



1. Inhalt

2.	Dokumentinformationen	4
3.	Herstellerinformationen	4
4.	Vorwort	5
5.	Zweckbestimmung	6
5.1.	Medizinische Zweckbestimmung	
5.2.	Indikation	
5.3.	Kontraindikation	
6.	Sicherheitshinweise	
6.1.	Symboldefinition	
6.2.	Warnhinweise	
6.3.	Vorsichtsmassnahmen	
7 .	Produktinformationen	
-		
7.1. 7.2.	Spezifische Produktdaten	
7.2. 7.3.	Lieferumfang Materialien	
7.3. 7.4.	Umgebungsbedingungen	
7.4. 7.5.	Swiss VIVA	
7.5.1.	Technische Daten	
7.5.1. 7.6.	Swiss VIVA PLUS	
7.6.1.	Technische Daten	
7.7.	Swiss VIVA Junior	
7.7.1.	Technische Daten	
7.8.	Swiss VIVA Grand	
7.8.1.	Technische Daten	
7.9.	Swiss VIVA Grand S	
7.9.1.	Technische Daten	
7.10.	Swiss VIVA S	
7.10.1		
7.11.	Swiss VIVA Grand M	
7.11.1		
7.12.	Swiss VIVA Junior S	33
7.12.1	. Technische Daten	34
7.13.	Swiss VIVA Grand S (M)	36
7.13.1	. Technische Daten	37
7.14.	Swiss VIVA Grand F	39
7.14.1	. Technische Daten	40
8.	Fahren	42
8.1.	Kontrolle	42
8.2.	Transfer	43
8.2.1.	Von Vorn	43
8.2.2.	Von der Seite	43
8.3.	Fahren	44
8.4.	Fahren in Steigungen und Gefälle	45
8.5.	Überwinden von Hindernissen	45
8.6.	Fahren in Fahrzeugen	46
8.7.	Fahren mit Gyro	46
8.8.	Anhalten/Parken/Aussteigen	46
8.9.	Schieben von Hand	46
9.	Bedienung R-Net	47
9.1.	Bedienpult CJSM	
9.1.1.	Einstellungsmenü CJSM	
9.2.	Bedienpult CJSM2/Omni2	



9.2.1.	Einstellungsmenü CJSM2/Omni2	51
9.2.2.	Bluetooth CJSM2/Omni2	53
9.2.3.	Infrarot CJSM2/Omni2	56
9.3.	Wegfahrsperre	59
9.3.1.	Wegfahrsperre aktivieren	59
9.3.2.	Wegfahrsperre deaktivieren	59
9.4.	Anzeigen	60
9.5.	Fehlermeldungen	61
10.	Batterien/Ladegerät	65
10.1.	Ladegrundsätze	65
10.2.	Ladedauer	65
10.3.	Batteriekapazität	65
10.4.	Ladevorgang	66
10.4.1	. Ladevorgang mit internem Ladegerät	66
10.4.2	Ladevorgang mit externem Ladegerät	66
10.5.	Ladegerät	67
11.	Bremsen	67
12.	Transport	68
12.1.	Haltepunkte	
12.2.	Fixierung Rollstuhl	
12.3.	Fixierung Personen	69
12.3.1	. Allgemein	69
12.3.2	Positionierung Sicherheitsgurt mittels 4-Punkt-Gurtensystem	70
12.3.3	Positionierung Sicherheitsgurt mittels Dahl-Docking-System	70
13.	Einstellungen	71
14.	Reinigung	71
14.1.	Reinigung	
14.2.	Desinfektion	
15.	Service/Wartung	72
16.	Störungsbehebung	
17.	Garantie	
18.	Wiedereinsatz	
19 .	Entsorgung	73



2. Dokumentinformationen

Ausstellungsdatum: 2024-02-05

Revision: A

Veröffentlicht von: SKS Rehab AG

Diese Bedienungsanleitung ist für sämtliche Modelle gültig, welche in den Produktinformationen aufgeführt sind. Der Inhalt dieser Bedienungsanleitung richtet sich an den Endbenutzer.

3. Herstellerinformationen

SKS Rehab AG Im Wyden CH-8762 Schwanden

Tel.: +41 55 647 35 85 E-Mail: sks@sks-rehab.ch Web: www.sks-rehab.com

Bei Fragen oder Problemen im Zusammenhang mit Ihrem Produkt und für weitere Auskünfte, wenden Sie sich bitte an Ihren Fachhändler oder Ihre Kundendienststelle.



4. Vorwort

Wir beglückwünschen Sie zum Kauf Ihres neuen SKS-Elektrorollstuhls und danken für Ihr Vertrauen, das Sie unserem Produkt und unseren Dienstleistungen entgegenbringen.

Wir sind überzeugt, dass Sie eine gute Wahl getroffen haben und damit einem Schweizer Produkt mit dem bekannt hohen Qualitätsanspruch den Vorzug geben.

Die SKS-Elektrorollstühle vereinigen modernste Technik und solide Bauweise mit ansprechendem, modernem Design.

Ihr SKS-Elektrorollstuhl bietet Ihnen dank den vielen Einstellmöglichkeiten standardmäßig:

- Hohen Komfort
- Individualität
- Behindertengerechte Einsatzmöglichkeiten
- Weitgehende Unabhängigkeit und Sicherheit

Gute Fahrt mit Ihrem Elektrorollstuhl der SKS Rehab AG wünscht Ihnen

Ihre SKS Rehab AG



5. Zweckbestimmung

5.1. Medizinische Zweckbestimmung

Ihr Elektrorollstuhl dient als Hilfsmittel zur Fortbewegung von Personen mit eingeschränkter Mobilität im Innenund Aussenbereich.

Über die Auswahl und den Einsatz des Elektrorollstuhls entscheidet der Arzt oder Therapeut zusammen mit dem Benutzer. Der Elektrorollstuhl darf nur in dem durch den Arzt oder Therapeuten sowie dem SKS-Berater festgelegten Rahmen verwendet werden.

Die verschiedenen Modelle unterscheiden sich hauptsächlich in folgenden Punkten.

- Abmessungen
- Antriebsart
- Sitz-/Stehfunktionen

Genauere Informationen entnehmen Sie bitten den Technischen Daten.

5.2. Indikation

- Gehunfähigkeit bzw. stark ausgeprägte Gehbehinderung durch:
 - o Lähmungen
 - o Gliedmassenverlust
 - Gliedmassendefekt/-deformität
 - Gelenkkontrakturen
 - sonstige Erkrankungen
- Aufgrund von Behinderungen nicht mögliche Nutzung von handgetriebenen Rollstühlen.
- Wenn regelmäßig alltagsrelevante Aktivitäten/Verrichtungen im geschützten Stehen durchgeführt werden und keine Kontraindikationen vorliegen.
- Zur Durchführung eines erforderlichen Stehtrainings, wenn dieses mit anderen Stehhilfen nicht möglich ist und keine Kontraindikationen zur Durchführung des Stehtrainings vorliegen.

 (u.a. geringe Knochendichte, Schädigungen der kardiovaskulären Funktion, Verstärkung der Spastik)

5.3. Kontraindikation

- Starke Gleichgewichtsstörungen
- Verminderte und nicht ausreichende Sehkraft
- Starke Einschränkungen der kognitiven Fähigkeit
- Stehtraining: bei geringer Knochendichte nur in Rücksprache mit medizinischem Personal
- Stehtraining: Schädigungen der kardiovaskulären Funktion
- Stehtraining: Verstärkung der Spastik



6. Sicherheitshinweise

Lesen und befolgen Sie alle Anweisungen und Warnhinweise in allen mitgelieferten Handbüchern, bevor Sie das Produkt und das Zubehör in Betrieb nehmen. Ein unsachgemäßer Gebrauch kann zu Verletzungen und einer Beschädigung des Produktes führen. Zur Gefährdungsbeschränkung sollten Sie alle zur Verfügung gestellten Dokumentationen und insbesondere die Sicherheits- und Warnhinweise sorgfältig lesen. Nehmen Sie sich unbedingt ausreichend Zeit, um sich mit den verschiedenen Einstellungs- sowie Steuerungsmöglichkeiten und Funktionen Ihres Produktes sowie seines Zubehörs vertraut machen, bevor Sie es in Betrieb nehmen.

