sul modulo di uscita LiNX)

#### Consentire più uscite

Il numero di uscite che possono essere commutate da una singola richiesta di ingresso del controllo è controllato da Allow Multiple Quadrants (Consenti più quadranti).



Per impostazione predefinita, una sola uscita viene commutata da un singolo quadrante.



Tuttavia, se Allow Multiple Quadrants (Consenti più quadranti) è impostato su On (Attivo)/Yes (Sì), è possibile commutare due uscite contemporaneamente selezionando due quadranti adiacenti.

I quadranti adiacenti vengono selezionati scegliendo un input di controllo del sistema basato sul joystick in diagonale (tra quadranti) o selezionando le seguenti combinazioni di interruttori con un input di controllo del sistema basato su switch: avanti/sinistra, avanti/destra, retromarcia/sinistra, retromarcia/destra.

#### Aggiunta di uscite

La procedura per aggiungere un output a una funzione di utilità è la seguente:

- assegnare un'uscita a un interruttore,
- regolare il comportamento di uscita e
- selezionare un'icona del display per l'interruttore.

#### Assegnare un'uscita a un interruttore



Fig. 9-60 Quadranti e fasce di attivazione

Gli interruttori sono rappresentati su una scheda di utilità con icone situate su due bande di attivazione circolari all'interno di quattro quadranti. Il quadrante e la posizione delle icone sulle fasce indicano all'utilizzatore come selezionare e azionare gli interruttori con l'input del proprio controllo del sistema.

Le bande di attivazione interne ed esterne corrispondono a uno dei tre tipi di interruttore: pressione breve, pressione prolungata e pressione momentanea. Gli interruttori per la pressione breve e la pressione momentanea sono posizionati sulla fascia interna e quelli per la pressione prolungata sono posizionati sulla fascia esterna.

I termini *pressione breve* e *pressione prolungata* si riferiscono alla durata di attivazione dell'input di controllo del sistema, non al punto in cui viene spostato l'interruttore. Il tempo di attivazione che permette di distinguere tra pressione breve e pressione prolungata può essere modificato nelle preferenze dell'utilizzatore (vedere *5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80*).

Poiché è difficile distinguere la differenza tra una pressione prolungata e una pressione momentanea, un quadrante configurato per una pressione momentanea (banda interna) non può essere configurato anche con un interruttore a pressione prolungata (banda esterna). Ciò significa che, per qualsiasi configurazione del quadrante con un interruttore momentaneo, la banda esterna rimarrà vuota. Le opzioni di configurazione sono mostrate di seguito.









Fig. 9-61 Solo pressione breve

Fig. 9-62 Solo pressione prolungata

Fig. 9-63 Short + Long Press button (Pulsante pressione breve + prolungata)

Fig. 9-64 Solo momentanea

#### Impostazione del comportamento di uscita

Impostare la modalità di funzionamento dell'output quando viene commutato, in base al quadrante del commutatore e alla posizione dell'anello di attivazione. Ogni uscita può essere configurata come un tipo di uscita di aggancio o di non aggancio. Sono disponibili tre tipi di aggancio e un tipo non di aggancio.

Non	aggai	ncin
	"DDu	

Pulsante momentaneo

Aggancio Aggancio ACCESO, aggancio SPENTO, Commutazione

Scegliere:

- Momentary (Momentaneo) per attivare un'uscita per tutta la durata in cui l'interruttore è selezionato.
- Latch ON (Blocco ATTIVO) per attivare un'uscita che rimane attivata quando l'interruttore viene deselezionato.
- Latch OFF (Blocco DISATTIVO) per disattivare un'uscita che rimane disattivata quando l'interruttore viene deselezionato.
- Toggle (Alternato) per cambiare lo stato di uscita corrente (attivato –>disattivato o disattivato –>attivato) e lasciarlo nel nuovo stato quando l'interruttore è deselezionato.

#### Selezione di un'icona del display per l'interruttore

Nessuno	+	+	
	Freccia sinistra	Segnale di svolta a sinistra	Agganciato
1	<b>†</b>	-	
Uno	Freccia avanti	Ind. direz. destro	Agganciato a destra
2	$\rightarrow$		X
Due	Freccia destra	Luci di emergenza	Agganciato in basso
3	Ļ	Ъ	<b>*</b>
Tre	Freccia all'indietro	Avvisatore acustico	Freccia da sinistra a destra
4	$\checkmark$	•	\$
Quattro	Operare una selezione	Sinistra momentanea	Freccia dall'alto verso il basso
5	~		· 🛋
Cinque	Avanti	Momentaneamente in alto	Clic sinistro del mouse

6	<b>~</b>		<del>گ</del> ۰
Sei	Precedente/indietro	Momentaneamente a destra	Clic destro del mouse
7	Â	•	
Sette	Home	Momentaneamente verso il basso	
8	ΞD	M	
Otto	Luce di posizione	Agganciato a sinistra	

Per rappresentare l'uscita, selezionare un'icona di visualizzazione per l'interruttore della banda di attivazione interna o esterna di uno dei quattro quadranti dell'input di controllo del sistema (avanti, indietro, sinistra o destra)

#### Esempio di aggiunta di un'uscita

Le istruzioni seguenti mostrano come programmare il primo output di controllo del modulo DLX-OUT500 tramite una pressione breve/momentanea in avanti a titolo di esempio.

#### 1. Aprire Functions (Funzioni).

- 2. Aggiungere una nuova funzione delle utility o aprire una funzione esistente. Consultare la sezione 9.1.2 Modificare le azioni del profilo e delle funzioni con lo strumento per PC, pagina 136
- 3.



Scorrere fino alla sezione con il comando di input desirato, ad esempio Forward Momentary/Short Press (Pressione momentanea / breve in avanti).

4.



Assegnare l'uscita OUT500-1 Output 1 (OUT500-1 Output 1) al parametro Output (Output).

Strumento per iOS	Strumento per PC
iPod ♀ 08:33 ∦	# LAK-H16166775 +
✓ PACE 4	Image: Write     Image: Write     Image: Write     Image: Write       Image: Image
Forward Momentary/Short Press	In Home Internation Contracts on
Activation Mode None V	REM2XX D     Allow Multiple Quadrants     Off x
None	0 User Preferences D1 FORWARD MOMENTARY/SHORT PRESS
Momentary	Chair Log Chair
Women cary	Chair Setup 51 Display Icon None
Laterion	E Lighting     FORWARD LONG PRESS     Latch ON
Latch OFF	Output Latch OFF
Toggle	Default None Toggle Mouse Mover Sets the output for Forward Quadrant Long Press.
Default	Utility Display Icon None
None	REVERSE MOMENTARY/SHORT PRESS
ets the activation mode for Forward Quadrant	Cutput None V
nner.	Display Icon None V
Dianlau Jean	REVERSE LONG PRESS
	D2 Output None
💭 🚰 Read 🛛 🔧 Write	D3 Display Icon None
Fig. 9-68	Fig. 9-69

Impostare il parametro Activation Mode (Modalità di attivazione) sul valore desiderato.



strumento pe	105		Stramento		
	* 💷 +	. LAK-H16166775	+		A Hazard Lights
		🔘 🖼 Read 🐔 Write	🐿 🖓 🗋 X	TDX SP2 ULM 🖉 Reset to	Forward Arrow
ACE 4 Utility		LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		Utility	Reverse Arrow     Left Arrow     Right Arrow
ward Momentary/Short Press		Home		начідалогі і пісолі шалко	Up-Down Arrow
		So Functions	C REM2XX D	Allow Multiple Quadrants	+ Left-Right Arrov
lay Icon	None 🗸	0 User Preferences	D1	FORWARD MOMENTARY/SHORT PRE	<ul> <li>Momentary Up</li> <li>Momentary Dov</li> </ul>
	None	🗎 Chair Log	■ REM2XX S	Activation Mode	<ul> <li>Momentary Left</li> <li>Momentary Rigl</li> </ul>
Position Light	s 🌮	😁 Chair Setup	S1	Display Icon	Latched Up
		E Lighting		FORWARD LONG PRESS	Latched Down
Left Turn Signa	al 🗲		● Utility	Output	Latched Left
Dight Turn Sign			Mouse Mover	Default None Sets the output for Forward C	Mouse Click Le
Right full sign	· ·		Utility	Display Icon	<ul> <li>Mouse Click Rig</li> <li>Select</li> </ul>
Hazard Light	s 🔺			REVERSE MOMENTARY/SHORT PRES	→ Next
			REM400 D	Output	Previous/Back
Hor	n <b>- 54</b>			Display Icon	Home
Forward Arroy	v 🕇		01	REVERSE LONG PRESS	2 Two
			D2	Output	3 Three
	Al Misito		D3	Display Icon	4 Four
Read	• write		55		5 Five

Impostare il parametro Display Icon (Icona da visualizzare) sul valore desiderato. Selezionare un'icona da visualizzare dall'elenco delle icone disponibili.

7. Modificare i parametri per gli altri comandi.

#### Strumento ner PC

Scorrere fino alla sezione General (Generale).
 9.

Strumento per iOS		Strumento p	per PC
od ♀ 08:33 ¥ ■>+	.¦ LAK-H16166775	+	
<u>.</u>	Read 💥 Write	🐿 🖓 🗋 🗙	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage
PACE 4 Utility	LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Functions	Utility
Jtility Function	Home	- REMIZAR S	
lame	Supervision Functions	S1	GENERAL Utility Function Name Utility
nable Utility Function Yes	0 User Preferences		Enable Utility Function On
nction User Input	🚊 Chair Log	Marina Marina	Function U Profile User Input (REM 4xx series)
Profile User Input	Chair Setup	Mouse Mover	Navigation Timeout Enabled On
vigation Timeout En-		Utility	Allow Multiple Quadrants Off ×
led Yes	<b>≣</b> Lighting		Default Off
low Multiple Quad- Yes		● REM400 D	Allows quadrants to be activated simultaneously.
		D1	FORWARD MOMENTARY/SHORT PRESS
vard Momentary/Short Press			Output OUT500-1 Output 1
nut Nana M		D2	Activation Mode Momentary
ipur None V		D3	Display Icon Mouse Click Left
Read Vrite			
••			
Fig. 9-72		Fig. 9-73	3

Impostare il parametro Allow Multiple Quadrants (Consenti quadranti multipli) su Yes (Sì)/On (Attivo) per permettere di attivare due uscite contemporaneamente.

### 9.11 Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)

Imposta la percentuale di movimento del joystick necessaria a ottenere una risposta quando quest'ultimo funziona come dispositivo a input commutato.

Quando il joystick viene utilizzato come dispositivo a input commutato, questo parametro specifica quanto bisogna spingere il joystick prima che il suo stato cambi (da OFF <sup>®</sup> a ON <sup>A</sup>) e si produca una risposta. Il valore **Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick)** indica una percentuale della corsa completa dello stesso e dovrebbe essere impostato in base alle necessità dell'utilizzatore. Ad esempio:



per gli utilizzatori con difficoltà a muovere il joystick, impostare Joystick Switch Threshold (Soglia di commutazione del joystick) su un valore basso, come il 40% o meno;



per gli utilizzatori privi di controllo fino-motorio o affetti da tremori alle mani, impostare **Joystick Switch Threshold** (Soglia di commutazione del joystick) su un valore più elevato, come l'80%, per evitare la commutazione involontaria.

#### Strumento per iOS

iPod ≎ 10	:37		*
lovetick	iote		
JOYSTICK			
Neutral Window	10%	_	+
Joystick Throw	90%	-	+
Joystick Switch Threshold	40%	_	+
Tremor dampening	35%	-	+
Fig.	9-76		

Strumento	per	PC
-----------	-----	----

) 😽 Read 🐪 Write	9"1 🗆 🗙	TDX SP2 ULM SReset to Default	Manage
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		Tilt	
Home	Power Module	DISPLAY SETTINGS - CONDICIDATION	
Functions	REM 2xx	Display Brightness	100 %
User Preferences	REM 4vv	Enable auto brightness	Off ×
Chair Log	10217 100	Enable Tap-Only Mode	Off ×
Modules	REM 5xx	Enable Glove Mode	Off ×
Advances	CR 4xx	Display handedness	Right Handed
Actuator Motions	ACU 2xx	Tap Zone	20
Trigger Angles		USER INPUT - CONFIGURATION	
Lighting	TPI	User Input Configuration	Proportional Joystick
	TPLACU	Neutral Window	15 %
	IN 5xx	loystick Throw	- 90 %
		Min 15% Default 40% Max 100%	40 %
	GYR 100	Sets the percentage of joystick movement required t	o activate an output or activate stepped drive.
	ACT400-1	Tremor dampening	- + 35 %
		Joystick Rotation Angle	- ÷ 0 *
		Swap Joystick Axis	No swap
		CONTROL INPUTS/OUTPUTS	
		Left Jack Socket (J1) Tip	
		Input Type	Short + Long Press button
		Enable Input Type	On
Filter parameters	×	Fail-safe mode	Off ×

- 1. Apri Modules (Moduli) > telecomando desiderato.
- 2. Impostare la percentuale desiderata.

#### Tremor Dampening (Attenuazione dei tremori)



File

Utilizzare questo parametro per ridurre l'effetto dei tremori alle mani sul joystick. Valori più bassi sono adatti agli utilizzatori con tremori a bassa frequenza (lenti). Valori più elevati sono adatti agli utilizzatori con tremori ad alta frequenza (rapidi). Se il valore del parametro è impostato su 0% non viene applicata alcuna attenuazione dei tremori.

### 9.12 Conformazione del joystick

#### Utilizzo dei parametri

- 1. Aprire Modules (Moduli) -> modulo desiderato.
- 2.

nei	nto per	iOS			Strum	ento per PC		
			.√ LAK-H16	166775	+			
ck Shaping			0 *	Read 🛛 🚼 Write	971 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default	😂 Manage	
100%	ŀ	- +		K-H16166775 DX SP2 ULM				
Default		High	Lui Home		Power Module	Speedometer and Odometer on Drive Scr	ten Show Speedomet	ter an
100%		100%	See Function	ns	DEM 2w	SPEAKER - AUDIBLE CUES		
			0		DEPI 224	Audible Cue Volume		
tick needs to be full sneed.	deflected fo	r the forward	User Pr	ererences	REM 4xx	USER INPUT - CONFIGURATION		
			📃 Chair D	og	REM 5xx	User Input Configuration	Proportiona	a
10.0%		- 1 +	🕹 Moduli	15		Neutral Window		
100%			S. Actuate	or Motions	CR 4xx	<ul> <li>Joystick Throw</li> </ul>		
			Fib. 1 tabata		ACU 2xx	Joystick Switch Threshold		
100% - +	- +		Elli Lighon	s	TPI	<ul> <li>Tremor Dampening</li> </ul>		
						Joystick Rotation Angle		
100% – +	- +				IN 200	Swap Joystick Axis		No
					IN 500	USER INPUT - JOYSTICK SHAPING		
pystick Shaping Calibration	ration				107.000.4	<ul> <li>Forward</li> </ul>		
					HU1200-1	° Reverse		
					ASL Switched	° Left		
Fia. 9-79					ASL Proportional	<ul> <li>Right</li> </ul>		
						LEFT JACK SOCKET (J1) TIP - PORT SETTINGS		_
					IDC	Input Type		
						Advanced		
						Momentary		
						Chuir is Dri Y		
						→ Hom → > Hom REP	4	
						Else		
						→ Seating → > Tilt	✓ > Toggle	

Fiq. 9-80

Andare a User Input — Joystick Shaping (Ingresso utilizzatore — conformazione del joystick).

3. Impostare ciascun parametro di un quadrante in base alla capacità e al comfort dell'utilizzatore.

#### Utilizzo della schermata di calibrazione

- 1. Aprire Modules (Moduli) -> modulo desiderato.
- 2. Andare a User Input Joystick Shaping (Ingresso utilizzatore conformazione del joystick).
- 3.

Strume	ento per iOS	Strumento per PC
Left	100% – +	Ele Gonzaction Vow Help
Right	100% -   +	C12H10AP801X-03 & Reset to Default & Manage
		Fig. 9-82
ŀ	Fig. 9-81	

Selezionare Go to Joystick Shaping Calibration (andare alla calibrazione della conformazione del joystick) (Strumento per iOS).

Aprire Connection (Collegamento) e selezionare Joystick Shaping (Conformazione joystick) (Strumento per PC). 4.

Move the joystick as far as is comfortable in each direction.
Move the joystick to start the calibration.
Ok
Fia. 9-83

Si apre la finestra a comparsa di istruzioni, che spiega come eseguire la calibrazione. Scegliere **OK (OK)** o spostare il joystick per iniziare la calibrazione.

#### Utilizzo dell'interfaccia grafica

La schermata di calibrazione comprende l'interfaccia grafica nella parte superiore dello schermo e l'interfaccia dei parametri nella parte inferiore. Intorno alla schermata sono presenti tre pulsanti relativi all'utilizzatore.

- Selezionare **Cancel (Annulla)** in qualsiasi momento per uscire dalla schermata di calibrazione senza salvare le modifiche.
- Selezionare **Restart (Riavvia)** in qualsiasi momento per ripristinare la schermata di calibrazione e visualizzare i valori esistenti della configurazione.
- Selezionare **Done (Fatto)** per uscire dalla schermata di calibrazione e salvare le eventuali modifiche.

L'interfaccia grafica mostra il grafico a quattro quadranti. I valori dei parametri di conformazione del joystick disponibili per ciascun quadrante sono visualizzati come barre grigie.

- Come guida, sono mostrati i punti relativi ai valori 50% e 100%. L'esatto valore di ciascuna barra viene visualizzato nell'interfaccia dei parametri sotto il grafico.
- 1. Chiedere all'utilizzatore di spostare il joystick in tutte e quattro le direzioni.

L'utilizzatore può spostare il joystick in qualsiasi direzione e in qualsiasi ordine, ma solo spingendosi fino al punto in cui ciò risulta confortevole e ripetibile. La barra grigia à indica il valore utilizzato nella configurazione corrente.

La barra blu scuro (B) mostra lo spostamento in tempo reale. La barra blu chiaro (C) indica il valore massimo raggiunto nel quadrante.

- 2. Se l'utilizzatore è pronto, il joystick deve essere in posizione neutrale.
- Selezionare Done (Fatto) per salvare i valori e uscire dalla schermata di configurazione.
   Il pulsante Done (Fatto) non può essere selezionato finché non viene modificato almeno un valore.

#### Utilizzo dell'interfaccia dei parametri

Nella parte inferiore della schermata di calibrazione, l'interfaccia dei parametri mostra l'esatto valore numerico dei quattro parametri dei quadranti. Ogni volta che viene spostato il joystick, il relativo valore viene aggiornato nell'interfaccia dei parametri.



Fig. 9-84



Fig. 9-85



All'avvio della calibrazione tutti i parametri sono grigi.

Durante la calibrazione, sia i puntini che i parametri vengono aggiornati automaticamente per visualizzare il valore corrente e lo stato di spostamento.

- grigio: nessuna modifica del valore
- blu chiaro: valore massimo
- blu scuro: spostamento attivo in tempo reale

Ogni volta che il joystick ritorna in posizione neutra, i puntini diventano blu chiaro, se il valore viene modificato durante la calibrazione.

I parametri possono essere aggiornati manualmente e in modo indipendente dall'interfaccia grafica, in qualsiasi momento quando ci si trova nella schermata di calibrazione. Ciò può essere utile per la registrazione o la regolazione fine dei valori specifici.

1. Per regolare il valore, utilizzare il controllo passo-passo dei parametri, situato accanto a ciascun parametro.

# 9.13 Configurazione del riposo

Impostazione del timeout per accedere al riposo

- Aprire Functions (Funzioni) -> profilo desiderato.
  - Strumento per iOS iPod 23:02 .-K Back REM 400/500 D General REM400/50... Profile Name Enable Profile Yes Profile User Input **REM 4xx series** Enable Function Wrap Yes Enable Menu Scan No Enter Navigation In-No stead of Function Wrap Rest Timeout Enabled Yes Nead 🛂 Write Fig. 9-91

Forward	85%	- +
Backward	100%	- +
Left	100%	- +
Right	60%	- +



Forward	58%	- +
Backward	100%	- +
Left	100%	- +
Right	35%	- +

Fig. 9-88



	Fia. 9-90	
Right	60%	- +
Left	100%	- +
Backward	100%	- +
Forward	85%	- +

#### Strumento per PC



Fig. 9-92

Impostare Rest Timeout Enabled (Timeout riposo abilitato) / Enable Rest (Attiva riposo) su Yes (Sì).

3. Aprire User Preferences (Preferenze utilizzatore).

Forward

Long Press

Long Press

>

>

Fig. 9-93

Read

4.

#### Strumento per iOS Strumento per PC 23:02 iPod . Sleep and Rest Settings .-Enable Sleep Timeout K Back User Preferences Sleep Timeout Duratio Sleep and Rest Settings Enable User Input Wak Rest Timeout Duration Sleep Timeout 5min Duration Fig. 9-94 Enable User Input Wake-up From Sleep Rest Timeout 5,0s Duration **Quadrant Actions in Rest**

Impostare Rest Timeout Duration (Durata timeout riposo) sul valore desiderato.

None

None

🛃 Write

Se un sistema è configurato sia per il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu che per il timeout per l'accesso al riposo, è consigliabile impostare la durata del timeout per l'accesso al riposo in modo che duri di più rispetto al timeout relativo alla navigazione dei menu, altrimenti non è possibile accedere alla navigazione dei menu.Ad esempio, se il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu è impostato su cinque secondi e il timeout per l'accesso al riposo è impostato su quattro secondi, il timeout per l'accesso al riposo scade prima e il sistema non accede mai alla navigazione dei menu. Se il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu è impostato su cinque secondi e il timeout per l'accesso al riposo è impostato su sei secondi, il timeout per l'accesso alla navigazione dei menu scade per primo e il sistema accedere alla navigazione dei menu dopo cinque secondi. Se non è presente alcuna attività successiva per la durata impostata per il timeout per l'accesso al riposo, ovvero altri sei secondi in questo esempio, il sistema accede al riposo.

#### Impostazione dell'ingresso del controllo per l'accesso al riposo

Left Jack Socket (J1) Tip - Port Settings		
Input Type		Power Button 🗸
Left Jack Socket (J1) Ring - Port Settings		
Input Type		Button $$
		Advanced >
Momentary	>	Since Sector
Short Press	>	Enter Rest
Long Press	$\mathbf{>}$	Exit Rest
On Press	>	None



Impostare un pulsante a breve pressione, collegato al collegamento ad anello della presa a jack sinistra sul REM400, ad esempio.

- 1. Aprire Modules (Moduli) -> REM 4xx (REM 4xx).
- 2. Andare a Left Jack Socket (J1) Ring Port Settings (Anello presa a jack sinistra (J1) Impostazioni delle porte) .
- 3. Andare a Input Type (Tipo di ingresso) e selezionare Button (Pulsante) .

No

120.0s

- +

Right Jack Socket (J	12) Tip -	Port Settings
Input Type		Button $\lor$
		Advanced >
Momentary	>	None
Short Press	>	None
Long Press	>	None
On Press	>	None
Right Jack Socket (J	l2) Ring	- Port Settings
🔘 🖙 😽 Read	Not	Conn 🔁 Write
Fic	a. 9-9	6

Andare allo slot Short Press (Pressione breve).

5.

Always	Select Menu Item
Display Action	ns Select Menu Item
Seating	>
Drive	>
Control Output	ts >
Functions	>
Display Action	s >
Lighting	>
Connectivity	>
Safety Outputs	s >
Display Reasor	n for
F	Fig. 9-97
Г	iy. 5-57

Selezionare Display Actions (Azioni di visualizzazione) -> Enter Rest (Accedere al riposo) .

6. Selezionare Done (Fatto).

#### Impostazione dell'ingresso del controllo per l'uscita dallo stato di riposo

Impostare un pulsante a pressione prolungata, collegato al collegamento ad anello della presa a jack sinistra sul REM400, ad esempio.

nput Type		Power Button 🗸
eft Jack Socket (J1) Ring - Port Settings		
nput Type		Button ~
		Advanced >
Nomentary	>	None
Short Press	>	Enter Dis
ong Press	>	Exit Rest
On Press	>	None

- 1. Aprire Modules (Moduli) -> REM 4xx (REM 4xx).
- 2. Andare a Left Jack Socket (J1) Ring Port Settings (Anello presa a jack sinistra (J1) Impostazioni delle porte) .
- 3. Andare a Input Type (Tipo di ingresso) e selezionare Button (Pulsante) .

4.

Right Jack Socket (J	2) Tip - F	Port Settings
Input Type		Button $\checkmark$
		Advanced >
Momentary	>	None
Short Press	>	None
Long Press	>	None
On Press	>	None
Right Jack Socket (J	2) Ring -	Port Settings
🔘 🖙 🚼 Reac	Not C	onn 🚼 Write
Fig	. 9-10	0

Andare allo slot Long Press (Pressione prolungata).

5.

Always	Select enu Item
Seating	>
Drive	>
Control Outputs	>
Functions	>
Display Actions	
Lighting	>
Connectivity	>
Safety Outputs	>
Display Reason for	>
Fig. 9-101	

Selezionare Display Actions (Azioni di visualizzazione) -> Exit Rest (Uscita dal riposo).

6. Selezionare Done (Fatto).

### 9.14 Attivazione della navigazione indiretta

A seconda di quale tipo di navigazione indiretta deve essere attivata per l'utilizzatore, è necessario abilitare alcuni parametri principali.

I tipi di navigazione indiretta sono:

- Selezione dei menu
- Scansione dei menu

Parametro	Scansione dei menu	Selezione dei menu
Navigation Type (Tipo di navigazione)	Scansione dei menu	Selezione dei menu
Attivazione della scansione dei menu	Attiva	Spenta
Navigation Timeout Enabled (Timeout della navigazione abilitato)	On/Off	On/Off

Al momento, su iOS è disponibile solo Menu Scan (Scansione dei menu) con Navigation Timeout (Timeout navigazione).

#### Abilitazione scansione dei menu / Selezione dei menu

 $\mathring{l}$  I punti da 3 a 5 vanno effettuati per ciascun profilo e funzione desiderati.

Strumento per iOS	Strui	nento per PC	
Pod 🗢 08:33 🖇 🏬 +	File Connection Yiew Help 		
-	🔘 🔧 Read 🔧 Write 🛛 😤 🗋 🗙 📑	TDX SP2 ULM 👘 😵 Reset to Default 🛛 😂 Manage	200
PACE 4   Drive REM400	LAK-H16166775 TDX SP2 ULM Functions	Drive REM400	
General	Home	Profile Name	Drive REM400
o o nor al	Concerns Provide Data	Enable Profile	On 🖌
rofile Name Drive REM400	User Preferences	Profile User Input F	REM 4xx series
	Chair Log     Seating REM216	Enable Function Wrap	On 🗸
inable Profile Yes	Chair Setup REM216 Seating	Default On	Uff X
	ED Lighting	Enables scanning the menu for this profile.	
rofile User Input 🛛 REM 4xx series 🗸	Crive REM400		
able Function Wrap Yes	REM400 Slow		
	REM400 Slower		
able Menu Scan Yes	REM400 Medium		
	REM400 Fast		
	REM400 Faster		
	C Seating REM400		
	REM400 Tilt		
	REM400 Recline		
Read A Write	REM400 LH Leg		
··· read	Q. Filter parameters X		
Fig. 9-103		Fig. 9-104	
uncieni) > profile deciderate			

Aprire Functions (Funzioni)  $\rightarrow$  profilo desiderato.

- Impostare il parametro Enable Menu Scan (Abilita scansione menu) in base alla tabella sopra.
- 2. Aprire User Preferences (Preferenze utilizzatore).
- 3.

Strumento per iOS	Strumento per PC
iPod ♀ 08:35 ¥  +	Ге сонеко Уен Нер 3 UV-H16160775 + 
	🔘 🐕 Read 📲 Write 🛛 🐑 📋 🗙 TDX SP2 ULM 🔅 🖉 Reset to Default 📚 Manage 👔
PACE 4 User Preferences	User Preferences
man and an alternation of an	Lui Home Stean Timory Durblon - + Suit
Function Navigation	Functions     Enable Joseph Annotation     On
	Q User Preferences
er of Menu	Chair Log Enable Lock On
ycles before 3 - +	
	Cycle Profiles On
tion Disabled V	Lighting Profile Change uses last used function On
	Restricted user priority No Restriction
Menu Scan V	Startup Function 1st Function in 1st Profile
	Timeout for navigation entry = 30 s
Menu Scan	Menu Scan Rate - 4.0 s
	Number of Menu Scan Cycles before Idle 3
Menu Select	Scan Selection Any Quidrant
Default	Navigation type Menu Select Menu Select Menu Select
Menu Select	Selects the type of navigation (menu scan or menu select). Menu Select
	Naviation Entry First Profile
of navigation (menu scan or menu	Navigation preference User Input
	CONTROL INVUTOUTIVUT SETTINGS
	Activation Time 0.7 s
Read 🚰 Write	DISPLAY SETTINGS
Active User Function	V Hilter parameters X User clock display mode 12 Hour
Fig. 9-105	Fig. 9-106

Impostare il parametro Navigation Type (Tipo navigazione) in base alla tabella sopra.

- 4. Impostare altri parametri per la navigazione indiretta in base alle esigenze dell'utilizzatore.
- Se il parametro Enable Timeout for Navigation Entry (Abilita timeout per il passaggio alla navigazione) è impostato su Yes (Sì) / On (Attivo), anche il parametro Navigation Timeout Enabled (Timeout navigazione abilitato) deve essere impostato su Yes (Sì) /On (Attivo) (vedere il passaggio 6).

6.

Strumento per iOS	Strumento per PC			
eneral	File Connection View Hep LAK-H16166775	+ ‱ ?% 🗋 X	TDX SP2 ULM 😵 Reset to Default 😂 Manage	ľ
Function User Input	LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Functions	REM400 Slow	
Profile User Input	tru Home	Drive REM216	GENERAL	
Javigation Yes	User Preferences	REM216 Drive	Drive Function Name Enable Drive Function	REM400 S On
imeout Enabled	🖹 Chair Log	Seating REM216	Punction User Input	Profile User Input (RE
udible Cue Function Identifi- 1 🗸	Chair Setup	REM216 Seating	FORWARD	
	±⊯ Lignong	Drive REM400	Max Forward Speed Min Forward Speed	- + 30
ward		REM400 Slow	Forward Acceleration	- + 80
		REM400 Slower	Forward Deceleration	- 100
ax Forward		REM400 Medium	Max Reverse Speed	- + 30
beed 48% - +		REM400 Fast	Min Reverse Speed	- + 28
n Forward		REM400 Faster	Reverse Acceleration Reverse Deceleration	100
15% – +			TURN	
		<ul> <li>Seating REM400</li> </ul>	Turn Boost at Max Speed	- + 200
ward Accel-		REM400 Tilt	Max Turn Speed	- + 50
30% — +		REM400 Recline	Min Tum Speed	- + 40
N/rite		REM4001H1ee	Turn Acceleration	100
Fig. 9-107	Q. Filter parameters	X DEMAND BUILD	stability Fig. 9-108	100

Aprire la funzione desiderata all'interno del profilo corrente.

 Impostare il parametro Navigation Timeout Enabled (Timeout navigazione abilitato) su Yes (Sì)/On (Attivo).
 a. Se Enable Timeout for Navigation Entry (Attiva timeout per il passaggio alla navigazione) e Navigation Timeout Enabled (Timeout di navigazione abilitato) sono impostati su No (No) / Off (Disattivato), programmare un interruttore esterno per accedere alla modalità di navigazione. Consultare la sezione 9.15.6 Configurazione degli interruttori esterni, pagina 179

Altri parametri nelle preferenze dell'utilizzatore

- LAK-H16166775	+	
🔵 🖼 Read 😤 Write	🐝 🖓 🗋 X 🛛 TDX SP2 ULM 🐉 Reset to Default 😂 Manage	<b>ي</b> ه ق
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	User Preferences	
Home	Sieen Timenit Duration	- + 5 min
In Functions	Enable Joystick Wakeup	On V
User Preferences	LOCK SETTING	
 ☐ Chair Log	Enable Lock	On 📝
🗟 Chair Setup	USER FUNCTION NAVIGATION	
1 Lighting	Startup Function	Last used Function
p Lighting	Attendant/Occupant priority	No Priority
	Navigation Entry (A)	Active User Function
	Cycle Profiles	On
	Profile Change Uses Last Used Function	On
	Navigation Type B	Menu Select
	Navigation Menu View	List View
	Enable Timeout for Navigation Entry	Off ×
	Timeout for Navigation Entry	5.0 s
	Scan Selection	Disabled
	Scan Selection Interval	4.0 s
	Number of Menu Scan Cycles Before Idle (H)	3
	USER FUNCTION CHANGE	
	Enable Function Change Whilst Driving	On
	CONTROL INPUT/OUTPUT SETTINGS	
	Activation Time	0.7 s

A	Navigation Entry (Passaggio alla navigazione): imposta il punto di passaggio al menu.
₿	Navigation Type (Tipo di navigazione): seleziona il tipo di navigazione.
	Navigation Menu View (Visualizzazione menu di navigazione): Seleziona la visualizzazione di navigazione (elenco o griglia).
C	<b>Enable Timeout for Navigation Entry (Abilita timeout per il passaggio alla navigazione)</b> : determina se il sistema LiNX, insieme al parametro <b>Navigation Timeout Enabled (Timeout navigazione abilitato) di una funzione</b> , procederà con il timeout in modalità di navigazione. Entrambi i parametri devono essere impostati su On (Attivo) per il time-out della funzione data.
D	Timeout for Navigation Entry (Timeout per il passaggio alla navigazione): imposta il tempo di inattività necessario prima che il sistema entri in modalità di navigazione. Il timeout di navigazione è indicato dal simbolo dell'anello sul display del telecomando. Quando Timeout for Navigation Entry (Timeout per il passaggio alla navigazione) è impostato su valori molto bassi, l'indicatore del timeout non viene visualizzato.
E	Navigation Preference (Preferenza di navigazione): seleziona se per la navigazione si preferisce l'interfaccia a sfioramento o l'input dell'utilizzatore. Se si sceglie l'input dell'utilizzatore, il display mette in evidenza l'attuale selezione.

Ē	Scan Selection (Scansiona selezione): configura quali quadranti di input principale possono essere utilizzati per eseguire le selezioni presenti in Menu Scan (Scansione dei menu).
G	Scan Selection Interval (Intervallo di selezione scansione) : Imposta il tempo disponibile per effettuare una selezione dopo la presentazione di ogni opzione di menu durante la Menu Scan (Scansione dei menu).
θ	Number of Menu Scan Cycles before Idle (Numero di cicli di scansione dei menu prima dell'inattività): numero di volte in cui il menu viene ripetuto prima di passare alla modalità di inattività, senza alcuna selezione da parte dell'utilizzatore, solo per Menu Scan (Scansione dei menu).

### 9.15 Configurazione input/uscita del controllo (controllo IO)

### 9.15.1 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per iOS)

Per ulteriori informazioni sul controllo IO, fare riferimento alla sezione 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO), pagina 85.

#### Selezionare e configurare l'input del controllo

1. Nella schermata **Home**, scorrere verso il basso e toccare **Modules (Moduli)**.

 Selezionare il modulo a cui è collegato l'input di controllo del sistema.
 Ad esempio, se si dispone di un pulsante ausiliare collegato a uno dei pin Cl sul modulo elettrico, selezionare Power Module (Modulo elettrico). Se si desidera utilizzare uno dei pulsanti multifunzione su REM400, selezionare REM 4xx.

 Scorrere verso il basso fino a Port Settings (Impostazioni delle porte) per l'input di controllo. Ad esempio, se si desidera aggiungere un pulsante di accensione alla presa a jack sinistra su un REM400, scorrere verso il basso fino a Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Punta della presa a jack sinistra (J1) — Impostazioni delle porte).





Fig. 9-111



Fig. 9-112

 Da Port Settings (Impostazioni delle porte) toccare Input Type (Tipo di input) per visualizzare quali tipi di input sono disponibili.