Alle Informationen, Abbildungen, Zeichnungen und Spezifikationen basieren auf den Produktinformationen, die zur Zeit der Erstellung dieser Bedienungsanleitung verfügbar waren. Die Abbildungen und Zeichnungen in dieser Bedienungsanleitung sind repräsentative Beispiele und keine exakte Darstellung der verschiedenen Komponenten.

SKS Rehab AG übernimmt keine Haftung für Sach- oder Personenschäden, die auf die Nichtbefolgung der Warnhinweise und Anweisungen in dieser Bedienungsanleitung zurückzuführen sind.

SKS Rehab AG haftet nicht für Sach- und Personenschäden, die auf einen unsachgemäßen Gebrauch zurückzuführen sind.

SKS Rehab AG übernimmt keine Haftung bei unzweckmäßiger Auswahl von Modellen, Merkmalen oder unsachgemäßen Einbauten am Rollstuhl.

6.1. Symboldefinition

Folgende Symbole für Warnungen, Vorsicht und Hinweise werden im gesamten Dokument verwendet, um wichtige Sicherheitshinweise hervorzuheben.



WARNUNG

Symbol für Warnung

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die bei Nichtbeachtung zu schweren Verletzungen bis hin zum Tod sowie zu Produkt- oder Sachschäden führen kann.



VORSICHT

Symbol für Vorsicht

Weist auf eine gefährliche Situation hin, die bei Nichtbeachtung zu kleineren oder mittelschweren Verletzungen sowie Produkt- oder Sachschäden führen kann.



HINWEIS

Symbol für Hinweise

Enthält Angaben zu den Bedingungen oder Umständen, unter denen die aufgeführten Informationen gelten.





6.2. Warnhinweise



WARNUNG

Bedienungsanleitung

Ohne ein Lesen der Bedienungsanleitung darf zu Ihrer eigenen Sicherheit der Rollstuhl nicht eingerichtet, gewartet oder betrieben werden.



WARNUNG

Zuladung

- Der Elektrorollstuhl ist für nur eine Person ausgelegt, das Mitführen von Zweitpersonen oder Lasten ist nicht zulässig.
- Beachten Sie die maximale Zuladung.



WARNUNG

Bedienung

- Benutzen Sie den Rollstuhl niemals unter Einfluss von Alkohol oder Drogen.
- Bevor Sie in den Elektrorollstuhl steigen oder diesen verlassen, vergewissern Sie sich, dass die Steuerung ausgeschaltet ist.
- Schalten Sie die Steuerung aus, wenn Sie diese nicht benutzen.
- Bei der Teilnahme im Strassenverkehr nie in der Stehendposition fahren.
- Beim Befahren von Hindernissen kann es zum Aufsetzen der Kippschutzrollen kommen. Achten Sie darauf, dass Sie solche Höhenunterschiede immer mit einer Rampe überwinden.
- Befahren Sie Steigungen, Bordsteinkanten und Hindernisse immer in direkter Linie. Fahren Sie in einem Zug über das Hindernis, halten Sie nicht dazwischen an. Falls nötig, erhöhen Sie die Sitzposition, um das Hindernis nicht mit den Beinstützen zu streifen.
- Beim Überwinden von Hindernissen achten Sie darauf, dass die Rückenlehne unbedingt nach vorne, die Sitzneigung und der Sitzlift unbedingt nach unten eingestellt ist. Es herrscht Kippgefahr!
- Beeinträchtigt ein abruptes Bremsmanöver Ihre Sitzstabilität, dann wird das Tragen von Sicherheitsgurten empfohlen. Fragen Sie eine Fachperson, sie kann Ihnen das Zubehör fachgerecht montieren.
- Vermeiden Sie beim Fahren im Stehen Hindernisse, unebenes Gelände und Rampen. Es besteht ausgesprochene Kippgefahr. Insbesondere dürfen im Stehen keine Rampen befahren werden, da der Rollstuhl sonst nicht mehr bremsbar ist und somit abrutschen kann.
- Bedienen Sie die Steuerung auf keinen Fall, wenn diese sich unregelmässig verhält, oder sich ungewöhnliche Hitze, Qualm oder Funken bilden. Schalten Sie in einem solchen Fall sofort die Steuerung aus und treten Sie unverzüglich mit Ihrem Fachhändler in Verbindung.
- Ist Ihr Stuhl mit einem Gyro ausgestattet, schalten Sie bei Nutzung Ihres Stuhles in Fahrzeugen (Zug, Tram, Bus, etc.) auf das niedrigste Fahrprofil.
- Im Strassenverkehr ist die Strassenverkehrsordnung zu beachten.
- Achten Sie darauf, dass die aktive und die passive Beleuchtung des Rollstuhls immer gut erkennbar sind. Es empfiehlt sich im Strassenverkehr helle, auffällige Kleidung zu tragen, um von anderen Verkehrsteilnehmern besser sichtbar zu sein.
- Beachten Sie die Möglichkeit eines plötzlichen, unerwarteten Anhaltens des Rollstuhls.



WARNUNG

Handling

- Lehnen Sie mit dem Körper nicht über Seitenteile oder die Oberkante des Rückens hinaus. Kippgefahr!
- Lehnen Sie sich nicht zwischen Ihren Knien nach vorne, um z. B. einen Gegenstand aufzuheben, da Sie sonst aus dem Elektrorollstuhl rutschen können.
- Versuchen Sie nicht, etwas vor Ihnen Liegendes zu erreichen, wenn Sie dafür auf dem Sitz nach vorne rücken müssen.
- Fahren Sie immer möglichst nahe an einen Gegenstand heran, um diesen zu erreichen. Schalten Sie die Steuerung aus und nutzen Sie die Reichweite Ihrer Arme, um den Gegenstand zu erreichen.





WARNUNG

Klemmgefahr

Beachten Sie bei Einstellungen und Verstellungen die Klemmgefahr von Körperteilen. Bei der Benutzung von elektrischen Verstellfunktionen ist sicherzustellen, dass sich keine Dritten im Wirkungsbereich des Rollstuhls befinden, es besteht erhöhte Klemm- und Verletzungsgefahr für den Benutzer und Dritte.



WARNUNG

EMV

Trotz Einhaltung aller anzuwendenden EMV-Richtlinien und Normen ist es möglich, dass der Elektrorollstuhl durch andere elektrische Geräte gestört wird (z.B. Mobiltelefone) oder diese stört. Wenn Sie ein solches Verhalten bemerken, stellen Sie entweder das Fremdgerät oder Ihren Rollstuhl ab. Lassen Sie Ihren Elektrorollstuhl ausserhalb der Störungsreichweite bewegen.



WARNUNG

Reinigung

Die Reinigung auf keinen Fall mit Wasserstrahl oder Hochdruckreiniger durchführen.

6.3. Vorsichtsmassnahmen



VORSICHT

Bedienung

- Der Elektrorollstuhl ist für den Innen- und Aussenbereich gebaut. Im Innenbereich sollten Sie die Fahrstufe "Sanft" wählen.
- Wählen Sie ein sicheres Fahrprogramm aus, welches Ihnen und Ihrer Umgebung angepasst ist.



VORSICHT

Mechanik

- Vor der Verwendung des Rollstuhls kontrollieren Sie bitte, ob alle angebauten Teile ordentlich befestigt sind.
- Klappen Sie die Fussplatten beim Ein- und Aussteigen immer auf, benutzen Sie diese nicht als Trittbrett.
- Für ein Modell mit Stehfunktion stellen Sie bitte sicher, dass Kniepelotten und Oberkörperfixierung richtig positioniert und eingerastet sind.
- Bitte beachten Sie, dass sich Polsterteile, die direkter Sonneneinstrahlung ausgesetzt sind, aufheizen und bei Berührung Hautverletzungen verursachen können. Decken Sie daher diese Teile ab oder schützen Sie den Rollstuhl vor Sonneneinstrahlung.
- Bei niedrigen Umgebungsbedingungen kann sich der Rollstuhl, insbesondere die Metallteile abkühlen. Achten Sie darauf diese nicht mit der Haut zu berühren, tragen Sie ggf. Schutzkleidung.



7. Produktinformationen



HINWEIS

Produktinformationen

Alle Informationen, Abbildungen, Zeichnungen und Spezifikationen basieren auf den Produktinformationen, die zur Zeit der Erstellung dieser Bedienungsanleitung verfügbar waren. Die Abbildungen und Zeichnungen in dieser Bedienungsanleitung sind repräsentative Beispiele und keine exakte Darstellung der verschiedenen Komponenten.