I tipi di input variano a seconda del modulo e del livello di LiNX Access Key. I tipi di input disponibili sono uno o più dei seguenti:

- Not Connected (Non collegato)
- 10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)
- Resistor Bands (Fasce resistori)
- Button (Pulsante)
- Power Button (Pulsante di accensione)
- Function Key (Tasto funzione)
- 5. Toccare uno dei tipi di input visualizzati per visualizzare la propria fessura di controllo IO.
  - Se si seleziona 10–Way Switch (Interruttore a 10 vie), vengono visualizzate dieci fessure denominate da Switch 1 a Switch 10.
  - Se si seleziona Resistor Bands (Fasce resistori), vengono visualizzate dieci fessure denominate da Band 1 (Fascia 1) a Band 10 (Fascia 10).
  - Se si seleziona Button (Pulsante), vengono visualizzate quattro fessure (tipi di pulsante): Momentary (Pressione momentanea), Short Press (Pressione breve), Long Press (Pressione prolungata) e On Press (Pressione accesa).
  - Se si seleziona Power Button (Pulsante di accensione) o Function Key (Tasto funzione), non viene visualizzata nessuna fessura e non sono necessarie ulteriori azioni.

 Selezionare e toccare la fessura desiderata per iniziare ad assegnare l'uscita del controllo del sistema e l'azione all'input di controllo selezionato. Per ulteriori informazioni sulle icone delle fessure, consultare la sezione 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO), pagina 85.



Fig. 9-115

Assegnazione dell'uscita del controllo del sistema e dell'azione

- Toccare una delle uscite di controllo del sistema 7. disponibili visualizzate.
  - Seating (Seduta) .
  - **Drive (Azionamento)**
  - Control Outputs (Uscite di controllo) •
  - **Functions (Funzioni)**
  - Navigation (Navigazione) .
  - Lighting (Illuminazione) ٠
  - . Horn (Avvisatore acustico)
  - . Connectivity (Connettività)
- Eseguire il drill-down attraverso le scelte che seguono 8. per descrivere l'azione per l'output del controllo di sistema. Si noti che l'uscita del controllo di sistema può avere uno o due menu per eseguire il drill-down.

9. Una volta completato, toccare Done (Fine) (angolo in alto a destra). Il riepilogo delle scelte viene visualizzato nella fessura dell'uscita.







iPod 🗢

Output 1

Output 2

Output 3

Output 4 Output 5 Output 6 Output 7 Output 8

iPod 🗢	10:07 AM	-
Cancel Cont	rol Input 1	- Swi Done
Control Out	Output 1	Momentary





Fig. 9-120

#### Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC) 9.15.2

Per ulteriori informazioni sul controllo IO, fare riferimento alla sezione 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO), pagina 85.

#### Selezionare e configurare l'input del controllo

								_
Read Write	TDX-SP2_EXPAND_T						L. L	9
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules <b>B</b>	Power	1odi					
Home	Power Module	Control Input 2	$\cup$				D	
Functions	REM 1xx	Input Type					10-Way Switch	~
User Preferences		Advanced					Not Connected	
	REM 2xx	Switch 1	>	None			Button	Æ
Chair Log	REM 4xx	Switch 2	>	None			10-Way Switch	Ľ
Modules (A)		F Switch 3	>	None			Function Key	
Actuator Motions	REM DXX	Switch 4	>	None				
Trigger Angler	CR 4xx	Switch 5	>	None				
1166017416105	ACU 2xx	Switch 6	>	None				
Lighting		Switch 7	>	None				
	TPI	Switch 8	>	None				
	IN 500	Switch 9	>	None				
		Switch 10	>	None				
	GTR 100	Control Input 3						
	ACT 400	Input Type					Button	
	ASL Switched	Advanced						
		Momentary	$\mathbf{\Sigma}$	None				
	ASL Proportional	Short Press	>	Functions	>	Next Function		
		Long Press	>	Functions	>	Next Profile		
Filter parameters	×	On Press	5	None				

- 1. Aprire Modules (Moduli) nella prima barra laterale di navigazione (A).
- Dalla barra laterale Modules (Moduli)<sup>®</sup> selezionare il modulo a cui è collegato l'input di controllo del sistema. Ad esempio, se si dispone di un pulsante ausiliare collegato a uno dei pin Cl sul modulo elettrico, selezionare Power Module (Modulo elettrico). Se si desidera utilizzare uno dei pulsanti multifunzione su REM400, selezionare REM 4xx.
- 3. Scorrere verso il basso fino a **Port Settings (Impostazioni delle porte)** © per l'input di controllo che si desidera configurare.

Ad esempio, se si desidera aggiungere un pulsante di accensione alla presa a jack sinistra su un REM400, scorrere verso il basso fino a Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Punta della presa a jack sinistra (J1) — Impostazioni delle porte).

4. Da Port Settings (Impostazioni delle porte) fare clic su Input Type (Tipo di input) D per visualizzare quali tipi di input sono disponibili.

I tipi di input variano a seconda del modulo e del livello di LiNX Access Key. I tipi di input disponibili sono uno o più dei seguenti:

- Not Connected (Non collegato)
- 10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)
- Resistor Bands (Fasce resistori)
- Button (Pulsante)
- Power Button (Pulsante di accensione)
- Function Key (Tasto funzione)
- 5. Fare clic su uno dei tipi di input visualizzati 🗈 per visualizzare la propria fessura di controllo IO.
  - Se si seleziona 10–Way Switch (Interruttore a 10 vie), vengono visualizzate dieci fessure denominate da Switch 1 a Switch 10.
  - Se si seleziona Resistor Bands (Fasce resistori), vengono visualizzate dieci fessure denominate da Band 1 (Fascia 1) a Band 10 (Fascia 10).
  - Se si seleziona Button (Pulsante), vengono visualizzate quattro fessure (tipi di pulsante): Momentary (Pressione momentanea), Short Press (Pressione breve), Long Press (Pressione prolungata) e On Press (Pressione accesa).
  - Se si seleziona Power Button (Pulsante di accensione) o Function Key (Tasto funzione), non viene visualizzata nessuna fessura e non sono necessarie ulteriori azioni.
- 6. Selezionare e fare clic sulla fessura desiderata (E) per iniziare ad assegnare l'output e l'azione all'input di controllo selezionato.

Per ulteriori informazioni sulle icone delle fessure, consultare la sezione 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO), pagina 85.

#### Assegnare l'uscita e l'azione





- 7. L'uscita e l'azione sono configurate da uno o più menu a discesa visualizzati nella fessura di controllo IO. Fare clic sul primo menu a discesa (quello più a sinistra) © per mostrare le uscite disponibili.
  - Seating (Seduta)
  - Drive (Azionamento)
  - Control Outputs (Uscite di controllo)
  - Functions (Funzioni)
  - Navigation (Navigazione)
  - Lighting (Illuminazione)
  - Horn (Avvisatore acustico)
  - Connectivity (Connettività)
- Dopo aver selezionato l'uscita, vengono visualizzati uno o due menu a discesa ⊕ e ①. Spostandosi da sinistra a destra, aprire ciascun menu e selezionare l'azione appropriata per l'uscita.
   Si noti che l'uscita può avere uno o due menu per eseguire il drill-down.

#### 9.15.3 Configurazione del pulsante di accensione esterno

In questo esempio, si configura un pulsante esterno per essere utilizzato come pulsante di accensione. Il pulsante esterno è collegato alla presa a jack sul modulo di input (IN500).

#### Strumento per iOS

1. Nella schermata Home, scorrere verso il basso e toccare Modules (Moduli).



Fig. 9-123



Fig. 9-124

2. Selezionare il modulo IN 500.

3. Scorrere verso il basso fino a Jack Socket Tip — Port Settings (Punta della presa a jack — Impostazione delle porte) e toccare Input Type (Tipo di input).

4. Toccare il Power Button (Pulsante di accensione).



La configurazione è completa. Non è necessaria alcuna ulteriore configurazione.

#### Strumento per PC

- 1. Aprire Modules (Moduli)  $\rightarrow$  IN 500.
- 2. Scorrere verso il basso fino a Jack Socket Tip (Punta della presa a jack).



# 3. Impostare Input Type (Tipo di input) su Power Button (Pulsante di accensione).

Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta input)**, consultare la sezione 9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC), pagina 169

#### 9.15.4 Configurazione dei clic del mouse

In questo esempio, si configura un pulsante ausiliare per eseguire una doppia operazione del mouse con il clic sinistro. Il pulsante ausiliare è collegato alla presa a jack sinistra su REM400.

#### Strumento per iOS

#### Selezionare e configurare l'input

1. Nella schermata **Home**, scorrere verso il basso e toccare **Modules (Moduli)**.

2. Selezionare il modulo REM 4xx.

 Scorrere verso il basso fino a Left Jack Socket (J1) Tip — Port Settings (Presa a jack sinistra — Impostazione delle porte) e toccare Input Type (Tipo di input).



- Toccare il Button (Pulsante). 4.
- Toccare Momentary (Momentaneo). 5.



4:06 PM Cancel Left Jack Socket (J1... Done

iPod 🗢

### Assegnazione dell'uscita

6. Toccare su Connectivity (Connettività).

7. Toccare su Mouse Left Click (Clic sinistro del mouse).



Fig. 9-133

8. Toccare su **Double (Doppio)**.



Fig. 9-135

9. Toccare Done (Fine).

La configurazione è completa. Non è necessaria alcuna ulteriore configurazione.

#### Strumento per PC

- 1. Aprire Modules (Moduli)  $\rightarrow$  REM 4xx.
- 2. Scorrere verso il basso fino a Input Type (Tipo di input) del Left Jack Socket (J1) Tip [Punta della presa a jack sinistra (J1)].

Read Write	PGB p5 ékmh + ULM						8
DAX-H36366775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx					
Home	Power Module	Trenor Dampening					0.%
Functions	REM 2xx	Jaystick Rotation Angle					0.*
User Preferences	REM 4box	Swap Joystikk Avis					No swap
Chair Log	REM Sex	Left Jack Societ (/1) Ta					
Modules	12.44	Input Type					Sutton
Actuator Motions	0.110	Enable Input					On 🎆
Trigger Angles	ACU 2m	Monitored					01 [1]
Liebeline	TH	Stability Checking					On III
	IN 500	Normally Closed Gree Disker and Sentire					01 [1]
	ACT 400	Monuetary	>	Connectivity	> Nouse Left Click	> Double	
	10.0-00-0	Short Press	>	None			
	AG, SWEEKE	Long Press	>	None			
	ASL Propertional	On Press	>	None			
	IDC .	Input Port Debounce					0.0 s
		Left Jack Societ (/1) Ring					
		Input Type				Not C	onnected
		Input Port Debounce					0.0 s
		Right Jack Socket (2) Tip					
		Input Type					Dutton
	×	Enable Input					On and

- 3. Scegliere Input Type (Tipo di input). Le opzioni sono:
  - Not Connected (Non collegato)
  - Button (Pulsante)
  - Power Button (Pulsante di accensione)
- 4. Fare clic su **Button (Pulsante)** per mostrare le fessure di controllo IO.
- 5. Scegliere la fessura Momentary (Momentaneo).
- Impostare i menu a discesa visualizzati su Connectivity (Connettività) → Mouse Left Click (Clic sinistro del mouse) → Double (Doppio).
- Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta input)**, consultare la sezione *9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC), pagina 169*

#### 9.15.5 Configurazione degli interruttori a levetta

L'interruttore a levetta in avanti a sinistra e a destra sono impostati con una configurazione predefinita che può essere modificata.

In questo esempio, il pulsante a levetta a sinistra sul REM400 è configurato per controllare il pin di uscita 3 sul modulo di output (OUT500). Per il tempo in cui viene premuto in avanti il pulsante a levetta a sinistra, il pin 3 sul modulo di uscita sarà attivo.

#### Strumento per iOS

#### Selezionare e configurare l'input

1. Nella schermata Home, scorrere verso il basso e toccare Modules (Moduli).

2. Selezionare il modulo REM 4xx.

3. Scorrere verso il basso fino a Left Toggle Forward — Port Settings (Commutazione a sinistra in avanti — Impostazione delle porte) e toccare Input Type (Tipo di input).



- 4. Toccare il Button (Pulsante).
- 5. Toccare Momentary (Momentaneo).



#### Assegnazione dell'uscita

6. Toccare Control Outputs (Uscite di controllo).

7. Toccare OUT 3.



Fig. 9-141



Fig. 9-142

8. Toccare Momentary (Momentaneo).



9. Toccare Done (Fine).

Fig. 9-144

Control Out... Output 3 Momentary

#### Strumento per PC

- 1. Aprire Modules (Moduli)  $\rightarrow$  REM 4xx.
- 2. Scorrere verso il basso fino a Input Type (Tipo di input) di Left Toggle Back (Interruttore a levetta indietro).



- 3. Scegliere Input Type (Tipo di input). Le opzioni sono:
  - Not Connected (Non collegato) •
  - Button (Pulsante)
  - Power Button (Pulsante di accensione) •
- Fare clic su Button (Pulsante) per mostrare le fessure 4. di controllo IO.



5. Scegliere la fessura Momentary (Momentaneo).



- Impostare i menu a discesa visualizzati su Control Outputs (Uscite di controllo) → Output 3 (Uscita 3) → Momentary (Momentaneo).
- Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta ingresso)**, consultare la sezione o *9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC), pagina169*

#### 9.15.6 Configurazione degli interruttori esterni

 ${\parallel}$  La punta della presa a jack sinistra (J1) è impostata con una configurazione predefinita che può essere modificata.

In questo esempio, è configurato un interruttore a 10 vie collegato alla presa a jack del DLX-REM400.

- 1. Aprire Modules (Moduli) -> REM 4xx.
- Scorrere verso il basso fino a Input Type (Tipo di input) del Left Jack Socket (J1) Ring (Anello della presa a jack sinistra (J1)).
- 3. Scegliere Input Type (Tipo di input). Le opzioni sono:

Scegliere la fessura desiderata.

- Not Connected (Non collegato)
- Button (Pulsante)
- 10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)

Fare clic su 10-Way Switch (Interruttore a 10 vie)

per mostrare le fessure di controllo IO da Switch 1 (Interruttore 1) a Switch 10 (Interruttore 10).



Fig. 9-148

a UAK-H18188775	230	+		
🔵 🎽 Read 📲 Weiter	PGB p5 ékmh + ULM			8
00 LAK-H16166775 TDK SP2 ULM				
ini Home	Power Module			
no Functions	REM 2xx	CONTROL INFUTIOUTION		
0 User Preferences	REM that	Input Type		Power Button
iii Chair Log		Input Port Debource		0.0 s
🖉 Modules	HEM SIX	Left.Jack Societ (/1) Ring		
Artuster Metions	Ol 4ex	(hp.k T)po		Not Connected
Winner Analys	ACU 2xx	Input Port Debounce		Button
g inggerregen D Liebens	TPI	inger and social (u) ing		10-Way Switch
	IN 500	Erable Input		On a
		Monitzeted		Of K
	ACT 400	Stability Checking		Ce 📰
	ASL Switched	Normally Closed		0f K
	ASL Proportional	Stop Driving and Seating		Off
		Monentary	> Note	
	1.4	Short Press		
		Long Press		
		On Press	> None	
		Ingut Port Debource		0.0 s
		Right Jack Societ (/2) Ring		
		ingust Type		Not Connected
Q. Filter parameters	×	Insut Port Debource		

Fig. 9-149



Fig. 9-150 Bande su interruttore a 10 vie

4.

- Fare clic sul primo menu a discesa (quello più a sinistra) per mostrare le uscite disponibili. Le opzioni sono:
  - Seating (Seduta)
  - Drive (Azionamento)
  - Control Outputs (Uscite di controllo)
  - Functions (Funzioni)
  - Navigation (Navigazione)
  - Lighting (Illuminazione)
  - Horn (Avvisatore acustico)
  - Connectivity (Connettività)

Per ulteriori informazioni sulle uscite disponibili, consultare la sezione 5.2.4 Panoramica input/uscita del controllo (controllo IO), pagina 85.

 Dopo aver selezionato l'uscita, vengono mostrati uno o due menu a discesa. Spostandosi da sinistra a destra, aprire ciascun menu e selezionare l'azione appropriata per l'uscita.





Fig. 9-152



#### Altri parametri

Per ulteriori informazioni su altri parametri, ad esempio **Input Port Debounce (Rimbalzo porta input)**, consultare la sezione *9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC), pagina 169* 

#### 9.15.7 Programmazione dei pulsanti multifunzione

In questo esempio, il pulsante multifunzione 1 è configurato per accendere le luci di posizione.

- 1. Aprire Modules (Moduli)  $\rightarrow$  REM 4xx.
- 2. Scorrere verso il basso fino a Input Type (Tipo di input) di Multipurpose Button 1 (Pulsante multifunzione 1).


3. Scegliere la fessura Momentary (Momentaneo).



- Impostare i menu a discesa visualizzati su Lighting (Illuminazione) → Position Lights (Luci di posizione) → On.
- Per ulteriori informazioni sugli altri parametri, ad esempio **Stop Driving and Seating (Stop di guida e seduta**), fare riferimento alla sezione *9.15.2 Configurazione ingresso/uscita del controllo (strumento per PC), pagina 169*

# 9.16 Controllo condizionale I/O

Il sistema LiNX supporta ora l'ingresso/uscita del comando condizionale, estendendo <u>sempre</u> il modello basato sulle regole, in cui una singola azione di uscita viene <u>sempre</u> attivata in risposta a una singola azione di ingresso. Con l'introduzione dell'I/O di controllo condizionale, è ora possibile creare le seguenti regole:

- più regole sempre una o più uscite vengono sempre attivate da un ingresso singolo,
- regole condizionali: una o più uscite vengono attivate da un singolo ingresso se le condizioni specificate sono vere,
- regole <u>condizionali/altrimenti</u> un'uscita viene attivata da un singolo ingresso se la <u>condizione</u> specificata è vera, <u>altrimenti</u> (in caso contrario) viene attivata un'uscita alternativa se la stessa <u>condizione</u> specificata è falsa.