7.1. Spezifische Produktdaten

Modell:	
Chassisnummer/Fahrgestellnummer:	
Kaufdatum:	
Fachhändler:	

7.2. Lieferumfang

- Elektrorollstuhl
- Ladegerät
- Bedienungsanleitung
- Batteriesatz
- Optionales Zubehör



7.3. Materialien

Chassis: Stahl, korrosionsgeschützt pulverbeschichtet

Anbauteile: Aluminium oder Stahl, korrosionsgeschützt pulverbeschichtet

Polsterung: Kunstleder oder Heavy Spacer (Kunstfaser mit Abstandsgewirke 3D)

biokompatibelflammhemmend

Sitzpolsterung: Kunstleder oder Heavy Spacer (Kunstfaser mit Abstandsgewirke 3D)

biokompatibelflammhemmend

Rückenpolster: Kunstleder oder Heavy Spacer (Kunstfaser mit Abstandsgewirke 3D)

biokompatibelflammhemmend

Armpolster: Kunstleder oder Heavy Spacer (Kunstfaser mit Abstandsgewirke 3D)

biokompatibelflammhemmend



HINWEIS

Materialen

Angaben können je nach Ausführung und Zusatzoptionen abweichen.

7.4. Umgebungsbedingungen

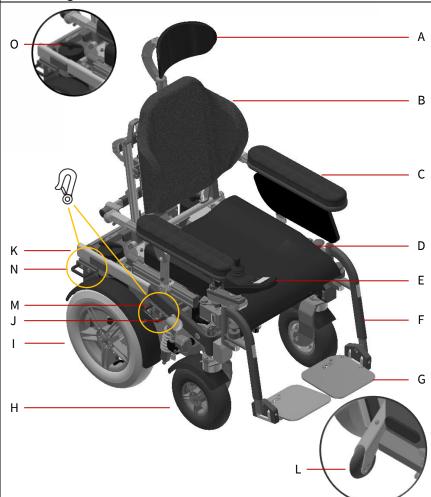
Lagertemperatur: -40°C - +65°C Luftfeuchtigkeit Lagerung: max. 60% Betriebstemperatur: -15°C - +40°C Luftfeuchtigkeit Betrieb: max. 80%

Umgebungsdruck: ca. 1013hPa

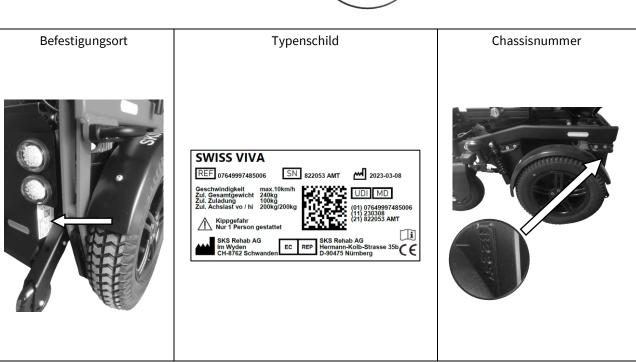


7.5. Swiss VIVA

Modell:	Swiss VIVA
Artikelnummer:	004.40.4000
UDI-DI:	07649997485006
Anwendungsklasse	B



- A. Kopfstütze
- B. Rückenlehne
- C. Armlehne
- D. Sitzkissen
- E. BedienpultF. Beinstütze
- G. Fussplatte
- H. Lenkrad
- I. Antriebsrad
- J. Beleuchtung
- K. Chassis
- L. Kippschutzrollen
- M. Transportlasche vorne
- N. Transportlasche hinten
- O. Bremsentriegelung





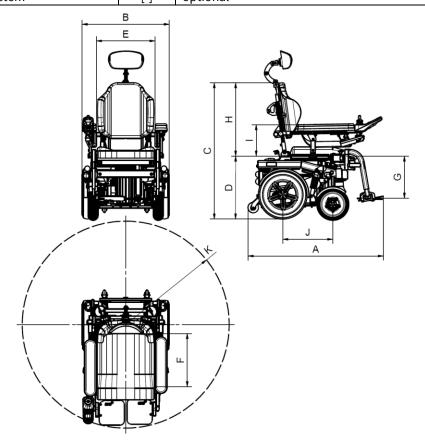
7.5.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VI	VA	
Antriebsart	RWD - He	eckantrieb	
Abmessungen			
A: Länge	[mm]	950 (minimale Transportlänge ca. 660)	
B: Breite	[mm]	600	
C: Höhe	[mm]	1050	
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	450 (500 mit Standardsitzkissen)	
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	-	
E: Sitzbreite	[mm]	360-530	
F: Sitztiefe	[mm]	350-500	
G: Unterschenkellänge	[mm]	440	
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480	
I: Armlehnenhöhe	[mm]	140-290	
J: Radstand	[mm]	360	
Anmerkung: Die Abmasse können je na		<u>l</u>	
Gewichte	en Konnga	indion abwelenen.	
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	137	
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	-	
Benutzergewicht max.	[kg]	100	
Anmerkung: Leergewichte variieren ja r			
Leistung	iacii Noiiii	guration.	
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12	
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6	
Y .			
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12	
Bremsweg	[m]	0.8	
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	20% / 12° 20% / 12°	
Stabilität – statisch – bergab Stabilität – statisch – seitlich	[-]	·	
	[-]	11% / 6°	
Stabilität – dynamisch – bergauf Hindernishöhe	[-]	16% / 9°	
	[mm]	60	
Bodenfreiheit	[mm]	70	
K: Wenderadius	[mm]	790	
Reichweite	[km]	30-35	
·	Benutzer	gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,	
Bereifung, Untergrund.			
Sitzverstellungen	[1		
Lift - Modul (EPM)	[mm]	-	
Lift – MiniLift	[mm]	- 0.27	
Sitzneigung – positiv	[°]	0-27	
Sitzneigung – negativ	[°]	-	
Rückenneigung	[°]	90-150	
Kniewinkel	[°]	90-180	
Stehfunktion	[-]	-	
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration.			
	d der Auf-	oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position	
fixiert werden.			
Bereifung	Fuz		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8	
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4	
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2	
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5	



		15.05.2024
Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte		
Joystick und Tasten	[N]	<3
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65
Transport		
Transportlaschen	[-]	ja
EZ-Lock	[-]	optional
DAHL-Docking MK II	[-]	-
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional

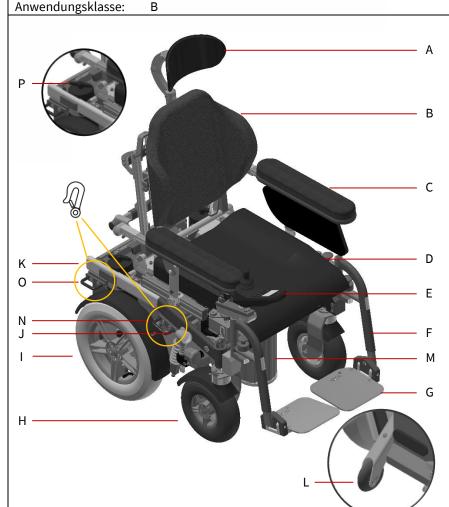


- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- $\hbox{F: Sitz tiefe gemessen von Vorderkante bis R\"{u}cken.}$
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$

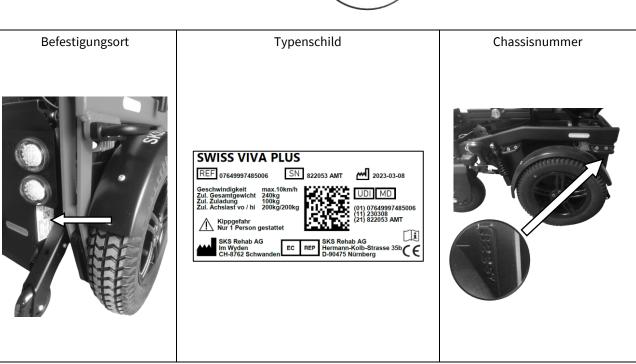


7.6. Swiss VIVA PLUS

Modell:	Swiss VIVA PLUS
Artikelnummer:	004.40.4001
UDI-DI:	07649997485006
A muse medium module and a	D.



- A. Kopfstütze
- B. Rückenlehne
- C. Armlehne
- D. Sitzkissen
- E. Bedienpult
- F. Beinstütze
- G. Fussplatte
- H. Lenkrad
- I. Antriebsrad
- J. Beleuchtung
- K. Chassis
- L. Kippschutzrollen
- M. Lift
- N. Transportlasche vorne
- O. Transportlasche hinten
- P. Bremsentriegelung





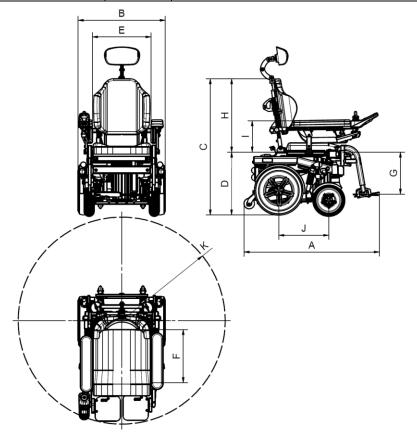
7.6.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIV	A PLUS
Antriebsart	RWD - Hed	kantrieb
Abmessungen		
A: Länge	[mm]	950 (minimale Transportlänge ca. 660)
B: Breite	[mm]	600
C: Höhe	[mm]	1050
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	-
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	450 (500 mit Standardsitzkissen)
E: Sitzbreite	[mm]	360-530
F: Sitztiefe	[mm]	350-500
G: Unterschenkellänge	[mm]	440
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480
I: Armlehnenhöhe	[mm]	140-290
J: Radstand	[mm]	360
Anmerkung: Die Abmasse können je n		<u>I</u>
Gewichte	<u></u>	
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	-
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	152
Benutzergewicht max.	[kg]	100
Anmerkung: Leergewichte variieren ja		
Leistung	THACH KOINI	<u> </u>
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12
Bremsweg	[m]	0.8
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	20% / 12°
Stabilität – statisch – bergab	[-]	20%/12 20%/12°
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	16% / 9°
Hindernishöhe	[mm]	60
Bodenfreiheit	[mm]	70
K: Wenderadius	[mm]	790
Reichweite	[km]	30-35
		gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,
Bereifung, Untergrund.	e, Denutzer	gewicht ookg. Die Neichweite vaniert je nach Normguration,
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	270
Lift – Moddt (LFM)	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0-27
Sitzneigung – positiv	[°]	V-Z1
<u> </u>	[°]	90-150
Rückenneigung Kniewinkel	[°]	90-150
Stehfunktion	[-]	90-180
		nfiguration
Anmerkung: Verstellbereiche variierer		oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position
fixiert werden.	nu uei Aul-	odei vomai ispemekanik aniferbi ochen ana mi Jedei kosition
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder		2.0-2.2
Reifendruck - Antriebsrader Reifendruck - Lenkräder	[bar]	
Renendruck - Lenkrader	[bar]	2.5



		15.05.2024
Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte		
Joystick und Tasten	[N]	<3
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65
Transport		
Transportlaschen	[-]	ja
EZ-Lock	[-]	optional
DAHL-Docking MK II	[-]	-
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional



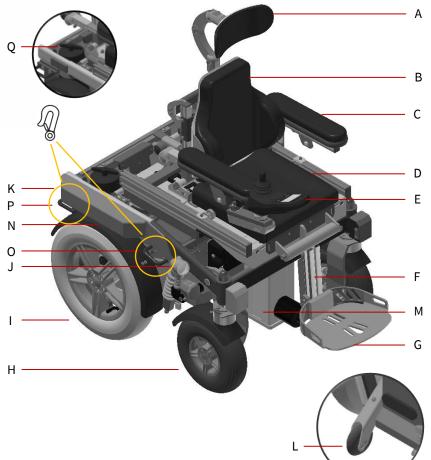
- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken.
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$



7.7. Swiss VIVA Junior

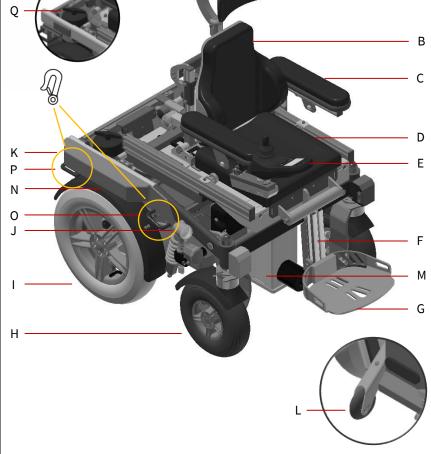
Modell:	Swiss VIVA Junior
Artikelnummer:	004.40.4002
UDI-DI:	07649997485006
Anwondungsklasson	D

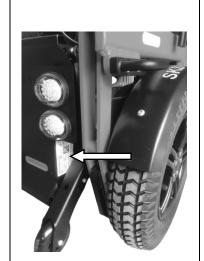
Anwendungsklasse:



- Kopfstütze
- Rückenlehne
- C. Armlehne
- D. Sitzkissen
- E. Bedienpult
- F. Beinstütze
- Fussplatte G.
- Lenkrad
- Antriebsrad
- Beleuchtung J.
- K. Chassis
- L. Kippschutzrollen
- M. Lift
- N. Traktionsgewicht
- 0. Transportlasche vorne
- Transportlasche hinten

Q. Bremsentriegelung



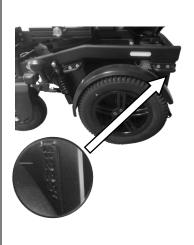


Befestigungsort





Chassisnummer





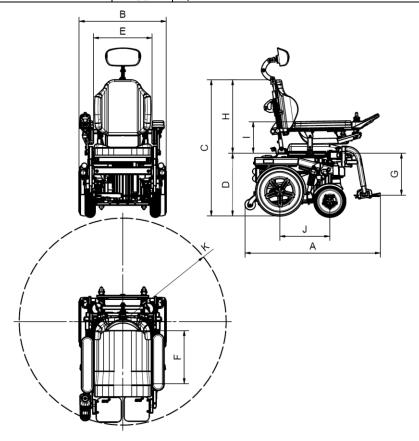
7.7.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Junior				
Antriebsart	RWD - Heckantrieb				
Abmessungen					
A: Länge	[mm]	950 (minimale Transportlänge ca. 660)			
B: Breite	[mm]	600			
C: Höhe	[mm]	1050			
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	450 (500 mit Standardsitzkissen)			
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	450 (500 mit Standardsitzkissen)			
E: Sitzbreite	[mm]	250 – 350			
F: Sitztiefe	[mm]	350 - 425			
G: Unterschenkellänge	[mm]	440			
H: Rückenhöhe	[mm]	400 / 480			
I: Armlehnenhöhe	[mm]	130 - 200			
J: Radstand	[mm]	360			
Anmerkung: Die Abmasse können je nac					
Gewichte	zii itoiiiiga	Total of the ferrical and the ferrical a			
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	125			
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	140			
Benutzergewicht max.	[kg]	100			
Anmerkung: Leergewichte variieren ja n					
Leistung	acrittoring	guration.			
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12			
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6			
Geschwindigkeit – FINV - Max Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]				
Bremsweg		12			
Stabilität – statisch – bergauf	[m]	0.8 20% / 12°			
Stabilität – statisch – bergab	[-] [-]	20% / 12°			
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°			
	[-]	16% / 9°			
Stabilität – dynamisch – bergauf Hindernishöhe					
	[mm]	60			
Bodenfreiheit	[mm]	70			
K: Wenderadius	[mm]	790			
Reichweite	[km]	30-35			
	Benutzerg	gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,			
Bereifung, Untergrund.					
Sitzverstellungen	[]	270			
Lift – Modul (EPM) Lift – MiniLift	[mm]	270			
	[mm]	- 0.27			
Sitzneigung – positiv	[°]	0-27			
Sitzneigung – negativ	[°]	-			
Rückenneigung	[°]	90-150			
Kniewinkel	[°]	90-180			
Stehfunktion	[-]	- ·			
Anmerkung: Verstellbereiche variieren j					
	a der Auf-	oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position			
fixiert werden.					
Bereifung	F117	2000			
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8			
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4			
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2			
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5			