Il vantaggio dell'ingresso/uscita condizionale è duplice. In primo luogo, un singolo ingresso può ora attivare più uscite. In secondo luogo, gli ingressi di controllo possono essere sovraccaricati. Si parla di sovraccarico quando un singolo ingresso può avere più utilizzi, ognuno dei quali dipende dalle <u>condizioni</u> specificate. Ciò significa che un ingresso può essere utilizzato per attivare un'uscita se il sistema è in uno stato o funzione, quindi per attivare un'uscita diversa quando il sistema è in un altro stato o funzione. Ad esempio, un pulsante ausiliario utilizzato per arrestare un carrozzina durante la guida può essere utilizzato anche per estendere un movimento di seduta quando si trova in una funzione di seduta.

#### Creazione di regole



Tutte le regole sono definite da uno slot di I/O di controllo dell'ingresso di controllo, come lo slot I/O di controllo momentaneo quando il tipo di ingresso è impostato sul pulsante o lo slot di I/O di controllo dell'interruttore 1 quando il tipo di ingresso è impostato sull'interruttore a 10 vie.

Prima di tutto, è necessario impostare un ingresso di controllo, vedere 9.15 Configurazione input/uscita del controllo (controllo IO), pagina 167.

Per creare qualsiasi regola per un ingresso, assegnare condizioni e uscite o solo uscite.

# Assegnazione di condizioni e uscite con lo strumento per iOS

1. Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).

 Per assegnare la condizione alla regola, selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
 Viene visualizzato l'elenco delle condizioni.

- 3. Selezionare la condizione desiderata. Il pulsante di condizione A visualizza la scelta.

iPod 🗢	10:14 AM	
Modules	Power Modu	le
Control Input	1 - Port Setting:	5
Input Type		Button V
		Advanced >
Momentary	>	None
Shor	$\langle \rangle$	None
Long Pre		None
On Press	$\checkmark$	None
Control Input	2 - Port Setting	S
Input Type		Button $\checkmark$
	Fig. 9-15	7
iPod 🗢	10:14 AM	
Modules	Power Modu	le 👘
Control Input 1	- Port Settings	
Input Type		Button 🗸
		Advanced >
Momentary		Add Rule
Sets the action activated.	to be pert	e the switch is
Short Press	$\bigcirc$	None
Long Press	>	None
On Press	>	None
	Fig. 9-15	8
iPod 🗢	10:15 AM	
Cancel Co	ntrol Input 1	- Mo Done
System is in Rest		Action
Always	(4	)
Chair is Driv	ving 🤇	
Seating is in	n Motion	
System is ir	Navigation M	vlenu
System is ir	Pest	~
Activ	on is	>
3	Delete	

Fig. 9-159

5. Selezionare l'uscita desiderata.

6. Se vengono visualizzati più elenchi delle uscite, scorrere le opzioni come illustrato.

- 7. Selezionare le uscite desiderate.
- Selezionare Done (Fatto). Il riepilogo della regola viene visualizzato nello slot I/O di controllo.



iPod 穼 10:15 AM Cancel Control Input 1 - Mo... Done System is in Rest Tilt Extend > Seating Tilt Recline Elevate Left Leg Right Leg Both Legs Recline and Legs Anterior Tilt Delete

Fig. 9-161



Fig. 9-162

	iPod 중 Cancel Contr	11:26 AM ol Input 1 - Mo Doi	ne	iPod 중 Cancel Contr	11:26 AM ol Input 1 - Mo	Done	
	System/s	Select Outpu	ıt	System is in Rest		Select Dutput	
/		A		Seating	D	$\left( \right) $	
	riving	g		Drive			
	ung is in M	lotion		Functions			$\mathcal{I}$
	System is in N	avigation Menu		Display Action	าร	>	
	System is in R	est	~	Lighting		>	
	Active Functio	on is	>	Horn		>	
		Delete		Connectivity		>	
				Safety Output	s	>	
				Display Reaso	on for	>	

Fig. 9-163

Può essere facilmente commutato tra l'elenco delle condizioni di visualizzazione e l'elenco delle uscite utilizzando il pulsante delle condizioni B e il pulsante di uscita B.

## Assegnazione diretta dell'uscita solo mediante lo strumento per iOS

Le uscite vengono selezionate dall'elenco di uscite. Se non sono ancora state definite regole, l'elenco delle uscite può essere aperto immediatamente selezionando la casella sul lato destro dello slot I/O di controllo.

iPod 🗢 11:07 AM	iPod 🗢 11:07 AM	•	iPod 🗢 11:07 AM		iPod 🗢 11:0	7 AM
	Cancel Control Input 1 - M	lo Done	Cancel Control Input 1	- Mo Done	Cancel Control In	put 1 - Mo
Modules Power Module	Always	Select Action	Always	Tilt Extend	Always	
Control Input 1 - Port Settings			Seating Tilt	Extend	Seating T	
Input Type Button V	Seating	>	Tilt P		Extend	
Advanced >	Drive	>	Recline	>	Retract	)
Momentary None	Control C	>	Elevate	>	Latche	
Short Press None	Functio	>	Left L	>	Latch ct	
	Display Actions	>	Right Leg	>	Toggle	
Long Press None	Lighting	>	Both Legs	>	Toggle Latched	
On Press None	Horn	>	Recline and Legs	>	De	lete
Control Input 2 - Port Settings	Connectivity	>	Anterior Tilt	>		
Input Type Button V	Safety Outputs	>	Delete			

Fig. 9-164

- 1. Selezionare la casella sul lato destro dello slot I/O di controllo desiderato.
- 2. Assicurarsi che il pulsante Select Output (Seleziona uscita) sia evidenziato e selezionare l'uscita desiderata.
- 3. Se vengono visualizzati più elenchi delle uscite, scorrere le opzioni come illustrato.
- 4. Selezionare le uscite desiderate.
- 5. Selezionare **Done** (Fatto).
  - Il riepilogo della regola viene visualizzato nello slot I/O di controllo.

#### Assegnazione indiretta dell'uscita solo mediante lo strumento per iOS

Se esiste già una regola, è possibile aggiungere ulteriori uscite.

iPod 🗢 11	:23 AM	iPod 🗢 11:23 AM	iii ii	Pod 🗢	11:23 AM	• •	iPod 🗢	11:23 AM	•
				Cancel Contro	ol Input 1 - Mo	Done	Cancel Cont	rol Input 1 - Mo	o Done
K Modules Powe	r Module	Kodules Power Module		Always	> /	Action	Always		Select Action
Control Input 1 - Port	Settings	Control Input 1 - Port Settings			<u>N</u> A				
Input Type	Button 🗸	Input Type	Button 🗸	Always	3	) ~	Seating	4	>
	Advanced >	A	dvanced >	Chair is Driving			Drive		>
Momentary	> Tilt Extend	Momentary	ald Rule	Seating is in Mo	otion		Control Outp	uts	>
Short	None	Always	Tilt	System is in Na	avigation Menu	ı	Functions		>
		2		System is in Re	est		Display Actio	าร	>
Long Pre	None	Sets the action to be paractivated.	the switch is	Active Function	n is	>	Lighting		>
On Press	None				Delete		Horn		>
Control Input 2 - Port	Settings	Short Press	None				Connectivity		>
Input Type	Putton	Long Press	None				Safety Outpu	ts	>
input Type	Button V								



- 1. Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 2. Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 3. Selezionare il pulsante di uscita.
- 4. Selezionare l'uscita desiderata.
- 5. Se vengono visualizzati più elenchi delle uscite, scorrere le opzioni come illustrato.
- 6. Selezionare le uscite desiderate.
- 7. Selezionare **Done** (Fatto).

Il riepilogo della regola viene visualizzato nello slot I/O di controllo.

# Assegnazione di condizioni e uscite con lo strumento per PC

Read Write	n 🗆 X	TDX SP2 ULM 🙎 Reset to Default 😂 Manage	200
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx	
J Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation - +	0%
User Preferences	P514.6-1	Right Invert	On 🗸
Chair Log	REM 40X	Left Invert	On 🗸
i chai bog	REM 5xx	Swap	On 🗸
6 Modules	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
Actuator Motions		Motor Resistance	68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
	IN 200	Input Type	Button
	11 200	Advanced	
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	Active Fun > Drive	00
	ASL Switched	Short Press	
	ASL Proportional	Long Press	
	IDC	On Press	
	ibc.	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type 10-W	/ay Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	
		A 14 4 A	



- (A) Slot delle condizioni: per assegnare la condizione desiderata alla regola
- B Slot di uscita: per assegnare l'uscita desiderata alla regola

1.

🔵 😪 Read 🛛 🕻 Write	971 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🐰 Reset to Default 😂 Manage	10
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx	
ni Home	Power Module	Joystick Rotation Angle	0.0
In Functions	REM 2xx	Swap Joystick Auls	No swap 🗠
User Preferences	REM 4xx	USER INPUT - KOYSTICK SHAPING	
Chair Log	PEM 5vv	Reverse	100 %
B Modules	10.11 0.00	Left	100 %
Actuator Motions	CR 4xx	Right	100 %
Lighting	ACU 2xx	LEFT JACK SOCKET (J1) TIP - PORT SETTINGS	
	TPI	Input Type	Button
	IN 200	Advanced	~
	IN 500	Momentary Short Desce	add rule
	11300	Long Press	
	ACT 200-1	On Press	
	ASL Switched	LEFT JACK SOCKET (J1) RING - PORT SETTINGS	
	ASL Proportional	Input Type	Button
	IDC	Advanced	
		Momentary Charle Desce	
		Long Press	
		On Press	
		RIGHT JACK SOCKET (J2) TIP - PORT SETTINGS	
		Input Type	Button
		Advanced	

Fig. 9-167

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).

2.

"ś LAK-H16166775	+		
🔵 😪 Read 🛛 😤 Write	971 🗆 X	TDX SP2 ULM 🔱 Reset to Default 😂 Manage	10° - 1
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx	
Lu Home	Power Module	Right	100 %
Sev Functions	REM 2xx	LEFT JACK SOCIET (J1) TIP - PORT SETTINGS	Button
0 User Preferences	REM 4xx	Advanced	
🖹 Chair Log	REM 5xx	Momentary	
🚯 Modules	CR 4xx	Always	0 0
Actuator Motions	ACU 2xx	Short Pi Seating	
10 Lighting	трі	Long Pr Control Outputs	
	IN 200	University Functions	
	IN 500	Input Ty Lighting	Button
	ACT 200-1	Advance Horn Connectivity	
	ASL Switched	Short Press	
	ASL Proportional	Long Press	
	Inc	On Press	add rule
		RIGHT JACK SOCKET (J2) TIP - PORT SETTINGS	D
		input type	Button
		Advanced	
		Momentary	
		Short Press	
		Always	
		Functions > Next Func >	
		Loose Desce	

Fig. 9-168

Per assegnare la condizione alla regola, selezionare la condizione desiderata dal menu a discesa nello slot delle condizioni.

.↓ LAK-H16166775	+	
🔘 🧏 Read 😤 Write	9"1 □ ×	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage 👔 🛀
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx
Home Home	Power Module	Right 100 %
See Functions	REM 2xx	LEFT JACK SOCKET (J1) TIP - PORT SETTINGS Input Type Button
0 User Preferences	REM 4xx	Advanced
Chair Log	REM 5xx	Monte Autors
🚯 Modules	CR 4xx	Ninays O
Actuator Motions     Lighting	ACU 2xx	Chair is Driving Seating is in Motion
	TPI	U System is in Navigation Menu
	IN 200	Active Function is
	IN 500	Input Type Button
	ACT 200-1	Advanced
	ASL Switched	Short Press
	ASL Proportional	Long Press
		On Press
		RIGHT JACK SOCKET (J2) TIP - PORT SETTINGS Insult Type Rutton Rutton
		Advanced
		Momentary
		Short Press
		Neways
		Functions > Next Func
		Long Branc



Per assegnare l'uscita alla regola, selezionare l'uscita desiderata dal menu a discesa nello slot delle uscite.

4.

3.

. LAK-H16166775	+					
🔵 🖼 Read 😤 Write	9~1 🗆 ×	TDX SP2 ULM 🕴 Reset to Default 😂 Manage 👔 🔮				
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx				
Home Home	Power Module	Right 100 %				
to Functions	REM 2xx	LEFT JACK SOCKET (J1) TIP - PORT SETTINGS Input Type Button				
O User Preferences	REM 4xx	Advanced				
🖹 Chair Log	REM 5xx	Momentary				
& Modules	CR 4xx	- Seating > Tilt > Extend				
Actuator Motions	ACU 2xx	Short Press				
E Lighting	TPI	Long Press				
	IN 200	On Press				
	IN 500	Input Type Button				
	ACT 200-1	Advanced				
	AD Delated	Momentary				
	ASL Switched	Long Press				
	ASL Proportional	On Press add rule				
	IDC	RIGHT JACK SOCKET (2) TIP - PORT SETTINGS				
		Input Type Button				
		Advanced				
		Momentary				
		Short Press				
		Abways				
		> Functions > Next Func >				
		Loss Brare				

Fig. 9-170

Per salvare la regola, selezionare il segno di spunta verde. Per eliminare la regola, scegliere la croce rossa.

# 9.16.1 Regola sempre

Una regola <u>sempre</u> può essere utilizzata per assegnare una o più uscita a un ingresso senza condizioni. Per creare una regola <u>sempre</u>, è sufficiente specificare un ingresso e assegnargli una o più uscita. Poiché non ci sono condizioni, una regola <u>sempre</u> può essere scritta come:

al	[ingresso]
momento	
di	
	attivare [uscita]

In questo stato quando viene attivato [ingresso], l'[uscita] assegnata a [ingresso] viene sempre attivata. Non dipende da alcuna condizione come lo stato del sistema o la funzione in cui si trova attualmente l'utilizzatore: se l'ingresso viene attivato, viene attivata anche l'uscita.

Un regola sempre può presentare più uscite, che possono essere scritte come:

```
al [ingresso]
momento
di
attivare [uscita-1]
attivare [uscita-2]
...
```

attivare [uscita-n]

In questi stati quando viene attivato [ingresso], tutte le [uscite] assegnate a [ingresso] vengono attivate simultaneamente.

### Aggiunta di più regole sempre

...



Fig. 9-171

In questo esempio viene aggiunta una regola multipla <u>sempre</u> per determinare l'uscita da una singola azione momentanea su un pulsante, collegata al pin Cl-1 su un modulo elettrico:

Ogni volta che viene premuto il pulsante [ingresso] la carrozzina interrompe <u>sempre</u> la guida [uscita-1] e si accede <u>sempre</u> al menu di navigazione [uscita-2].

La regola è simile alla seguente:

al	[azione momentanea sul pulsante]
momento della	
uciiu	
	attivare [Arresto guida]
	attivare [Accesso al menu di navigazione]

- Uscita regola 1: La carrozzina interrompe la guida
- Uscita regola 2: si accede al menu di navigazione

Aggiunta di una regola con lo strumento per iOS

iPod <b>奈 11:26 AM</b>	-	iPod 🗢 11:26 AM	-	iPod 🗢 11:26 A	м 🔳
< Modules		<pre>Close</pre>		Modules Power Model	odule 📄
				Control Input 1 - Port Setti	ngs
Modules 1	>	Power Module	>	Input Type	Button 🗸
Actuator Motions	>	REM 1xx	>		Advanced >
Trigger Angles	>	REM 2xx	>		
Rules	>	REM 4xx	>	Momentary	None
User Preferences	>	REM 5xx	>	Short Press	None
Core Features	>	CR 4xx	>	Long Press	None
Drive Limits	>	ACU 2xx	>		
Gyro Limits	>	TPI	>	On Press	None
Lighting	>	IN 500	>	Control Input 2 - Port Sett	ings
		GYR	>	Input Type 10-	-Way Switch 🗸

Fig. 9-172

- 1. Aprire Modules (Moduli) -> Power Module (Modulo elettrico).
- 2. Andare a Control Input 1 Port Settings (Ingresso controllo 1 Impostazioni delle porte).
- 3. Impostare Input Type (Tipo di ingresso) su Button (Pulsante).

#### Assegna uscita regola 1

od 🗢 11:26 /	AM <b>—</b>	iPod 🗢 1:20 PM	1 <b>I</b>	iPod 🗢 1:2'	
Modules Power M	odule		Deius Otara		put 1 - 4 Don
Control Input 1 - Port Sett	ings	Always	Drive Stop	Drive	Drive Stop
Input Type	Button 🗸	Seating	>	Increment Speed S	lider
	Advanced >	Drive 2		Decrement Speed	Slider
Momentary	1 None	Control Outputs	>	Toggle Reverse	
Short Press	None	Functions	>	Drive Stop	3
		Display Actions	>	Del	ete
.ong Press	None	Lighting	>		
On Press	None	Horn	>		
ontrol Input 2 - Port Sett	ings	Connectivity	>		
Angle Name	myyer Anyi	Safety Outputs	>		

Fig. 9-173

- 1. Casella di selezione sul lato destro dello slot Momentary (Momentaneo).
- 2. Assicurarsi che il pulsante di uscita sia evidenziato e selezionare Drive (Unità).
- 3. Selezionare Drive Stop (Interrompi guida).
- 4. Selezionare Done (Fatto).

#### Assegna uscita regola 2

iPod  1:20 PM		iPod 🗢 11:26 AM	
Cancel Control Input 1 - Mo Done		Modules Power Module	1
Always Menu Item	Always Navigation	Control Input 1 - Port Settings	
Display Actions Select Menu Item	Display Actions Enter Navigation Menu	Input Type Button	~
Seating	Select Menu Item	5 Advanced	>
Drive	Toggle Navigation Menu		
Control Outputs >	Enter Navigation Menu 3 🗸	Momentary Add Ru	le
Functions >	Exit Navigation Menu	Always Drive Stop	2
Display Actions 2	Toggle Rest	Always Sector Enter	n
Lighting	Enter Rest	Sets the action to be performed while the switch	لر is
Horn	Exit Rest	activated.	
Connectivity >	Toggle REM 4xx Settings Menu	Short Press None	ə

Fig. 9-174

- 1. Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 2. Selezionare Display Actions (Azioni di visualizzazione).
- 3. Selezionare Enter Navigation Menu (Accedere al menu di navigazione).
- 4. Selezionare Done (Fatto).
- 5. Viene visualizzato un riepilogo delle regole sempre.

# Aggiunta di una regola con lo strumento per PC

1.