		15.05.2021
Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte					
Joystick und Tasten	[N]	<3			
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65			
Transport	Transport				
Transportlaschen	[-]	ja			
EZ-Lock	[-]	optional			
DAHL-Docking MK II	[-]	-			
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional			

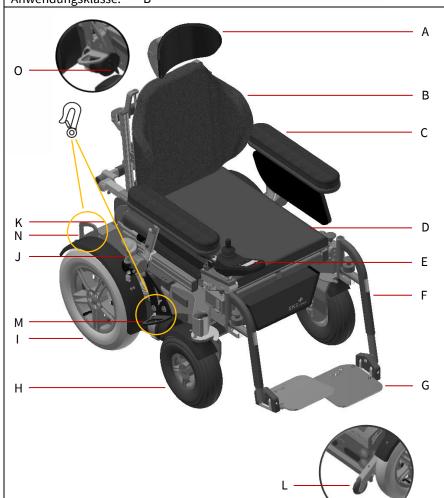


- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken.
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$

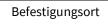


7.8. Swiss VIVA Grand

Modell:	Swiss VIVA Grand
Artikelnummer:	005.40.4000
UDI-DI:	07649997485013
Anwendungsklasse	B



- A. Kopfstütze
- B. Rückenlehne
- Armlehne C.
- D. Sitzkissen
- E. Bedienpult
- Beinstütze
- G. Fussplatte
- H. Lenkrad Antriebsrad l.
- J. Beleuchtung
- K. Chassis
- Kippschutzrollen
- M. Transportlasche vorne
- N. Transportlasche hinten
- O. Bremsentriegelung





Gesamtgewicht max.12km/h Gesamtgewicht 360kg Zuladung 180kg Achslast vo / hi 200kg/200kg

Typenschild









Chassisnummer







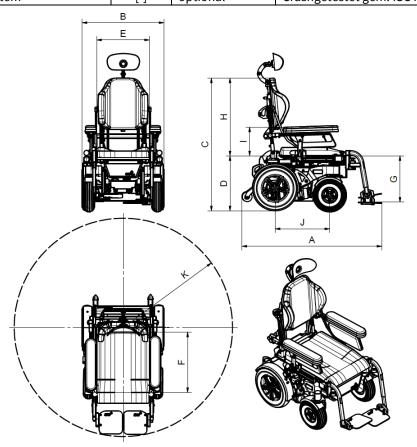
7.8.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Grand				
Antriebsart	RWD - Heckantrieb				
Abmessungen					
A: Länge	[mm]	980 (minimale Transportlänge ca. 730)			
B: Breite	[mm]	630			
C: Höhe	[mm]	1050			
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	-			
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	425 (475 mit Standardsitzkissen)			
E: Sitzbreite	[mm]	380-500			
F: Sitztiefe	[mm]	400-540			
G: Unterschenkellänge	[mm]	440-520			
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480			
I: Armlehnenhöhe	[mm]	140-400			
J: Radstand	[mm]	420			
Anmerkung: Die Abmasse können je na		ration abweichen.			
Gewichte					
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	178			
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	195			
Benutzergewicht max.	[kg]	180			
Anmerkung: Leergewichte variieren ja r					
Leistung		Paratra			
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12			
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6			
Geschwindigkeit – FIBE - Max	[km/h]				
Bremsweg	[m]	12 0.8			
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	30% / 16°			
Stabilität – statisch – bergab	[-]	30% / 16°			
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°			
Stabilität – statisch – settlich	[-]	16% / 9°			
Hindernishöhe	[mm]	80			
Bodenfreiheit	[mm]				
K: Wenderadius	[mm]	980			
Reichweite	[km]	35-40			
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,					
Bereifung, Untergrund.	Denutzer	gewicht ookg. Die Neichweite vanlert je nach Normguration,			
Sitzverstellungen					
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300			
Lift – Modut (EPM)	[mm]	-			
Sitzneigung – positiv	[°]	0-40			
Sitzneigung – positiv	[°]	0-40			
	[°]	82-153			
Rückenneigung Kniewinkel	[°]				
Stehfunktion	[-]	90-180			
		-			
Anmerkung: Verstellbereiche variieren		oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position			
fixiert werden.	u uei Aui-	ouer Abwartsbewegung unterbrochen und in jeder Position			
Bereifung					
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8			
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4			
Reifendruck - Antriebsräder	 	2.0-2.2			
Reifendruck - Antriebsräder Reifendruck - Lenkräder	[bar]				
Neilelluluck - Lelikiauei	[bar]	2.5			



		13.03.2021
Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/76Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/66Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 24
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte					
Joystick und Tasten	[N]	< 3			
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65			
Transport					
Transportlaschen	[-]	ja			
EZ-Lock	[-]	optional			
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19		
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem, ISO7179-19		



- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- $\hbox{F: Sitz tiefe gemessen von Vorderkante bis R\"{u}cken.}$
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$



Modell:	Swiss VIVA Grand S			
Artikelnummer:	005.40.4010			
JDI-DI:	07649997485020			
Anwendungsklasse:				
E KR J I Q H			— A — B — C — N — P — D — M — F — G	A. Kopfstütze B. Rückenlehne C. Armlehne D. Sitzkissen E. Bedienpult F. Beinstütze G. Fussplatte H. Lenkrad I. Antriebsrad J. Beleuchtung K. Chassis L. Kippschutzrollen M. Knieschliesser N. Retraktionsbügel O. Stützrollen P. Oberschenkelführung Q. Transportlasche vorne R. Transportlasche hinten S. Bremsentriegelung
Befestigungs	sort	Typenschild		Chassisnummer
	REF 07649997. Geschwindigkeit Zul. Gesamtgewit Zul. Zuladung Zul. Achslast vo / Kippgefah Nur 1 Pers	## 2023 ##	97485020 S	



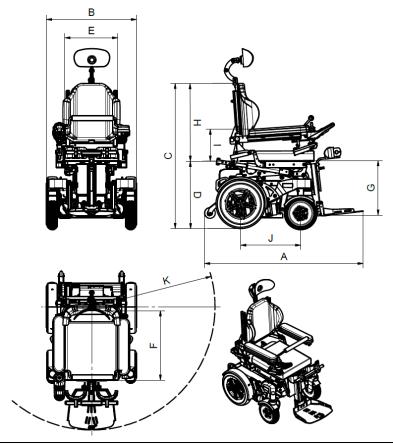
7.9.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Grand S				
Antriebsart	RWD - Heckantrieb				
Abmessungen					
A: Länge	[mm]	970 (minimale Transportlänge ca. 730)			
B: Breite	[mm]	630			
C: Höhe	[mm]	1050			
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	495 (545 mit Standardsitzkissen)			
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	510 (560 mit Standardsitzkissen)			
E: Sitzbreite	[mm]	380-480			
F: Sitztiefe	[mm]	425-580			
G: Unterschenkellänge	[mm]	380-490			
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480			
I: Armlehnenhöhe	[mm]	230-250			
J: Radstand	[mm]	420			
Anmerkung: Die Abmasse können je n		ration abweichen.			
Gewichte	- 8-				
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	198			
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	217			
Benutzergewicht max.	[kg]	120			
Anmerkung: Leergewichte variieren ja					
Leistung		y			
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12			
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6			
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12			
Bremsweg	[m]	0.8			
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	30% / 16°			
Stabilität – statisch – bergab	[-]	30% / 16°			
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°			
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	16% / 9°			
Hindernishöhe	[mm]	60			
Bodenfreiheit	[mm]	60			
K: Wenderadius	[mm]	980			
Reichweite	[km]	35-40			
		Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,			
Bereifung, Untergrund.	c, Denatzer	gewient ookg. Die Kelenweite vanlere je nach Konngaration,			
Sitzverstellungen					
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300			
Lift – MiniLift	[mm]	120			
Sitzneigung – positiv	[°]	0-30			
Sitzneigung – negativ	[°]	-			
Rückenneigung	[°]				
Kniewinkel	[°]	90-150			
Stehfunktion	[-]	90-172			
Anmerkung: Verstellbereiche variierer		ja nfiguration			
		nfiguration. oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position			
fixiert werden.	na uel Aul-	odei Abwartsbewegung unterbrochen und in Jeder Fosition			
Bereifung					
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8			
Abmessungen - Lenkräder	["]				
Reifendruck - Antriebsräder		2.80/2.5-4			
Reifendruck - Antriebsrader Reifendruck - Lenkräder	[bar] [bar]	2.0-2.2 2.5			



Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/76Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/66Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 24
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte					
Joystick und Tasten	[N]	< 3			
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65			
Transport					
Transportlaschen	[-]	ja			
EZ-Lock	[-]	-			
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19		
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19		



- $\hbox{A: Gesamtl\"{a}nge gemessen \"{u}ber gesamten Elektrorollstuhl}.$
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- $\hbox{F: Sitz tiefe gemessen von Vorderkante bis R\"{u}cken.}$
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $K: Wenderadius\ gemessen\ zwischen\ Achsmittelpunkt\ Antriebsr\"{a}der\ zu\ \"{a}usseren\ Kollisionspunkten.$



7.10. Swiss VIVA S

	viss VIVA S	
	05.40.4013	
	7649997485020	
Anwendungsklasse: B		
Anwendungsklasse: B		A C A. Kopfstütze B. Rückenlehne C. Armlehne D. Sitzkissen M E. Bedienpult F. Beinstütze manuell D G. Fussplatte E H. Lenkrad I. Antriebsrad L J. Chassis K. Kippschutzrollen L. Knieschliesser F M. Retraktionsbügel N. Transportlasche vorne G O. Transportlasche hinten P. Bremsentriegelung
P	K The state of the	
Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
	SWISS VIVA S REF 07649997485020 SN 9VS23052 M 2023-05-12 Geschwindigkeit max.8km/h Zul. Gesamtgewicht 360kg 100kg Zul. Achslast vo / hi 200kg/200kg Kippgefahr Nur 1 Person gestattet SKS Rehab AG Im Wyden CH-8762 Schwanden EC REP CH-8762 Schwanden CH-8762 Schwanden EC REP CH-8762 Schwanden CH-876	



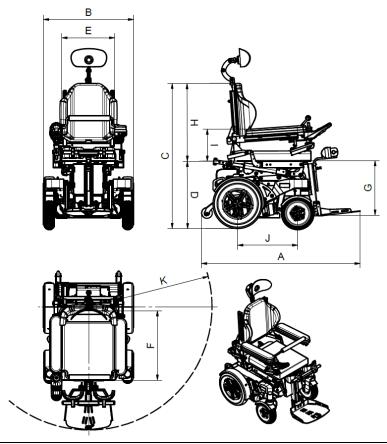
7.10.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA S			
Antriebsart	RWD - He	RWD - Heckantrieb		
Abmessungen				
A: Länge	[mm]	970 (minimale Transportlänge ca. 730)		
B: Breite	[mm]	630		
C: Höhe	[mm]	1050		
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	495 (545 mit Standardsitzkissen)		
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	-		
E: Sitzbreite	[mm]	340-480		
F: Sitztiefe	[mm]	425-580		
G: Unterschenkellänge	[mm]	200-390		
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480		
I: Armlehnenhöhe	[mm]	260-460		
J: Radstand	[mm]	425		
Anmerkung: Die Abmasse können je n	ach Konfigu	ıration abweichen.		
Gewichte				
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	165		
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	-		
Benutzergewicht max.	[kg]	100		
Anmerkung: Leergewichte variieren ja	- 0-	guration.		
Leistung				
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12		
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6		
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12		
Bremsweg	[m]	0.8		
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	30% / 16°		
Stabilität – statisch – bergab	[-]	30% / 16°		
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°		
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	16%/9°		
Hindernishöhe	[mm]	60		
Bodenfreiheit	[mm]	60		
K: Wenderadius	[mm]	980		
Reichweite	[km]	25-30		
		gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,		
Bereifung, Untergrund.	-,	5		
Sitzverstellungen				
Lift – Modul (EPM)	[mm]	-		
Lift – MiniLift	[mm]	-		
Sitzneigung – positiv	[°]	0-30		
Sitzneigung – negativ	[°]	-		
Rückenneigung	[°]	90-150		
Kniewinkel	[°]	-		
Stehfunktion	[-]	ia		
Anmerkung: Verstellbereiche variierer		1.		
•	-	oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position		
fixiert werden.	na aci Aui-	add , to war obewegang unterproduct and in jeder 1 obition		
Bereifung				
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8		
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4		
Reifendruck - Antriebsräder		2.0-2.2		
Reifendruck - Lenkräder	[bar] [bar]	2.5		
	1118(11	1.7.3		



Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte			
Joystick und Tasten	[N]	< 3	
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65	
Transport			
Transportlaschen	[-]	ja	
EZ-Lock	[-]	-	
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19

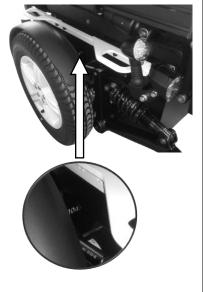


- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- $\hbox{F: Sitz tiefe gemessen von Vorderkante bis R\"{u}cken.}$
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$



Modell:	Swiss VIVA Grand I	M	
Artikelnummer:	005.40.4005		
UDI-DI:	07649997485037		
Anwendungsklass	e: B		
K N		B C C	A. Kopfstütze B. Rückenlehne C. Armlehne D. Sitzkissen E. Bedienpult F. Beinstütze G. Fussplatte
		F	 I. Antriebsrad J. Beleuchtung K. Chassis L. Lenkrad hinten M. Transportlasche vorne N. Transportlasche hinten
Н		0	
Befestigung	gsort	Typenschild	Chassisnummer
	SWISS V	'IVA Grand M 7485037 SN 9м2310512 ₧ 2023-03-08	







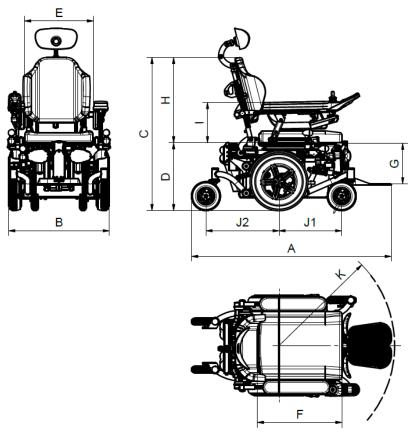
7.11.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Grand M		
Antriebsart	MWD - Mittelradantrieb		
Abmessungen			
A: Länge	[mm]	1100 (minimale Transportlänge ca. 990)	
B: Breite	[mm]	590	
C: Höhe	[mm]	920	
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	-	
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	400 (450 mit Standardsitzkissen)	
E: Sitzbreite	[mm]	380-500	
F: Sitztiefe	[mm]	400-540	
G: Unterschenkellänge	[mm]	440-520	
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480	
I: Armlehnenhöhe	[mm]	140-400	
J: Radstand	[mm]	J1: 380 / J2: 440	
Anmerkung: Die Abmasse können je ı	nach Konfigu	uration abweichen.	
Gewichte			
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	166	
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	190	
Benutzergewicht max.	[kg]	140	
Anmerkung: Leergewichte variieren j		guration.	
Leistung			
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12	
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6	
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12	
Bremsweg	[m]	0.8	
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	30% / 16°	
Stabilität – statisch – bergab	[-]	30% / 16°	
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°	
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	16% / 9°	
Hindernishöhe	[mm]	70	
Bodenfreiheit	[mm]	75	
K: Wenderadius	[mm]	650	
Reichweite	[km]	35-40	
		gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,	
Bereifung, Untergrund.	te, Berratzer,	germent ookg. Die keienweite vaniere je nach komigaration,	
Sitzverstellungen			
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300	
Lift – MiniLift	[mm]	-	
Sitzneigung – positiv	[°]	0 - 40	
Sitzneigung – negativ	[°]	-	
Rückenneigung	[°]	82 - 153	
Kniewinkel	[°]	90 - 180	
Stehfunktion	[-]	30 100	
Anmerkung: Verstellbereiche variiere		nnfiguration	
		oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position	
fixiert werden.	בווט טכו אטו-	oder Abwartsbewegung unterbrochen und in jeder i Ostton	
Bereifung			
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8	
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ³ / ₄	
Reifendruck - Antriebsräder		2.0 – 2.2	
	[bar]		
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5	



Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte			
Joystick und Tasten	[N]	< 3	
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65	
Transport			
Transportlaschen	[-]	ja	
EZ-Lock	[-]	-	
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19