🔵 😪 Read 🛛 🎇 Write	97 🗆 X	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage	10
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx	
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Sea Functions	REM 2xx	Veer Compensation -	0%
O User Preferences	REM 4xx	Right Invert	On 🗸
E Chair Log	REM 5xx	Swap	On 🗸
D Modules		POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
S. Actuator Motions	CR 4xx	Motor Resistance	68 mΩ
E Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
20 00/016	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
		Input Type	Button
	IN 200	Advanced	-
	IN 500	Momentary	add.rule
	ACT 200-1	Short Press	
	ASL Switched	On Press	
	ASI Proportional	CONTROL INFUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type	LO-Way Switch
	IDC	Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	
		Switch 5	
		Switch 6	
		Sudich 7	

Fig. 9-175

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola). Assegna uscita regola 1

2.

🚽 LAK-H16166775	+		
🔵 😪 Read 😤 Write	97 🗆 X	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage	1 <u>0</u>
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx	
UN Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Sev Functions	REM 2xx	Veer Compensation	0%
0 User Preferences	PEM day	Right Invert	On 🗸
Chair Log	1000 TA	Left Invert	On V
A Modules	REM 5xx	Swap	On V
	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance	- 68 mQ
Actuator Motions	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	- 70%
EIF Lighting	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
		Input Type	Button
	IN 200	Advanced	
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	Always	0 0
	ASL Switched	Short Press	
	ASL Proportional	Long Press	
	10.0	On Press	
	I.C.	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type	10-Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	
		A. 144 A	

Fig. 9-176

Assegnare la condizione Always (Sempre)allo slot delle condizioni. Assegnare l'usicta Drive (Guida) -> Drive Stop (Arresto guida) allo slot di uscita.

3.

🔵 🔧 Read 🛛 🎇 Write	971 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage		2
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx		
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS		
Functions	REM 2xx	Veer Compensation		0 %
User Preferences	REM 4xx	Right Invert		On /
Chair Log	DEM Env	Swap		On 🗸
Modules	NEM 344	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION		
Actuator Motions	CR 4xx	Motor Resistance		68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage		70 %
	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS		Dutter
	IN 200	Advanced		BULLON
	IN 500	Momentary		
	ACT 200-1	Always		00
	ASL Switched	Short Press		
	ASL Proportional	Long Press		
	IDC	On Press		
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS		
		Input Type	10-Way	Switch
		Advanced		
		Switch 2		
		Switch 3		

Fig. 9-177

Salvare la regola.

#### Assegnare la regola uscita 2

- 4. Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 5.

🔵 🔧 Read 🛛 🍕 Write	9"1 🗆 🗡	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage		<u>ا</u> ه ا
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx		
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS		
Functions	REM 2xx	Veer Compensation		0 %
0 User Preferences		Right Invert		On 🧹
	REM 4xx	Left Invert		On 🗸
<ul> <li>Chair Log</li> </ul>	REM 5xx	Swap		On 🗸
🔒 Modules	CRAW	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION		
Actuator Motions	51176	Motor Resistance		68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage		70 %
	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS		
		Input Type		Button
	IN 200	Advanced		
	IN 500	Momentary		
	ACT 200-1	Always		00
	ASL Switched	Always		
	ASL Proportional	> Drive > Drive Stop		
	PT	Short Press		
		Long Press		
		On Press		
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS		
		Input Type	10-Wa	ry Switch
		Advanced		
		Switch 1		
		Switch 2		



Assegnare la condizione Always (sempre) allo slot delle condizioni. Assegnare l'uscita Display Action (Azione di visualizzazione) -> Enter Navigation Menu (Accedere al menu di navigazione) allo slot di uscita.

6.

1 LAK-H16166775	+		
🔵 🖼 Read 😤 Write	9") 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage	10° 1
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx	
Lind Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Sea Functions	REM 2xx	Veer Compensation	- + 0%
0 User Preferences	REM 4xx	Right Invert	On V
🖹 Chair Log	REM 5xx	Swap	On 🗸
🖧 Modules		POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
Sc Actuator Motions	CR 4xx	Motor Resistance	68 mΩ
E Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	Putton
	IN 200	Advanced	Summer
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	Always	00
	ASL Switched	Always	
	ASL Proportional	> Drive > Drive Stop	
	IDC .	Short Press	
		On Press	
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type	10-Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	

Fig. 9-179

Salvare la regola.

### 9.16.2 Regola condizionale

Una regola <u>condizionale</u> può essere utilizzata per attivare un'uscita da un ingresso, in base a una <u>condizione</u>. Ciò significa che ogni volta che viene attivato l'ingresso, viene attivata solo un'uscita la cui <u>condizione</u> è vera. Per creare una regola <u>condizionale</u>, è necessario selezionare un [ingresso] e specificare una [condizione] e una [uscita]. La regola <u>condizionale</u> può essere scritta come:

al [ingresso] momento di se [condizione] è vera, attivare [uscita]

Questa regola indica che ogni volta che [input] viene attivato, viene attivato anche [output] se la [condizione] è vera. Se la [condizione] è falsa, [output] non viene attivata.

A un ingresso possono essere assegnate più regole condizionali che possono essere scritte come:

```
al [ingresso]
momento
di
se [condizione-1] è vera, attivare [uscita-1]
```

...

se [condizione-2] è vera, attivare [uscita-2] ...

se [condizione-n] è vera, attivare [uscita-n]

Questa regola indica che ogni volta che [input] viene attivato:

- se [condizione-1] è vera, attivare [uscita-1],
- se [condizione-2] è vera, attivare [uscita-2],
- e così via, fino al numero (n) di regole condizionali definite.
- Se una delle condizioni è falsa, la rispettiva uscita non viene attivata.
- Quando vengono assegnate più regole, ciascuna condizione viene valutata singolarmente ed è possibile che più uscite siano attivate contemporaneamente se è soddisfatta una di tali condizioni. Ciò potrebbe essere o meno intenzionale.

A una regola condizionale possono essere assegnate più uscite, che possono essere scritte come:

al	[ingresso]
momento	
di	
	se [condizione] è vera,
	attivare [uscita-1]
	attivare [uscita-2]
	attivare [uscita-3]

Questa regola indica che quando [ingresso] è attivato, vengono attivate contemporaneamente [uscita-1], [uscita-2] e [uscita-3] se [condizione] è vera.



Fig. 9-180

Tre regole <u>condizionali</u> assegnate all'ingresso momentaneo del pulsante collegato al modulo elettrico. Quando si preme il pulsante:

- se la carrozzina sta guidando [condizione-1], la carrozzina interrompe la guida [uscita-1],
- se la carrozzina è in stato di riposo [condizione-2], il sistema esce dallo stato di riposo [uscita-2],
- se la funzione attiva è una funzione di seduta [condizione-3], la carrozzina attiva un'inclinazione [uscita-3].

#### Aggiunta della regola condizionale

In questo esempio, vengono aggiunte due regole <u>condizionali</u> per determinare l'uscita da una singola azione momentanea su un pulsante, collegata al pin CI-1 sul modulo elettrico:

se la carrozzina guida [condizione-1] quando viene premuto il pulsante [ingresso], la carrozzina inizia la commutazione in retromarcia [uscita-1]. Se la funzione di spostamento del mouse è attivata [condizione-2] quando viene premuto il pulsante [ingresso], viene eseguito un solo clic con il tasto sinistro [uscita-2].

La regola è simile alla seguente:

al [azione momentanea sul pulsante] momento di se [nella funzione di guida] è vero, attivare [commutazione in retromarcia] se [nella funzione di spostamento del mouse] è vero, attivare [clic singolo sul tasto sinistro]

- Uscita regola 1: se la carrozzina è in marcia, commutare in retromarcia.
- Uscita regola 2: Se nella funzione di spostamento del mouse, attivare un singolo clic con il tasto sinistro.

2:48 PM

Cancel Control Input 1 - Mo... Done

>

Function is

Chair is Driving Seating is in Motion

System is in Rest

iPod 穼

Active

Drive

Function is

Active Function is 4

System is in Navigation Menu

Delete

2:48 PM

>

Delete

Cancel Control Input 1 - 9

Increment Speed Slider

Decrement Speed Slider

Toggle Reverse 8 Drive Stop

Done

Toggle

Reverse

Always

Select

Action

Drive

#### Aggiunta di una regola con lo strumento per iOS

#### Selezionare tipo di ingresso

Aprire Modules (Moduli) -> Power Module (Modulo elettrico) -> Control Input 1 - Port Settings (Ingresso 1. di controllo 1 - Impostazioni delle porte.

Impostare Input Type (Tipo di ingresso) su Button (Pulsante).

#### Assegna uscita regola 1



- 2. Selezionare la voce di ingresso Momentary (Momentaneo).
- Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola). 3.
- Selezionare Active Function is (la funzione attiva è). 4.
- 5.

iPod 🗢	2:48 PM	• +	iPod 🗢
Cancel	Control Input 1 - M	o Done	Cance
Active Functio Drive	on is	6 cct	Active Funct Drive
Active	Function is D	rive	
Drive	5	~	Seatin
Seating			Drive
Mouse	Mover		Contro
Switch	Control		Functi
Utility			Displa
Any Act	tive Function		Lightir
	Delete		Horn
			Conne

2:48 PM ...... el Control Input 1 - Mo... Done tion is ng 7 ol Outputs ions v Actions ng ectivity



Selezionare Drive (Guida).

- Selezionare il pulsante di uscita. 6.
- 7. Selezionare Drive (Guida).
- Selezionare Toggle Reverse (Commutazione in retromarcia). 8.
- Selezionare Done (Fatto). 9.

#### Assegna uscita regola 2

iPod ♥ 2:49 PM	iPod
Modules Power Module     Control Input 1 - Port Settings	Active Function is Mouse Mover Select Action
	Active Function is Mouse Mover
Input Type Button V	Drive
Advanced >	Seating
Momentary	Mouse Mover 2
Active	Switch Control
Function is Drive Reverse	Utility
Sets the action to be performed while the switch is activated.	Any Active Function
	Delete
Short Press None	

Fig. 9-183

- Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 1. 2. Selezionare Mouse Mover (Spostamento del mouse).
- 3. Selezionare il pulsante di uscita.
- 4. Selezionare Connectivity (Connettività).
- 5.

2:50 PM	7 📖 +	iPod 🗢 2:50 PM	
Cancel Control Input 1 - I	Mo Done	Cancel Control Input 1 -	<b>7</b> Done
Active Function is Mouse Mover	Mouse Left Click Momentary	Active Function is Mouse Mover	Mouse Left Click Sinale
Connectivity Mouse Left C	Momentary	Connectivity Mouse Left C	Single
Mouse Direction	>	Momentary	
Mouse Left Click 5	>	Single 6	~
Mouse Middle Click	>	Double	
Mouse Right Click	>	Toggle	
Mouse Scroll	>	Delete	
Switch Control	>		
Delete			



iPod 🗢

Active

Function is Mouse Mover

Connectivi

Seating Drive Control Outputs Functions Display Actions Lighting Horn Connectivity

2:49 PM

Cancel Control Input 1 - Mo... Done

>

se Dire

[ 4

4

Mouse

Direction

Up

Fig. 9-184

Selezionare Mouse Left Click (Clic sul tasto sinistro del mouse).

- Selezionare Single (Singolo). 6.
- 7. Selezionare Done (Fatto).
- 8. Viene visualizzato il riepilogo della regola condizionale.

# Aggiunta di una regola con lo strumento per PC

1.

L UKURAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA	dules Module box box soc x x	REM 4xx  reverse scoper scope Ver Corporation Right hurd Left hurd Swap  reverse scoper scope	× 0 + − → 0 → 0 → 0 → 0 → 0 → 0 → 0 → 0
Home Power Functions REM; User Preferences REM: Chair Log REM; Modules CR44, Actuator Motions CR44, Ughting Tri	Module 2001 5002 5002 x 2003	POWB NODULY INFORM           Vetr Compensation           Right Invent           Left Invent           Simpo           POWB NODULY LOUD COMPRISATION           Moor Resistance           Load Compensation Proceedings	- + 0 % On v on v on o on o - + 68 m0
Functions REM. User Preferences REM. Chair Log REM. 5 Modules CR 4x Actuator Motions ACU 2 Lighting TPI	box face x x	Veer Compensation Right Invert Left Invert Snap Proverta MODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance Lead Compensation Percentage	
User Preferences REM Chair Log REM Modules CR 4x Actuator Motions CR 4x Lighting TPI	4нн 5нн ж Элж	Ingert swirt Left Invert Swap Power MODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance Load Compensation Percentage	Cn Cn
Chair Log REM 9 Modules CR 4x Actuator Motions ACU 3 Ughting TPI	500 X	Swap POWER MODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance Load Compensation Percentage	On σ
Actuator Motions Actu Lighting TPI	x box	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance Load Compensation Percentage	- + 68 mΩ
Actuator Motions Lighting TPI	box	Load Compensation Percentage	00 1114
Lighting			70 %
		CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
IN 20	D	Advanced	Button
IN 50	0	Momentary	add rul
ACT 2	00-1	Short Press	
ASL 9	witched	On Press	
ASL P	roportional	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
DC.		Input Type	10-Way Switch
100		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	
		Switch 5	
		Switch 6	

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola). Assegna uscita regola 1 2.

REM 4xx  Power Compensation Ver Compensation On Serp Com Serp Com
Perset sectors         0.5 %           Wer Compensation         0.5 %           Right hort         0.6 %           Left invect         0.7 %           Swap         0.6 %           Perset Lidd Compensation Prennings         2.0 %           Lad Compensation Prennings         7.0 %
Vere Comprisation         0.9 %           Right Invert         On           Left Invert         On           Swap         On           Motor Resistance         64 mt           Lad Comprisation Premetage         20 %
Right Invert On Left Invert On Sorge On More Resistance 64 mt Land Compensation Premetage 20 %
Left Invert On  Swap On  Provert MODULE 1.040 COMPRIMENT Motor Resistance 68 ml Load Compensation Percentage = 970 %
Swap         On           Potter Resistance         00 difference           Motor Resistance         48 million           Laad Compensation Percentage         70 %
NOWER MODULE - LOAD COMPENSATION           Motor Resistance         68 ml           Load Compensation Percentage         70 %
Motor Resistance - 68 ml Load Compensation Percentage - 70 %
Load Compensation Percentage 70 %
CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS
Advanced
Momedany
Active Fun > Drive
Short Press
Long Press
On Press
CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS
Input Type 10-Way Switch
Advanced
Switch 1
Switch 2
Switch 3 add ru
Switch 4



Assegnare una condizione Active Function is (la funzione attiva è) -> Drive (Guida) allo slot delle condizioni.

3.

LAR-H16166//5	+			
🔵 😪 Read 🛛 😤 Write	97 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🖉 Reset to Default 😂 Manage		°.
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx		
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS		
In Functions	REM 2xx	Veer Compensation		0%
User Preferences	REM 4xx	Right Invert		On 🗸
Chair Log		Country Country		
a Madular	REM 5xx	энар		UII I
10 Modules	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION		
Actuator Motions	ACU 2xx	Load Compensation Percentage		58 mLJ 70 %
Lighting	TDI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS		
	171	Input Type		Button
	IN 200	Advanced		
	IN 500	Momentary		
	ACT 200-1	Active Fun > Drive		00
	ASL Switched	Short Press		
	ASL Proportional	Long Press		
	INC	On Press		
	100	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS		
		Input Type	10-Wa	ay Switch
		Advanced		
		Switch 1		
		Switch 2		
		Switch 3		
		Switch 4		

Fig. 9-187

Assegnare l'uscita Drive (Guida) -> Toggle Reverse (Commutazione in retromarcia) allo slot di uscita.

4.



Fig. 9-188

Salvare la regola.

## Assegnare la regola uscita 2

- 5. Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 6.

🔵 🖼 Read 🛛 💥 Write	971 🗋 🗙	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage		<u>ب</u> ه ا
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx		
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS		
Functions	REM 2xx	Veer Compensation		0 %
0 User Preferences	REM days	Right Invert		On 🗸
Chair Log	10.111100	Sura		On Z
A Modules	REM 5xx	Junip.		
N Antonio Mating	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance	- +	68 mΩ
The Linkshop	ACU 2xx	Load Compensation Percentage		70 %
Di cont	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS		
		Input Type		Button
	IN 200	Advanced		
	IN 500	Momentary		
	ACT 200-1	Active Fun > Mouse Mo		00
	ASL Switched	Active Fun > Drive >		
	ASL Proportional	→ Drive > Toggle Rev		
	DC.	Short Press		
		Long Press		
		On Press		
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS		
		Input Type	10-Wa	y Switch
		Advanced		
		Switch 1		
		Switch 2		



Assegnare una condizione Active Function is (la funzione attiva è) -> Mouse Mover (Spostamento del mouse) allo slot delle condizioni.

7.

🔵 😽 Read 🛛 🎇 Write	9% 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🔱 Reset to Default 😂 Manage	<b>1</b> 0   <b>9</b>
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM			
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation +	0 %
OUser Preferences	REM 4xx	Right Invert	On 🗸
Chair Log		Swan	On V
6 Modules	REM 5xx	Private Modelline - LOAD COMPLEXITION	
Actuator Motions	CR 4xx	Motor Resistance	68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage +	70 %
e opring	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
	IN 200	Input Type	Button
		Advanced	
	IN 500	Arthur Fun	
	ACT 200-1	Connectivity > Mouse Le., > Single	> 0 0
	ASL Switched	Active Fun > Drive	
	ASL Proportional	→ Drive > Toggle Rev	
	INC.	Short Press	
		Long Press	
		On Press	
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type 10-W	ay Switch
		Switch 1	
		Switch 2	

Assegnare l'uscita Connectivity (Connettività) -> Mouse Left Click (Clic sul tasto sinistro del mouse) -> Single (Singolo) allo slot di uscita.

8.

🕽 🔧 Read 🛛 🚼 Write	9"1 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🐰 Reset to Default 😂 Manage	10
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM			
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation - +	0 %
User Preferences	2714 Au	Right Invert	On 🖉
Chair Log	REM 4xx	Left Invert	On 🧳
	REM 5xx	Swap	On -
5 Modules	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
Actuator Motions	4010	Motor Resistance	68 mL
Lighting	ACO 200	Load Compensioon Percentage	70 %
	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	Button
	IN 200	Advanced	botton
	IN 500	Momentary	
		Active Fun > Mouse Mo >	
	ACT 200-1	Connectivity > Mouse Le > Single	00
	ASL Switched	Active Fun	
	ASL Proportional	→ Drive > Toggle Rev	
	10.0	Short Press	
	100	Long Press	
		On Press	
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type 10-W	lay Switch
		Advanced	
		Switch 1	

Fig. 9-191

Salvare la regola.

# 9.16.3 Regola condizionale/altrimenti

Una regola <u>condizionale/altrimenti</u> consente di attivare un'uscita da un ingresso singolo se una determinata <u>condizione</u> è vera. <u>Altrimenti</u>, un'uscita alternativa, viene attivata se la <u>condizione</u> è falsa. Per creare una regola <u>condizionale/altrimenti</u>, è necessario selezionare un [ingresso], una [condizione] e due uscite [uscita-1] e [uscita-2]. La prima uscita specificata si attiva se la [condizione] è vera. <u>Altrimenti</u> si attiva la seconda uscita se la [condizione] è falsa. La regola <u>condizionale/altrimenti</u> può essere scritta come:

al [ingresso] momento di se [condizione] è vera, attivare [uscita-1] altrimenti attivare [uscita-2]

#### Aggiunta della regola condizionale/altrimenti



In questo esempio viene aggiunta una regola <u>condizionale/altrimenti</u> per determinare l'uscita da una singola azione momentanea su un pulsante, collegata al pin Cl-1 su un modulo elettrico:

Se il sistema è in stato di riposo [condizione] quando viene premuto il pulsante [ingresso], il sistema esce dal riposo [uscita-1]. <u>Altrimenti</u> il sistema accede allo stato di riposo [uscita-2], se il sistema non è in stato di riposo, quando viene premuto il pulsante.

La regola è simile alla seguente:

Se [sistema è in stato di riposo] è vero, attivare [Esci dallo stato di riposo]	
altrimenti attivare [Accedi allo stato di riposo]	

- Uscita regola 1: Uscire dallo stato di riposo (se il sistema si trova nello stato di riposo).
  - Uscita regola 2: Accedere allo stato di riposo (altrimenti).

Aggiunta di una regola con lo strumento per iOS

#### Selezionare tipo di ingresso

 Aprire Modules (Moduli) -> Power Module (Modulo elettrico) -> Control Input 1 - Port Settings (Ingresso di controllo 1 - Impostazioni delle porte. Impostare Input Type (Tipo di ingresso) su Button (Pulsante).

### Assegna uscita regola 1

iPod ♥ 9:46 AM	D iPod ♥ 9:47 AM	iPod     9:47 AM       Cancel     Control Input 1 - Mo       System is     5       in Rest     5
Input Type 1 Button ~	Input Type Button ~	Always
Momentary 2 > None	Momentary 3 Add Rule	Chair is Driving Seating is in Motion
Short Press None	Sets the action to be performed while the switch is activated.	System is in Navigation Menu System is in Rest
Long Press None	Short Press None	Active Function is
	Long Press None	Delete

- 2. Selezionare la voce di ingresso Momentary (Momentaneo).
- 3. Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 4. Selezionare System is in Rest (il sistema accede allo stato di riposo).
- 5. Selezionare il pulsante di uscita.
- 6.

iPod 🗢 9	:48 AM	•	iPod 🗢 9:48 AM
Cancel Control I	nput 1 - Mo Don	ne	Cancel Control Input 1 - 18 Done
System is in Rest	Selec Menu Item	t 1	System is in Rest Exit Rest
Display Actions	Select Menu Item		Display Actions Exit Rest
Seating		>	Select Menu Item
Drive		>	Toggle Navigation Menu
Control Outputs		>	Enter Navigation Menu
Functions		>	Exit Navigation Menu
Display Actions	6		Toggle Rest
Lighting		>	Enter Rest
Horn		>	Exit Rest 7
Connectivity		, Fig. 9-1	Togale RFM 4xx Settings Menu 194

Selezionare Display Actions (Azioni di visualizzazione).

- 7. Selezionare Exit Rest (Esci dallo stato di riposo).
- 8. Selezionare Done (Fatto).

#### Assegna uscita regola 2

iPod 🗢	9:48 AM	, ,	iPod 🗢	9:48 AM	<b>—</b> ),	iPod 🗢	9:49 AM	<b>D</b>
-			Cancel Contro	ol Input 1 - Mo	. Done	Cancel Contro	ol Input 1 - Mo	Done
K Modules Por	wer Module		Else	> 2	Select	Else	> s	elect
Control Input 1 - Pe	ort Settings				Action	Disalau Astisa	Menu	Item
Input Type	Butto	on 🗸				Display Action	Select Menu I	tem
			Else		~	Seating		>
	Advance	ed >	Chair is Driving	I		Drive		>
Momentary	1 Add	l Rule	Seating is in M	otion		Control Output	ts	>
System is	Exit	Rest	System is in Na	avigation Menu		Functions		>
Sets the action to be	e performed while the sv	witch is	System is in Re	st		Display Action	s 3	
activated.			Active Function	n is	>	Lighting	-	>
Short Press	>	None		Delete		Horn		>
						Connectivity		>

Fig. 9-195

- 1. Selezionare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).
- 2. Selezionare il pulsante di uscita.

# 3. Selezionare Display Actions (Azioni di visualizzazione).

	1	l	
•	-	h	

Pod 🗢 Cancel Contro	9:49 AM	■), ne	iPod 🗢	9:49 AM
Fise	Enter Res	,	Modules	Power Module
Display Actions	Enter Rest		Control Input 1	- Port Settings
Select Menu Ite	em		Input Type	
Toggle Navigat	ion Menu			6 Ac
Enter Navigatio	n Menu		Momentary	

Exit Navigation Menu

[ 4

Toggle Rest

Enter Rest

Exit Rest

 Momentary
 Add Rule

 System is
 Exit Rest

 Else
 Enter Rest

 Sets the action to be performed while the switch is activated.

Button V Advanced >

Togale REM 4xx Settings Menu Fig. 9-196

Selezionare Enter Rest (Accedi allo stato di riposo).

- 5. Selezionare Done (Fatto).
- 6. Viene visualizzato il riepilogo della regola condizionale/altrimenti.

# Aggiunta di una regola con lo strumento per PC

1.

🔵 😪 Read 😤 Write	971 🗋 🗡	TDX SP2 ULM 🔱 Reset to Default 😂 M	anage 👔 💡
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM		REM 4xx	
J Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
W Functions	REM 2xx	Veer Compensation	- + 0%
User Preferences	1774 Aug	Right Invert	On 🗸
Chair Lon	REM 48X	Left Invert	On 🗸
E Chair Log	REM 5xx	Swap	On 🗸
6 Modules	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
Actuator Motions		Motor Resistance	- 68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
	IN 200	Input Type	Button
	11/200	Advanced	~
	IN 500	Momentary	(add rule
	ACT 200-1	Short Press	
		Long Press	
	ASL Switched	On Press	
	ASL Proportional	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
	IDC	Input Type	10-Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	
		Switch 5	
		Switch 0	

Fig. 9-197

Selezionare lo slot di controllo I/O per rivelare il pulsante Add Rule (Aggiungi regola).

## Assegna uscita regola 1

,≰ LAK-H16166775	+		
🔘 😪 Read 😤 Write	9"1 🗆 ×	TDX SP2 ULM 🔱 Reset to Default 😂 Mana	se 👔 💕
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx	
In Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Sev Functions	REM 2xx	Veer Compensation	0%
0 User Preferences	REM 4xx	Right Invert	On 🗸
Chair Log	1004 Co.	Swap	On V
🔒 Modules	REM SIX	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
S Actuator Motions	CR 4xx	Motor Resistance	- 68 mΩ
The Liebting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
The relations	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
	IN 200	Input Type	Button
	11200	Advanced	
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	Always	0 0
	ASL Switched	Chair is Driving Si Section in Motion	
	ASL Proportional	Li System is in Navigation Menu	
	IDC	C System is in Rest	
		Input Type	10-Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	
		Product P	

Fig. 9-198

Assegnare la condizione System is in Rest(Il sistema è nello stato di riposo) allo slot delle condizioni.

3.

a LAK-H16166775	+			
🔵 🖼 Read 📲 Write	9"1 🗆 ×	TDX SP2 ULM 🔱 Reset to Default 😂 Manage		10
00 LAK-H16166775 TDX SP2 ULM				
Lu Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS		
Functions	REM 2xx	Veer Compensation		0%
User Preferences	DEM day	Right Invert		On 🗸
Chair Log	REM 4XK	Left Invert		On 🗸
0	REM 5xx	Swap		On 🗸
C Modules	CR 4xx	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	- 1 -	(0 - 0
<ul> <li>Actuator Motions</li> </ul>	ACU 2xx	Load Compensation Percentage		70 %
Lighting	ты	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS		
	IN 200	Input Type		Button
		Advanced		
	IN 500	Surtamir i		
	ACT 200-1	Display Ac > Exit Rest		00
	ASL Switched	Short Press		
	ASL Proportional	Long Press		
	Inc.	On Press		
	100	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS		
		Input Type	10-W	ry Switch
		Advanced		
		Switch 1		
		Switch 2		
		Switch 3		
		Switch 4		
		A 11 4 A		

Assegnare l'uscita Display Actions (Azioni di visualizzazione) -> Exit Rest (Esci dallo stato di riposo) allo slot dell'uscita.

4.

CARCH16166775	+ ?> □ ×	TDX SP2 ULM 🕺 Reset to Default 😂 Manage	°.
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx	5.
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation	+ 0%
User Preferences	RFM day	Right Invert	On 🗸
Chair Log	11-11 TAL	Left Invert	On 7
Modules	REM 5xx	зтар	011
	CR 4xx	POWER NODULE - LOAD COMPENSATION Motor Resistance	48 mQ
Actuator Motions	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
Ughting	трі	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
	81.000	Input Type	Button
	IN 200	Advanced	
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	System is i	00
	ASL Switched	Short Press	
	ASL Proportional	Long Press	
		On Press	
	DC.	CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type	10-Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	
		Switch 3	
		Switch 4	

Salvare la regola.

### Assegnare la regola uscita 2

5.

🔵 🖼 Read 🛛 💥 Write	971 🖸 🗙	TDX SP2 ULM 🔱 Reset to Default 😂 Manage	<b>1</b> 0
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx	
Home	Power Module	POWER MODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation	0%
O User Preferences	REM 4xx	Right Invert	On 🗸
iii Chair Log	DEM For	Swap	On V
🔒 Modules	REM 300	POWER MODILIE - LOAD COMEDIATION	
Actuator Motions	CR 4xx	Motor Resistance	68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	- + 70 %
Lighting	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
		Input Type	Button
	IN 200	Advanced	
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	Else	00
	ASL Switched	System is L.	
	ASL Proportional	→ DisplayAc > Exit Rest	
	IDC	Short Press	
		Long Press	
		On Press	
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type	10-Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	



Assegnare la condizione Else (Altrimenti) allo slot delle condizioni. Assegnare l'uscita Display Actions (Azioni di visualizzazione) -> Enter Rest (Accedere allo stato di riposo) allo slot di uscita.

6.

LAK-H16166775	+ 97 🗋 ×	TDX SP2 ULM 🖉 Reset to Default 😂 Manage	<u>}</u>
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	REM 4xx	
Home	Power Module	POWER NODULE - MOTORS	
Functions	REM 2xx	Veer Compensation -	0%
User Preferences	0514.4	Right Invert	On 🗸
Chaladaa	REM 4xx	Left lovert	On 🗸
Chair Log	REM 5xx	Swap	On 🗸
Modules	CR day	POWER MODULE - LOAD COMPENSATION	
Actuator Motions	Ch HA	Motor Resistance	68 mΩ
Lighting	ACU 2xx	Load Compensation Percentage	70 %
, elenene	TPI	CONTROL INPUT 1 - PORT SETTINGS	
		Input Type	Button
	IN 200	Advanced	
	IN 500	Momentary	
	ACT 200-1	Else	700
		Display Ac > Enter Rest	
	ASL Switched	System is i	
	ASL Proportional	→ Display Ac > Exit Rest	
	IDC	Short Press	
	100	Long Press	
		On Press	
		CONTROL INPUT 2 - PORT SETTINGS	
		Input Type 10	Way Switch
		Advanced	
		Switch 1	
		Switch 2	

Salvare la regola.

# 9.17 Installazione/Configurazione di interruttori alternativi

Esistono vari tipi di interruttori alternativi che si interfacciano in modo diverso al sistema. Per i componenti e i loro collegamenti particolari, vedere la seguente tabella.

Componente	Collegamento
Kit tubo di respirazione per comando a succhio e soffio	Modulo di input IN5xx
Comando a testa a succhio e soffio	Modulo di input IN5xx
Joystick pediatrico compatto	Modulo di input IN5xx
Comando a testa	Porta bus (TPI)
Comando a mento	Porta bus (TPI)
Joystick compatto a interruttore singolo	Porta bus (TPI)
Comando di prossimità a quattro sensori	Porta bus (TPI)
Interruttore di spegnimento del comando	Porta ausiliaria (modulo elettrico)

Per ulteriori informazioni sull'installazione del comando a succhio e soffio, fare riferimento alla sezione 9.18 Installazione per il comando a succhio e soffio, pagina 204 Per installare un interruttore di spegnimento del comando, basta collegarlo al modulo elettrico tramite un cavo d'interfaccia e al connettore a 4 vie tramite il cavo Bus, vedere lo schema elettrico *3.8 Schemi elettrici, pagina 23*. Non è necessaria alcuna programmazione.

#### Programmazione con strumento per iOS

- 1. Aggiungere un nuovo profilo o aggiungere la funzione utilizzatore al profilo esistente. Per ulteriori informazioni sull'aggiunta di profili e funzioni, fare riferimento alla sezione 9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132
- 2. Impostare User Input (Input utilizzatore) su TPI o su IN 5xx, a seconda dell'input del componente.
  - $\underline{\hat{n}}$  Eseguire la stessa procedura per le funzioni di guida, di seduta e di connettività.
- Dalla schermata Home, aprire Modules (Moduli) -> IN 5xx o TPI, a seconda dell'unità del componente.

- Impostare User Input Configuration (Configurazione input utilizzatore) sul componente desiderato. Le opzioni sono:
  - Joystick proporzionale: Joystick pediatrico compatto, Comando a mento, Joystick compatto a interruttore singolo
  - Joystick proporzionale discreto: non in uso
  - Interruttori: Comando di prossimità a quattro sensori, Comando a testa a succhio e soffio
  - Comando a testa commutato: Comando a testa
  - Joystick commutato: non in uso
  - Comando a testa a succhio e soffio: Comando a soffio e succhio
- Modificare gli altri parametri a seconda del componente. Per gli input commutati, quali il comando a Succhio e soffio, i parametri sono indicati in User Preferences (Preferenze dell'utilizzatore), fare riferimento alla sezione 5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80.

Cancel New Function Done
New function From template
Please select function type
🞢 Drive
🌜 Seating
Mouse Mover
Please select User Input
Follow Profile
REM 4xx
CR 4xx
TPI
(IN 5xx)
Fig. 9-203
iPod 13:29  🕷 🗩
K Back     IN 5xx     IN 5xx     IN     IIN     IN     I
User Input - Configuration
User Input Configu- ration Sip and Puff V
Proportional Joystick
Discrete Proportional Joystick
Switches
Switched Head Array
Switched Joystick
Sip and Puff
Default Proportional Joystick
Selects the operation of the user input for this
💭 😽 Read 🛛 💥 Write
Fig. 9-204

5.

# Programmazione con strumento per PC

- 1. Aprire Functions (Funzioni).
- Aggiungere un nuovo profilo o aggiungere la 2. funzione utilizzatore al profilo esistente. Per ulteriori informazioni sull'aggiunta di profili e funzioni, fare riferimento alla sezione 9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132
- Impostare Function User Input (Input utilizzatore 3. funzione) su Input Module (Modulo di input) o su Third Party (Terzi), a seconda dell'input del componente.
  - Eseguire la stessa procedura per le funzioni di ĭ guida, di seduta e di connettività.
- Aprire Modules (Moduli) -> IN 5xx o TPI, a seconda 4. dell'input del componente.



Fig. 9-205

Impostare User Input Configuration (Configurazione	File Connection View Help	+	
input utilizzatore) sul componente desiderato.	💭 🔧 Read 🔧 Write	TDX SP2 ULM	😕 Reset to Default
Le opzioni sono:	LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	TPI
	Lind Home	Power Module	LIFES DURING
<ul> <li>Joystick proporzionale: Joystick pediatrico</li> </ul>	See Functions	REM 2xx	User Inpu
compatto. Comando a mento, Jovstick compatto a	0 User Preferences	REM 4xx	Neutral V
interruttore singolo	i Chair Log	REM 5xx	Joystick
	🖗 Modules	CR Awy	Tremor d
<ul> <li>Joystick proporzionale discreto: non in uso</li> </ul>	No. Actuator Motions	0.444	Joystick
<ul> <li>Interruttori: Comando di prossimità a guattro</li> </ul>	👔 Trigger Angles	ACU 2xx	Swap Joy
anne i Canada a tasta a succhia a seffia	E Lighting	TPI	CONTROL
sensori. Comando a testa a succhio e sottio		TOLAGU	Control I

- sensori, Comand Comando a testa commutato: Comando a testa
- Joystick commutato: non in uso
- Comando a testa a succhio e soffio: Comando a • soffio e succhio
- Modificare gli altri parametri a seconda del 6. componente. Per gli input commutati, quali il comando a Succhio e soffio, i parametri sono indicati in User Preferences (Preferenze dell'utilizzatore), fare riferimento alla sezione 5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80.

#### 9.18 Installazione per il comando a succhio e soffio

Un modulo a succhio e soffio è incluso nel modulo di input.

Un modulo a succhio e soffio fornisce all'utilizzatore la possibilità di attivare guattro input digitali con il proprio respiro tramite un tubo a seconda del livello di pressione, forte o leggero, e della direzione (succhio o soffio). Tali input possono essere utilizzati per controllare le azioni di guida o di seduta.