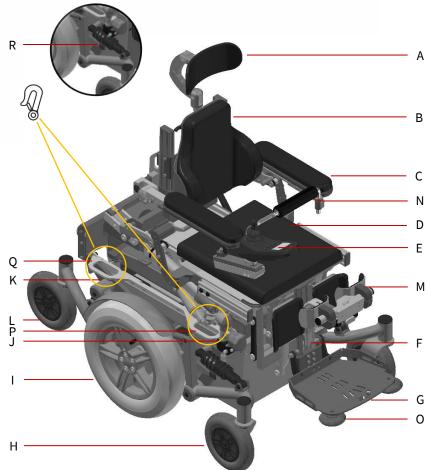
- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken.
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$



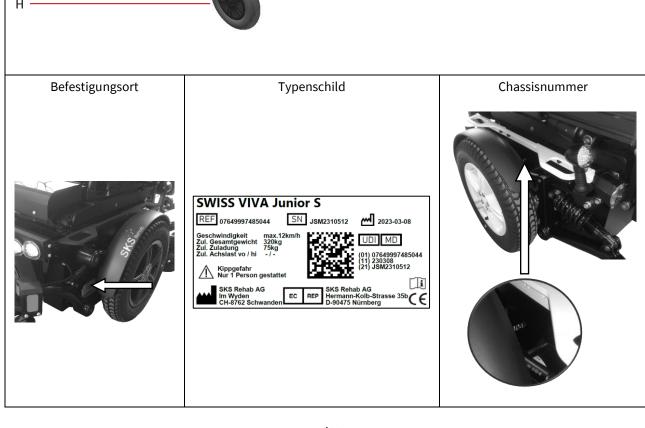
7.12. Swiss VIVA Junior S

Modell:	Swiss VIVA Junior S
Artikelnummer:	005.40.4011
UDI-DI:	07649997485044
A	

Anwendungsklasse: B



- A. Kopfstütze
- B. Rückenlehne
- C. Armlehne
- D. Sitzkissen
- E. Bedienpult
- F. Beinstütze
- G. Fussplatte
- H. Lenkrad vorne
- I. Antriebsrad
- J. Beleuchtung
- K. Chassis
- L. Lenkrad hinten
- M. Knieschliesser
- N. Retraktionsbügel
- O. Kollisionsschutz
- P. Transportlasche vorne
- Q. Transportlasche hinten
- R. Bremsentriegelung





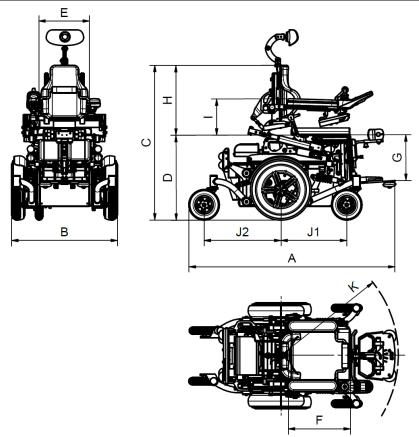
7.12.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Junior S		
Antriebsart	MWD - Mittelradantrieb		
Abmessungen			
A: Länge	[mm]	1070 (minimale Transportlänge ca. 990)	
B: Breite	[mm]	590	
C: Höhe	[mm]	920	
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	-	
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	480 (530 mit Standardsitzkissen)	
E: Sitzbreite	[mm]	270 – 380	
F: Sitztiefe	[mm]	300 – 400	
G: Unterschenkellänge	[mm]	150 - 460	
H: Rückenhöhe	[mm]	300/350	
I: Armlehnenhöhe	[mm]	210 - 300	
J: Radstand	[mm]	J1: 380 / J2: 440	
Anmerkung: Die Abmasse können je n		,	
Gewichte			
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	-	
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	196	
Benutzergewicht max.	[kg]	75	
Anmerkung: Leergewichte variieren ja			
Leistung		U	
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12	
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6	
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12	
Bremsweg	[m]	0.8	
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	30% / 16°	
Stabilität – statisch – bergab	[-]	30% / 16°	
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°	
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	16% / 9°	
Hindernishöhe	[mm]	70	
Bodenfreiheit	[mm]	75	
K: Wenderadius	[mm]	650	
Reichweite	[km]	35-40	
		gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,	
Bereifung, Untergrund.	c, Denatzer	sewicht ookg. Die Kelenweite vanlert je nach Konngaration,	
Sitzverstellungen			
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300	
Lift – MiniLift	[mm]	-	
Sitzneigung – positiv	[°]	0 - 45	
Sitzneigung – negativ	[°]	-	
Rückenneigung	[°]	90 - 133	
Kniewinkel	[°]	90 - 172	
Stehfunktion	[-]	ia	
Anmerkung: Verstellbereiche variierer		,	
		oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position	
fixiert werden.	na aei Aui-	oder Abwartsbewegung unterbrochen und in jeder i osition	
Bereifung			
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8	
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾	
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2	
Reifendruck - Lenkräder			
REDEDICITION - LAURISCIAL	[bar]	2.5	



		15.05.2021
Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte			
Joystick und Tasten	[N]	< 3	
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65	
Transport			
Transportlaschen	[-]	ja	
EZ-Lock	[-]	-	
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19

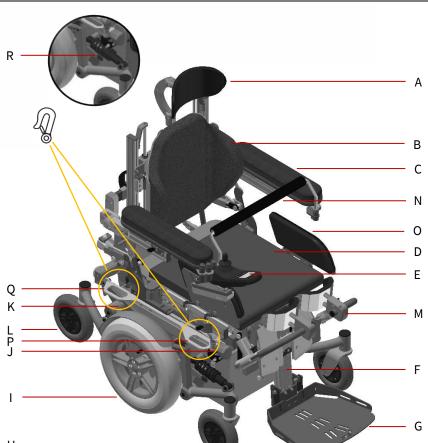


- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken.
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$

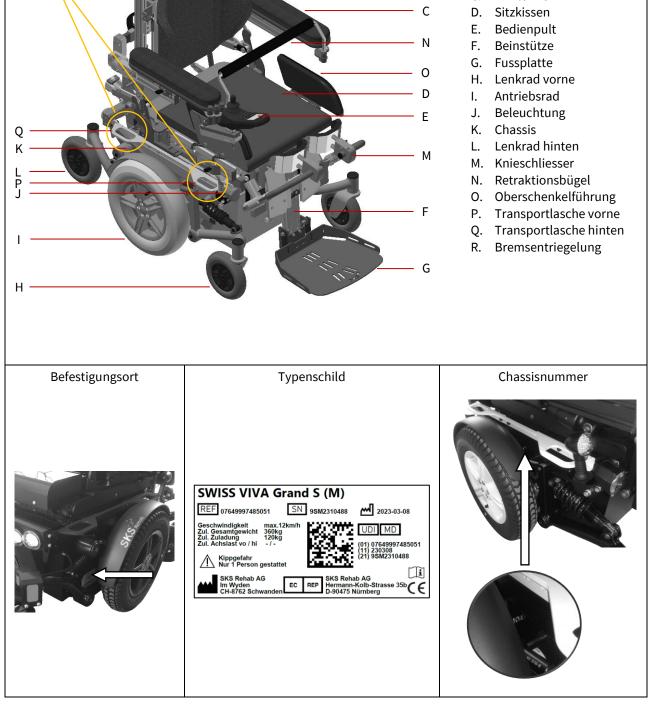


7.13. Swiss VIVA Grand S (M)

Modell:	Swiss VIVA Grand S (M)
Artikelnummer:	005.40.4012
UDI-DI:	07649997485051
Anwendungsklasse:	В