Direttionoutry	Ŧ		
🔵 😽 Read 🛛 🍕 Write	TDX SP2 ULM	🖉 Reset to Default 🛛 😂 Manage	1
LAK-H16166775 TDX SP2 ULM	Modules	ТРІ	
Home	Power Module	USER INPUT - CONFIGURATION	
Functions	REM 2xx	User Input Configuration	Proportional Joystick ~
User Preferences	REM 4xx	Neutral Window	Proportional Joystick
Chair Log		Joystick Throw	Discrete Proportional Joystick Switches
Modules	REM 5xx	Joystick Switch Threshold	Switched Head Array
	CR 4xx	Tremor dampening	Switched Joystick
<ul> <li>Actuator Motions</li> <li>Trigger Angles</li> </ul>	ACU 2xx	Joystick Rotation Angle	Sip and Puff
		Swap Joystick Axis	No swap
Lighting	TPI	CONTROL INPUTS/OUTPUTS	
	TPLACU	Control Input 4	
	IN 5w	Input Type	Not Connected
		Input Port Debounce	- + 0.0 s
	GYR 100	Control Input/Output 6	
	ACT400-1	Input Type	Not Connected
		Control land (Output 0	0.0 s
		Land Best Palerines	
		Control Innut/Output 10	0.05
		Input Type	Not Connected
		Input Port Debounce	- + 0.0 s
		Control Input/Output 12	
Filter parameters	×	locat Time.	Net Connected

Fig. 9-206

Strumento per iC	)S
11:21	* 🖦
Function	
lover	_
	Ť
ch Control	
ect User Input	
Profile	
x	
Fia. 9-207	

- 1. Aprire Functions (Funzioni).
- 2. Aggiungere la funzione utilizzatore per il modulo a succhio e soffio. Per ulteriori informazioni sull'aggiunta di profili e funzioni, fare riferimento alla sezione 9.1 Azioni su profili e funzioni, pagina 132
- 3. Impostare Function User Input (Input utilizzatore funzione) su Input Module (Modulo di input).
  - ${\parallel}$  Eseguire la stessa procedura per le funzioni di guida, di seduta e di connettività.
- 4. Aprire Modules (Moduli) -> IN 5xx.
- 5.

strumento per 105	Strumento per PC	
Pod 13:29 🔋 🔳	File Connection View Help	
-	A LAK-H16166775 + C Karley Write Source State S	
K Back IN 5xx	TDX 972 UM Modules IN 5xx	
Here brout Configuration	Lui Home Power Module	
Oser Input - Configuration	EIM 2xx     User Input Configuration	Sip and Puff ~
User Input Configu- Sin and Puff	O User Preferences BEM 4xx USER INPUT- SIP AND PUFF SETUP Proportion	I Jaystick
ation	Chair Log     Sip and Puff Ramp Time     Discrete Pr     Switches     Switches	portional Joystick
Proportional Joystick	REM Six CONTROL INPUTS/OUTPUTS Switched H	sad Array
r oportional objector.	Actuator Motions	ystick
Discrete Proportional Joystick	ACU 2xx     ACU 2xx     Insut Part Debuirse	
Switches	TPI Jack Societ Ning	
ownoneo	E pr Lighting	Not Connected
Switched Head Array	Input Port Debounce	+ 0.0 s
Switched Joystick	ACT400-1	
Sip and Puff		
Default Proportional Joystick		
Selects the operation of the user input for this		
Read Write	Q. Filter parameters X	
Eia. 0.200	Fig. 0.210	
riy. 9-209	Fig. 9-210	

Impostare User Input Configuration (Configurazione input utilizzatore) su Sip and Puff (Succhio e soffio).

- 6. Calibrare il modulo a succhio e soffio, fare riferimento alla sezione 9.18.1 Calibrazione del comando a succhio e soffio, pagina 205
- 7. Aprire User Preferences (Preferenze dell'utilizzatore) per regolare il comportamento di sterzata degli input commutati. Per ulteriori informazioni, vedere 5.2.2 Panoramica delle preferenze dell'utilizzatore, pagina 80.

#### 9.18.1 Calibrazione del comando a succhio e soffio

Quando si utilizza lo strumento di calibrazione, le operazioni di input principali, come la guida, sono disattivate. Ciò avviene per questioni di sicurezza al fine di evitare il funzionamento accidentali durante la calibrazione.

Esistono tre zone di pressione per ciascuna direzione di pressione (succhio e soffio):

- Zona neutra,
- zona leggera e
- zona forte.

La risposta del modulo a succhio e soffio a un input di succhio o soffio, dipende da in quale zona rientra la pressione: forte o leggera. Le pressioni entro una zona neutra vengono ignorate.

Poiché tutti gli utilizzatori hanno capacità diverse, il modulo a succhio e soffio può essere calibrato per modificare le dimensioni e la posizione di tali zone. Le zone devono essere impostate in modo che un utilizzatore possa controllare la carrozzina in modo comodo e costante. Uno strumento di calibrazione del succhio e del soffio viene utilizzato per determinare le soglie di pressione che definiscono le zone. Le soglie sono:

- limite minimo per soffio leggero,
- limite minimo per soffio forte,
- limite minimo per succhio leggero e
- limite minimo per succhio forte.

Per calibrare il modulo a succhio e soffio, occorre registrare le misurazioni della pressione da una serie di campioni di pressione eseguiti dall'utilizzatore e regolare di conseguenza la quattro soglie di pressione.

\* =

[1]

# Calibrazione con strumento per iOS

- 1. Dalla schermata Home, aprire Modules (Moduli) -> IN 5xx.
- 2. Toccare Go to Sip And Puff Calibration (Accedi alla calibrazione del comando a succhio e soffio).

- A Zona neutra per input a succhio
- B Livello di pressione
- © Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio leggero
- D Zona leggera per input a succhio
- E Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio forte
- (F) Zona forte per input a succhio
- G Zona forte per input a soffio
- Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio forte
- ① Zona leggera per input a soffio
- ① Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio leggero
- K Zona neutra per input a soffio
- 3. L'utilizzatore emette un succhio forte e un succhio leggero in nessun ordine specifico, se la scheda Sip (Succhio) è aperta.

L'utilizzatore emette soffi forti e un soffi leggeri in nessun ordine specifico, se la scheda **Puff (Soffio)** è aperta. Per ciascun succhio e ciascun soffio, sullo strumento di calibrazione viene registrato un livello di pressione (B). Sulla base di questi livelli registrati, è possibile determinare il miglior livello a cui impostare ciascuna soglia di pressione.

- 4. Trascinare i dispositivi di scorrimento delle soglie corrispondenti.
  - Per il succhio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia © nella posizione appena sopra il succhio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia © è nella zona neutra A e viene ignorata. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia © e al dispositivo di scorrimento della soglia E è nella zona leggera D ed è considerata come succhio leggero.
  - Per il succhio forte, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia 

     nella posizione appena sopra il succhio forte dell'utilizzatore. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia 

     non è considerata come succhio forte. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia 

     è nella zona forte
     e d è considerata come succhio forte.
  - Per il soffio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia ① nella posizione appena sotto il soffio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia ① è nella zona neutra ® e viene ignorata. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia ① e inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia 0 e inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia 0 e inferiore al dispositivo di scorrimento della scorrimento della soglia 0 e inferiore al dispositivo di scorrimento della scorrimento della scorrimento della scorrimento della scorrimento della scorrimento della sco
  - Per il soffio forte, trascinare dispositivo di scorrimento della soglia ⊕ nella posizione appena sotto il soffio forte dell'utilizzatore. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia ⊕ non è considerata come soffio forte. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia ⊕ è nella zona forte © ed è considerata come soffio forte.

		00 10 010 7110	un oui	bradion		
	Jac	< Socket Tip - Port	Settings			
	。 In b	put Port De- ounce	0,0s	- +		
	Jac	< Socket Ring - Por	t Settings			
	。 In b	put Port De- ounce	0,0s	- +		
		Fig. S	9-211			
od ♀ 1	1:19	* 💷 )	iP	od 🗟	11:19	* 🖦
Sip & Puff	Calibration	Done		Sip & F	Puff Calibration	n Done
Sip P	Puff	Test	(	Sip 🗸	Puff	Test
Neutral	Peak			No Input		
5	ð					
	D				6	
50		-		50		B
55	_				0	
	E					
				5	ĸ	
No Input	<u>0</u>			Soft Puff		U

iPod 🤅

K Back

User Input - Configuration

User Input - Sip and Puff Setup

11:34

User Input Configuration Sip and Puff

Go to Sin And Puff Calibratio

..

Fig. 9-212

Fig. 9-213

# Calibrazione con strumento per PC

- 1. Nella barra del menu, aprire Connection (Collegamento).
- 2. Selezionare Sip and Puff Calibration (Calibrazione del comando a succhio e soffio).
- A Zona forte per input a soffio
- B Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio forte
- © Zona leggera per input a soffio
- Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un soffio leggero
- (E) Zona neutra per input a soffio
- (F) Zona neutra per input a succhio
- © Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio leggero
- igoplus Zona leggera per input a succhio
- ① Dispositivo di scorrimento della soglia per regolare il limite minimo per un succhio forte



File Connection View Help



()

 $\mathbb{O}$ 

- ① Zona forte per input a succhio
- 3. L'utilizzatore emette un soffio forte, un soffio leggero, un succhio forte e un succhio leggero in nessun ordine specifico. Per ciascun succhio e ciascun soffio, sullo strumento di calibrazione viene registrato un livello di pressione ®. Sulla base di questi livelli registrati, è possibile determinare il miglior livello a cui impostare ciascuna soglia di pressione.
- 4. Trascinare i dispositivi di scorrimento delle soglie corrispondenti.
  - Per il soffio leggero, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia D nella posizione appena sotto il soffio leggero dell'utilizzatore. Qualsiasi altra pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia D è nella zona neutra E e viene ignorata. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia D e inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia B è nella zona leggera C ed è considerata come soffio leggero.
  - Per il soffio forte, trascinare dispositivo di scorrimento della soglia (B) nella posizione appena sotto il soffio forte dell'utilizzatore. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia (B) non è considerata come soffio forte. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia (B) è nella zona forte (A) ed è considerata come soffio forte.

  - Per il succhio forte, trascinare il dispositivo di scorrimento della soglia ① nella posizione appena sopra il succhio forte dell'utilizzatore. La pressione superiore al dispositivo di scorrimento della soglia ① non è considerata come succhio forte. La pressione inferiore al dispositivo di scorrimento della soglia ① è nella zona forte ① ed è considerata come succhio forte.

#### Tempo di accelerazione del succhio e soffio

Il Sip and Puff Ramp Time (Tempo di accelerazione del succhio e soffio) definisce quanto tempo un input di pressione deve rimanere nella zona leggera prima di essere registrato come succhio o soffio leggero. Di conseguenza, fornisce anche:

- il tempo necessario a un utilizzatore per passare dalla zona neutra alla zona forte e
- un filtro per qualsiasi rumore (pressione accidentali) ai confini della zona.



Il tempo di accelerazione  $\bigcirc$  inizia nel punto in cui l'input di pressione  $\bigcirc$ , E o F passa nella zona leggera H, dalla zona neutra  $\bigcirc$ , quando la pressione aumenta, o dalla zona forte G, quando la pressione diminuisce. Un input di pressione D che raggiunge la zona forte prima che sia trascorso il tempo di accelerazione, viene registrato come succhio o soffio forte. Un input di pressione E nella zona forte al termine del tempo di accelerazione viene registrato come succhio o soffio leggero. Gli input di pressione F che rientrano nella zona neutra prima che sia trascorso il tempo di accelerazione viene registrato come succhio o soffio leggero. Gli input di pressione F che rientrano nella zona neutra prima che sia trascorso il tempo di accelerazione, non vengono registrati come un input.



Quando si imposta il **Sip and Puff Ramp Time (Tempo di accelerazione del succhio e soffio)**, occorre prestare attenzione agli utilizzatori che non possono produrre un succhio o un soffio forte entro il tempo di accelerazione. Se il tempo di accelerazione è impostato troppo breve, un utilizzatore potrebbe non essere in grado di raggiungere in tempo la zona forte © e viene registrato un succhio o un soffio leggero al posto di un succhio o un soffio forte. Per gli utilizzatore che necessitano di più tempo per raggiungere la zona forte, il tempo di accelerazione © deve essere prolungato, in modo che l'input di pressione ① venga registrato come succhio o soffio forte.



- 1. Aprire Modules (Moduli) -> IN 5xx.
- 2. Regolare il Sip and Puff Ramp Time (Tempo di accelerazione del succhio e soffio).

#### 10 Diagnostica

Opzioni di diagnostica:

- riepilogo del sistema • Errori attivi •
- Registro degli eventi Statistiche sulla carrozzina
- Diagnostica in tempo reale •

#### Visualizzare il System Summary (Riepilogo del sistema) 10.1

Strument	o per iOS
Carrier 중 9::	80 AM <b>-</b>
K Back System	Summary 📋
Chair	
Power Module DLX-PM60AL-A Ser	Firmware: 4.1.12 App: 4.1.12 Hardware: 1.3 ial No.: 115190664
Remote DLX-REM400-A Seri-	Firmware: 4.1.12 App: 4.1.12 GUI: 4.1.12 Asset 1: 4.1.12 Asset 2: 4.1.12 Hardware: 1.2 al No.: G16138666
Tools	
Access Key DLX-HKEY02-A	Firmware: 4.0.5 $\smallsetminus$
Access Level:	Manufacturer

Strumento per PC System Summary DLX-HKEY02-A 1.3 DLX-REM211-A 1.4 DLX-GYR100-A 1.1 H15162297 DLX-PM75AL-A 1.3 Update

Fare clic sul pulsante System Summary (Riepilogo del sistema) per visualizzare la schermata System Summary.

La schermata System Summary (Riepilogo del sistema) mostra i dettagli relativi ai moduli collegati del sistema, come ad esempio:

- Moduli collegati
- Versione del software dei moduli
- Numero di serie dei moduli
- Livello di accesso della chiave LiNX Access

Fare clic sul pulsante Back (Indietro) o sul pulsante Close (Chiudi) per uscire da System Summary (Riepilogo del sistema).

#### 10.2 Visualizzazione degli errori attivi

od ବ 13: 	28 * 🗆
Back Chair	Log
Chair Log	Statistics
ACTIVE ERRORS	
Left Park Brake Error DLX-PM75AL-A	FC:5
EVENT LOG	
Left Park Brake Error DLX-PM75AL-A 11 Nov 2016, 13:30:06	FC:5
Programming Change DLX-PM75AL-A 11 Nov 2016, 11:43:29	d
System Available DLX-PM75AL-A	Powered Up

#### Strumento per PC

Events 88 events recorded	🕤 Reset Log
ACTIVE EVENTS	
Right Park Brake Error	FC: 6
DLX-PM75AL-A	
Check right park brake is released. If no	t, check the loom.
Left Park Brake Error	FC: 5
DLX-PM75AL-A	
Gyro orientation error	FC: 7
DLX-GYR100-A	
TODAY	
Left Park Brake Error	FC: 5
DLX-PM75AL-A	
Thu May 5 10.01.14 2016	

Fare clic sul pulsante **Active Errors** (Errori attivi) per visualizzare eventuali errori attivi. Ciascuna voce di registro mostra l'errore, il relativo codice di lampeggio (es. FC5) e la componente in cui si è verificato. Fare clic sul singolo errore per visualizzare una descrizione dello stesso con ulteriori informazioni utili.

Fare clic sul pulsante Back (Indietro) o sul pulsante Close (Chiudi) per uscire da Active Errors (Errori attivi).

# 10.3 Visualizzazione delle statistiche sulla carrozzina

Andare su **Chair Log (Registro della carrozzina)** per visualizzare un elenco completo e aggiornato di statistiche relative al sistema. Le statistiche sulla carrozzina sono suddivise nelle sezioni seguenti:

- Utilizzo della batteria
- Statistiche sulla guida

Strumento per	iOS
od 🗢 14:18	-
Back Chair Log	
Chair Log Statist	ics
BATTERY USAGE	
Battery Charging Time 0 secs	
Number of Charge Cycles	
Band 1 Indicator Time 0 secs	0000
Band 2 Indicator Time	
Band 3 Indicator Time 0 secs	88800
Band 4 Indicator Time	
Band 5 Indicator Time	

20 UROROWSING File Connection New Help	4			- 4
NOT COMMECTED	ROTHOMSAUG-42 & Reserve Dr	rlad 🤤 Manage		70
ROTHTORABADOL-02	Chair Log			
🛱 Home	Events	O Resetting	Statistics	
Contractions	Q, The events	×		
Q. User Preferences	-		Tacking bettery usage simulation (3.3445.94.2016	Q as
	No active errors		Battery Charging Time	2 days 183
i chair tog	-		Number of Charge Cycles	
S Chair Setup	1000		Band 1 Indicator Time	0 days 00.0
30 All Parameters	Sestern Available		Rand 2 indicator Time	0 days, 003
	DLS-PME2DK-A Phillips II 10 10 7 10 10	Powerst Up	Band 3 Indicator Time	0 days, 01
	Finite Local		Band 4 Indicator Time	0 days 05.4
	DUX-PHILIDR-A		Rand 5 Indicator Time	4 days, 103
	Pr Nov 11 13 75:05 2016		Average Battery Voltage	24
	System Clock Set		Last Charge Timestamp F	V OKT21083324
	Pr Nov 11 13 14 29 2016		Number of High Battery Events	
	System Available		Number of Low Raters Fuerts	
	DUX PMIDIAL A Fr Nov 11 13:14.34 2016	Powered Up	Number of Deep Discharge Warnings	
	VESTOROW		ORMI STATISTICS	0.10
	System Available		Taking the ratios into M Aug 2 H-6 S 205	
	DLX-PH22HL-A Do-Net 32 1939 20 2018		Average Motor Current	15
	Actuality Added	60.2	Maximum Left Mator Current	95
	CUX-ACTAOLA	Poveret Up	Maximum Left Motor Current Time	0 days, 001
			Manhaora Balat Mater Connect	

### Lettura dell'utilizzo della batteria

Per ottenere maggiori informazioni su una statistica relativa alla batteria, fare clic sulla voce interessata e nel pannello di aiuto locale verrà visualizzata un'utile descrizione.

Le statistiche disponibili sono elencate nella tabella seguente.

Statistiche di utilizzo della batteria	Dettagli
Tempo di ricarica della batteria	Durata della ricarica delle batterie.
Numero di cicli di carica	Numero di volte in cui le batterie sono state ricaricate.
Indicatore temporale di fascia 1	Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 0 e 20%.
Indicatore temporale di fascia 2	Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 20 e 40%.
Indicatore temporale di fascia 3	Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 40 e 60%.
Indicatore temporale di fascia 4	Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 60 e 80%.
Indicatore temporale di fascia 5	Tempo totale in cui il sistema LiNX ha funzionato con uno stato di carica compreso tra 80 e 100%.
Tensione media della batteria	Tensione media della batteria nel corso degli ultimi 31 giorni.
Data e ora dell'ultima ricarica	Data e ora dell'ultima ricarica delle batterie.
Numero di eventi di alta tensione della batteria	Numero di avvertimenti relativi all'alta tensione della batteria.
Numero di eventi di bassa tensione della batteria	Numero di avvertimenti relativi alla bassa tensione della batteria.

Statistiche di utilizzo della batteria	Dettagli
Numero di avvertimenti di batteria scarica	Il numero di avvertimenti di batteria scarica.
Ultimo azzeramento di utilizzo della batteria	Data in cui queste statistiche sono state azzerate per l'ultima volta.

#### Reimpostazione dell'utilizzo della batteria

1.

nosský j skoleji – Kol Sol Re Re Re Re Re Re Re Re Re Re Re Re Re		unnen	
mashagi Merzizi rei rei rei rei rei rei rei rei rei re			CUNNERSERT Ne Connector New Help
montolog (Heller) (F FF Gyllel no no no no no no no no no no no no no			d LACU2147582* +
Senting 1 Merci 2	igi Manage	OM3400L42 St Reset to Default	NOT COMMECTED
mastAg 194(92)			R01H10A3A00L-02
nomkag (146/92)ri re grids no no no no no no no no no no no no no	Oleation	ents	di Home
exambleg () web () () () () () () () () () () () () ()		ents recorded	
Golds			
re		No active errors	er Priefenences
ne n			a
ne n			
ne		en Available	ters .
ne Rage Imp Fr C tory Events Eery Events Ischarge Wannings	Powered Up	PME204L-A	
ne		wa fuert	
tage imp Fr tery Events tery Events tucharge Warnings	8	PARTOR A	
amp P Tany Events tory Events Ischarge Warnings		ar a tarbata 2016	
tery Events tery Exents ischarge Warnings	L	PATION-A	
tery Events Ischarge Warnings		se il 12.94.29.2016	
ischarge Warnings	Powered Up	NY AVERAGE FUTOR: A	
	h	ar II 12:9434-2016	
		TROUT	
nos 54 mag 2 1446-35 2015 nord		ers Available PutChill A	
or Current		40x 10 10.59 78 2016	
or Current Time	PC 2	attor Added	
tor Current.	North State	au 10 10 10 19 19 20 16	
		gramming Changed	505 X
	10 1	Гia	
	10-4	Fig.	

Fare clic sul pulsante Reset Battery Usage (Reimpostazione utilizzo batteria).

2.



Strumento per PC



Fig. 10-6

Fare clic su OK o Yes (Sì) per continuare.

### Lettura delle statistiche di guida

Per visualizzare maggiori informazioni riguardo alle statistiche di guida, fare clic sul tipo di statistica e nel pannello di aiuto locale verrà visualizzata una descrizione.

Le st	tatistiche	disponibili	sono	elencate	nella	tabella	seguente.
-------	------------	-------------	------	----------	-------	---------	-----------

Statistica di guida	Dettagli
Corrente media del motore	La corrente media tracciata da tutti i motori durante la guida.
Corrente massima del motore sinistro	La corrente di picco del motore misurata.
Tempo massimo corrente del motore sinistro	Tempo impiegato tracciando "l'assorbimento della corrente massima di guida".
Corrente massima del motore destro	La corrente di picco del motore misurata.

Statistica di guida	Dettagli
Tempo massimo corrente del motore destro	Tempo impiegato tracciando "l'assorbimento della corrente massima di guida".
Tempo di accensione	Tempo totale in cui il module elettrico della carrozzina è attivato.
Tempo di guida	Il tempo totale in cui la carrozzina è stata utilizzata.
Tempo medio di guida	Tempo medio di guida.
Tempo di corrente quasi massima	Tempo totale in cui la corrente è stata entro il 20% della soglia massima.
Distanza percorsa	La distanza totale percorsa da questa carrozzina in metri dopo essere stata reimpostata dall'utilizzatore.
Distanza totale percorsa	La distanza totale percorsa da questa carrozzina dopo essere stata reimpostata da un fornitore.
Ultima reimpostazione delle statistiche di guida	Data in cui queste statistiche sono state azzerate per l'ultima volta.

# Reimpostazione delle statistiche di guida



Strumento	o per PC
11 (Unitarian) The convertion them thing of (J. 424,12474477)	- 8
C) NOTORANCE & Security Data CI Constructions C) Destinations C Chair Log	Manage 👔
three     three     three     three     three     three	Preset Log Statistics
聞 Chair Log Voi Auto anno 전 Chair Scho	Bahry Charging Time 2 days 365 Number of Olarge Cycles Band Tindicator Time 0 days 300
The All Parameters Series And Series	Preventile Band 2 Indicator Time 0 days 0025 Band 3 Indicator Time 0 days 0105 Band 4 Indicator Time 0 days 054 Band 3 Indicator Time 0 days 054 Band 3 Indicator Time 4 days 105
Spen Califier Banary State Banary State Banary State Banary State	Average Interry Hotage 2413 Last Charge Trenstamp Fr Ok 2108324 2 Number of High Battery Events Paulond Up Number of Law Kattery Events
<ul> <li>The Strand Area</li> <li>New Area</li> <li>Spenn Andrek</li> <li>Congo an</li> <li>Congo an</li> </ul>	Number of Date Dathage Marrings           cere styremes           Inding the reasons core Milking 3 Weil 52           Arenage Motor Carrent         155
Automatic Market Automatications C. For parameters C. For parameter	FC.2 Malerum Left Mator Current 96.5 Personal Up Malerum Left Mator Current Time 0 days, 6092 Malerum Rigit Mator Current 9774
Fig. 1	10-8
	Control of the second of the

Fare clic sul pulsante Reset Drive Statistics (Reimpostazione statistiche di guida).

2.

Strumento per iOS		
iPod ♥ 13:42 *		
DRIVE STATISTICS		
73,74 A Maximum Right Motor Current Time		
P Resetting Drive Statistics will clear all logs relating to the wheelchair electronics and motors usage.		
Cancel OK		
3 min, 44 secs		
Time Near Maximum Current 13 secs		
Drive Statistics Last Reset 16 Jun 2016, 14:55:01		
Reset Drive Statistics		
Fig. 10-9		

Strumento per PC



Fig. 10-10



Fare clic sul pulsante Back (Indietro) o sul pulsante Close (Chiudi) per uscire da Chair Statistics (Statistiche sulla carrozzina)

# 10.4 Visualizzazione di Diagnostica in tempo reale

iPod 🤻	er – ack Live Di	agnostics	* 🔳	D,
a Ba	Drive			
ACT	UATOR			
5	Angle Sensor	ŀ	ACT400-1 >	-

Fig. 10-11

Diagnostica in tempo reale è disponibile solo quando l'applicazione LiNX Access per iOS è collegata a una carrozzina. I parametri (vedere *Elenco di parametri, pagina 215*) sulla schermata Live Diagnostics (Diagnostica in tempo reale) è suddivisa in due categorie:

- Azionamento e
- Attuatori.

# Elenco di parametri

# Drive (Azionamento)

Richiesta di velocità (%)

Richiesta di svolta (%)

#### Motore sinistro

- Tensione (V)
- Corrente (A)
- Resistenza (mΩ)

#### Motore destro

- Tensione (V)
- Corrente (A)
- Resistenza (mΩ)

Tensione della batteria (V)

Selettore della velocità (%)

#### Actuators (Attuatori)

Angolo sensore (°)

- 1. Fare clic sul pulsante Live Diagnostics (Diagnostica in tempo reale).
- 2. Fare clic sulla categoria desiderata per visualizzare grafici e dati in tempo reale.
- 3. Fare doppio clic sul pulsante Back (Indietro) per uscire da Live Diagnostics (Diagnostica in tempo reale).

# 10.5 Svuotamento del registro degli eventi

Questa funzionalità è disponibile solo quando la carrozzina è in modalità Connection context (Contesto di collegamento).

#### Strumento per PC



Per svuotare il registro degli eventi, fare clic sul pulsante Reset Log (Azzera registro) sopra i registri.

# 11 Struttura del nome del programma

Per impostazione predefinita, il nome del file, del programma e del sistema si basano sulla configurazione della carrozzina. Il nome del programma può essere modificato con un nome più facilmente riconoscibile.



Fig. 11-1 Esempio di nome del programma Kite (motore a 2 poli, per la sola guida) utilizzando il formato dei nomi fino a luglio 2018



Fig. 11-2 Esempio di nome del programma Kite (motore a 2 poli, per la sola guida) utilizzando il formato dei nomi a partire da agosto 2018

۸	Propulsione
B	Modello
©	Motore
D	Modulo elettrico
Ē	Velocità
Ē	Posizionamento elettrico
G	Input utilizzatore
Θ	Impianto di illuminazione
0	Revisione del file bundle di configurazione
D	Revisione della configurazione della carrozzina
## 11.1 Formato dei nomi

	Fino a luglio 2018 A partire da agosto 2018					
A	R = Trazione posteriore C = Trazione centrale F = Trazione anteriore					
B	01 = Kite 02 = TDX SP2 - motori Legacy 12 = TDX SP2 - motori DuraWatt 03 = Bora/Spectra XTR 04 = Fox 05 = Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore 06 = Storm <sup>4</sup> Max	1 = Kite 2 = TDX SP2 3 = Bora/Spectra XTR 4 = Fox 5 = Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore, Storm <sup>4</sup> Max 6 = non in uso 7 = Stream 8 = Pronto M41 9 = AVIVA				
C	Non in uso. Incluso in ®.	<ul> <li>Z = Motore in linea</li> <li>Y = 2 poli (bassa velocità)</li> <li>X = 2 poli (alta velocità)</li> <li>W = 4 poli tradizionale (bassa velocità)</li> <li>V = 4 poli tradizionale (alta velocità)</li> <li>U = 4 poli tradizionale (HD)</li> <li>T = DuraWatt (bassa velocità)</li> <li>S = DuraWatt (alta velocità)</li> <li>R = DuraWatt (alta velocità)</li> <li>Q = OPS Drive (bassa velocità)</li> <li>P = OPS Drive (alta velocità)</li> <li>O = OPS Drive (altissima velocità)</li> </ul>				
D	A = r B = n C = D D = r E = D F = D G = D H = 0	A = non utilizzato B = non utilizzato C = DLX-PM60 D = non utilizzato E = DLX-PM75 F = DLX-PM75AL G = DLX-PM120 H = DLX-PM120AL				

	Fino a luglio 2018	A partire da agosto 2018
E	03 06 08 10 12	
Ē	A1 = Inclinazione «a perno fisso» (20°) A2 = Inclinazione elettrica (30°), spostamento del baricentro A3 = Dispositivo di sollevamento del sedile e inclinazione elettrica (300 mm, 30°), spostamento del baricentro A4 = Inclinazione elettrica (12°) A5 = Dispositivo di sollevamento del sedile e inclinazione elettrica (300 mm, 28°), spostamento del baricentro A6 = Dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) A7 = Recaro con inclinazione «a perno fisso» a perno fisso (25°) A8 = Recaro con dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) A9 = Ultra Low Maxx con inclinazione (50°), spostamento del baricentro B0 = Ultra Low Maxx con dispositivo di sollevamento combinato e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro	Drive only (Per sola guida) A0 = senza attuatori <sup>3</sup> Standard seat / Modulite seat (Sedile Standard / Modulite) A1 = Inclinazione «a perno fisso» (20°) A2 = Inclinazione elettrica (30°), spostamento del baricentro A3 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 30°), spostamento del baricentro A4 = Dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) Max seat (Sedile Max) B1 = Inclinazione «a perno fisso» a perno fisso di 25° B2 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 28°), spostamento del baricentro Recaro seat (Sedile Recaro) C1 = Inclinazione «a perno fisso» a perno fisso (25°) C2 = Dispositivo di sollevamento a colonna e inclinazione «a perno fisso» (250 mm, 25°) Sedile Ultra Low Maxx D1 = Inclinazione elettrica (50°), spostamento del baricentro + LNX D2 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro + LNX D3 = Inclinazione elettrica (50°), spostamento del baricentro + ADP D4 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro + ADP D5 = Inclinazione elettrica (50°), spostamento del baricentro, Pivot Plus D6 = Dispositivo di sollevamento e inclinazione (300 mm, 45°), spostamento del baricentro, Pivot Plus

<sup>3.</sup> Con impianto di illuminazione in dotazione: utilizzare il profilo A1, B1 o C1 (in base al sedile)

	Fino a luglio 2018	A partire da agosto 2018				
G	A00 = DLX-REM1XX/DLX-REM2XX + DLX-REM050 A01 = DLX-REM2XX + LNX A02 = DLX-REM2XX + ADP A02 = DLX-REM2XX + ADP	A00 = DLX-REM1XX/DLX-REM2XX + DLX-REM050 <sup>4</sup>				
	A03 = DLX-REM2XX + Pivot Plus A04 = DLX-REM2XX/400 + ACU200 B01 = DLX-REM400 + 4Q-P + LNX	A04 = DLX-REM2XX/400 + ACU200				
	B02 = DLX-REM400 + 4Q-P + ADP B03 = DLX-REM400 + 4Q-P + Pivot Plus	B02 = DLX-REM400 + 4Q-P				
	C01 = DLX-REM400 + 3Q-D + LNX $C02 = DLX-REM400 + 3Q-D + ADP$	C01 = DLX-REM400 + 3Q-D				
	C03 = DLX-REM400 + 3Q-D + Pivot Plus $C04 = DLX-REM400 + 4Q-D + LNX$ $C05 = DLX-REM400 + 4Q-D + ADP$	C04 = DLX-REM400 + 4Q-D				
	C06 = DLX-REM400 + 4Q-D + Pivot Plus					
θ	T = tradizionale L = LED X = senza illuminazione <sup>5</sup> ,6					
1	Revisione del file	Revisione della configurazione bundle				
D	Non in uso. Incluso in ①.	Revisione della configurazione della carrozzina				

<sup>4.</sup> Utilizzare solo con DLX-REM1XX o DLX-REM050 in dotazione alla carrozzina. In caso contrario, utilizzare il profilo A04.

<sup>5.</sup> Se sono disponibili solo programmi con impianto di illuminazione attivo: utilizzare il profilo LED.

Per impostazione predefinita, i programmi Ultra Low Maxx prevedono con impianto di illuminazione disattivato: per attivare l'impianto di illuminazione, vedere *Modifica dei parametri di illuminazione* e 9.7 *Modifica dei parametri di illuminazione, pagina* 147.

## **11.2** Schema di utilizzo

	Motore											
Modello	In linea	2	poli	<b>1</b>	poli	4 poli		DuraWatt	t	•	DPS Drive	» б
	(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	-	-	-	-	-	-	х	x	х	-	-	-
AVIVA RX	-	-	-	-	-	-	х	х	х	х	х	х
Bora/ Spectra XTR	-	х	х	х	x	-	-	-	-	-	-	-
Fox	х	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Kite	-	х	x	х	x	-	-	-	х	-	-	-
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	-	-	-	х	x	-	-	-	x	-	-	-
Storm <sup>4</sup> Max	-	-	-	-	-	х	-	-	-	-	-	-
TDX SP2	-	-	-	х	х	-	х	х	х	х	x	x

Motore		Tipo di modulo elettrico di LiNX	Velocità						
			03	06	08	10	12		
Ζ	Motore in linea	DLX-PM60	х	х	х	-	-		
Y	2 poli (bassa velocità)	DLX-PM75 / DLX-PM75AL	х	х	-	-	-		
Х	2 poli (alta velocità)		-	-	х	х	-		
W	4 poli tradizionale (bassa velocità)	-	х	x	-	-	-		
V	4 poli tradizionale (alta velocità)		-	-	x	х	-		
U	4 poli tradizionale (HD)		-	х	-	-	-		
Т	DuraWatt (bassa velocità)	DLX-PM120 /	-	х	-	-	-		
S	DuraWatt (alta velocità)	DLX-PM120AL	-	-	х	х	-		
R	DuraWatt (altissima velocità)	-	-	-	-	x <sup>7</sup>	х		
Q	OPS Drive (bassa velocità)		х	x	-	-	-		
Ρ	OPS Drive (alta velocità)		-	-	-	х	-		
0	OPS Drive (altissima velocità)		-	-	-	-	х		

	Posizionamento elettrico							
Modello	Sedile Standard / Modulite	Max seat (Sedile Max)	Recaro seat (Sedile Recaro)	Sedile Ultra Low Maxx				
AVIVA FX	х	-	-	х				
AVIVA RX	х	-	-	х				
Bora/Spectra XTR	x	x	-	-				
Fox	х	-	-	-				
Kite	х	x	-	-				
Storm <sup>4</sup> , Storm <sup>4</sup> X-plore	x	-	x	-				

<sup>7.</sup> Solo per la Francia

	Posizionamento elettrico							
Modello	Sedile Standard / Modulite	Max seat (Sedile Max)	Recaro seat (Sedile Recaro)	Sedile Ultra Low Maxx				
Storm <sup>4</sup> Max	x	x	-	-				
TDX SP2	x	x	-	x				

Note



## Italia:

Invacare Mecc San s.r.l., Via dei Pini 62, I-36016 Thiene (VI) Tel: (39) 0445 38 00 59 servizioclienti@invacare.com www.invacare.it Schweiz / Suisse / Svizzera: Invacare AG Neuhofweg 51 CH-4147 Aesch BL Tel: (41) (0)61 487 70 80 Fax: (41) (0)61 488 19 10 switzerland@invacare.com www.invacare.ch

UKRP



Yes, you can:





Making Life's Experiences Possible®