- Kopfstütze
- B. Rückenlehne
- C. Armlehne





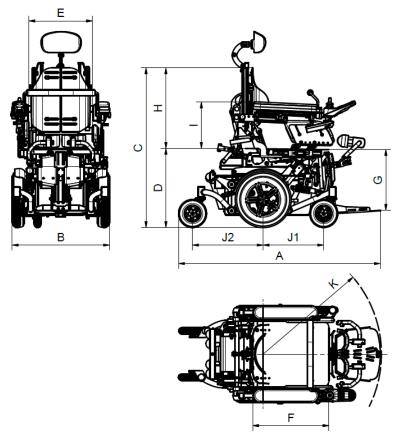
7.13.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Grand S (M)		
Antriebsart	MWD - Mittelradantrieb		
Abmessungen			
A: Länge	[mm]	1100 (minimale Transportlänge ca. 990)	
B: Breite	[mm]	590	
C: Höhe	[mm]	920	
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	465 (515 mit Standardsitzkissen)	
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	480 (530 mit Standardsitzkissen)	
E: Sitzbreite	[mm]	380-480	
F: Sitztiefe	[mm]	425-580	
G: Unterschenkellänge	[mm]	380-490	
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480	
I: Armlehnenhöhe	[mm]	230-250	
J: Radstand	[mm]	J1: 380 / J2: 440	
Anmerkung: Die Abmasse können je r	nach Konfigu	uration abweichen.	
Gewichte			
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	188	
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	207	
Benutzergewicht max.	[kg]	120	
Anmerkung: Leergewichte variieren ja		guration.	
Leistung		<u>0</u>	
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12	
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6	
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12	
Bremsweg	[m]	0.8	
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	30% / 16°	
Stabilität – statisch – bergab	[-]	30% / 16°	
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°	
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	16% / 9°	
Hindernishöhe	[mm]	70	
Bodenfreiheit	[mm]	75	
K: Wenderadius	[mm]	650	
Reichweite	[km]	35-40	
		gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,	
Bereifung, Untergrund.	.0, 20	50o 505. 2.0	
Sitzverstellungen			
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300	
Lift – MiniLift	[mm]	120	
Sitzneigung – positiv	[°]	0-30	
Sitzneigung – negativ	[°]	-	
Rückenneigung	[°]	90-150	
Kniewinkel	[°]	90-172	
Stehfunktion	[-]	ia	
Anmerkung: Verstellbereiche variiere		1,3	
		oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position	
fixiert werden.		and in jewer 1 control	
Bereifung			
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8	
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ³ / ₄	
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2	
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5	
NCHEHULUCK - LEHKLAUCI	[[bai]		



Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte			
Joystick und Tasten	[N]	< 3	
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65	
Transport			
Transportlaschen	[-]	ja	
EZ-Lock	[-]	-	
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19



- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken.
- $\hbox{G: Unterschenkell\"{a}nge gemesse von Sitzfl\"{a}che bis Fussplatte (ohne Sitzkissen)}.$
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$



7.14. Swiss VIVA Grand F

7.14. Swiss VIVA Grai	iu r	
	Swiss VIVA Grand F	
	005.40.4020	
	7649997485068	
Anwendungsklasse:	В	
K M I		A A. Kopfstütze B. Rückenlehne C. Armlehne D. Sitzkissen E. Bedienpult D. F. Beinstütze G. Fussplatte E. H. Antriebsrad L. I. Lenkrad hinten J. Beleuchtung F. K. Chassis L. Transportlasche vorne M. Transportlasche hinten N. Bremsentriegelung G. A. Kopfstütze B. Rückenlehne C. Armlehne D. Sitzkissen E. Bedienpult D. F. Beinstütze G. Fussplatte E. H. Antriebsrad L. I. Lenkrad hinten J. Beleuchtung F. K. Chassis C. Transportlasche vorne M. Transportlasche hinten N. Bremsentriegelung
Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
	SWISS VIVA Grand F REF 07649997485068 SN 9F2310407 2023-09-06 Geschwindigkeit max.6km/h Zul. Gesamtgewicht 320kg Zul. Zuladung Zul. Achslast vo / hi - /- (01) 076499974850 Kippgefahr Nur 1 Person gestattet SKS Rehab AG im Wyden CH-8762 Schwanden EC REP B-90478 Nurnberg	Tel



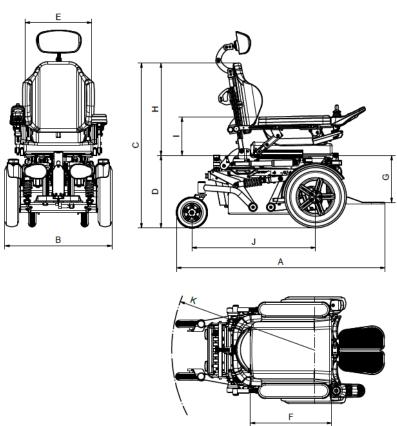
7.14.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIV	A Grand F
Antriebsart	FWD - Frontantrieb	
Abmessungen		
A: Länge	[mm]	1100 (minimale Transportlänge ca. 960)
B: Breite	[mm]	590
C: Höhe	[mm]	920
D: Sitzhöhe min. – ohne Liftmodul	[mm]	-
D: Sitzhöhe min. – mit Liftmodul	[mm]	400 (450 mit Standardsitzkissen)
E: Sitzbreite	[mm]	380-500
F: Sitztiefe	[mm]	400-540
G: Unterschenkellänge	[mm]	440-520
H: Rückenhöhe	[mm]	400/480
I: Armlehnenhöhe	[mm]	140-400
J: Radstand	[mm]	700
Anmerkung: Die Abmasse können je i		uration abweichen.
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	-
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	172
Benutzergewicht max.	[kg]	136
Anmerkung: Leergewichte variieren j		
Leistung		8
Geschwindigkeit Standard	[km/h]	8/12
Geschwindigkeit – HMV - Max	[km/h]	6
Geschwindigkeit – EBE - Max	[km/h]	12
Bremsweg	[m]	0.8
Stabilität – statisch – bergauf	[-]	16% / 9°
Stabilität – statisch – bergab	[-]	16%/9°
Stabilität – statisch – seitlich	[-]	11% / 6°
Stabilität – dynamisch – bergauf	[-]	11% / 6°
Hindernishöhe	[mm]	70
Bodenfreiheit	[mm]	75
K: Wenderadius	[mm]	660
Reichweite	[km]	35-40
		gewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration,
Bereifung, Untergrund.	ic, benutzer	gewient ookg. Die Neienweite vaniert je naen Normgaration,
Sitzverstellungen		
Lift - Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0 - 40
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	82 - 153
Kniewinkel	[°]	90 - 180
Stehfunktion	[-]	
Anmerkung: Verstellbereiche variiere		l Infiguration
		oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position
fixiert werden.	ena del Adl-	oder Abwartsbewegung unterbrochen und in Jeder Position
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ³ / ₄
Reifendruck - Antriebsräder		2.0 – 2.2
Reifendruck - Antriebsrader	[bar]	
	[bar]	2.5



		15.05.2024
Elektrik		
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A

Betätigungskräfte				
Joystick und Tasten	[N]	< 3		
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65		
Transport				
Transportlaschen	[-]	ja		
EZ-Lock	[-]	-		
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19	
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19	



- A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
- B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
- C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
- D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
- E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
- $\hbox{F: Sitz tiefe gemessen von Vorderkante bis R\"{u}cken.}$
- G: Unterschenkellänge gemesse von Sitzfläche bis Fussplatte (ohne Sitzkissen).
- H: Rückenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Rücken.
- I: Armlehnenhöhe gemessen von Sitzfläche bis Oberkante Armpolsterung.
- J: Achsabstand.
- $\hbox{K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsr\"{a}der zu \"{a}usseren Kollisionspunkten.}\\$



8. Fahren



WARNUNG

Bedienungsanleitung

Ohne ein Lesen der Bedienungsanleitung darf zu Ihrer eigenen Sicherheit der Rollstuhl nicht eingerichtet, gewartet oder betrieben werden.

8.1. Kontrolle

Vor jeder Fahrt sind Folgende Punkte zu prüfen:

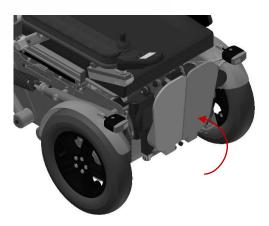
- Sind sämtliche Element (Beinstützen etc.) fest?
- Ist das Bedienpult intakt?
- Ist die Batterieladung ok?
- Ist die Beleuchtung ok?
- Sind die Bremsen ok, können Sie das Klacken der Bremsen 2-mal hören?



8.2. Transfer

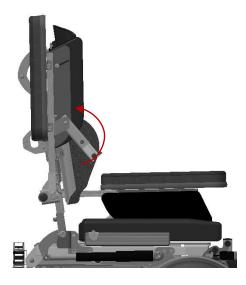
8.2.1. Von Vorn

- 1. Vergewissern Sie sich, dass der Elektrorollstuhl ausgeschaltet ist.
- 2. Vergewissern Sie sich das die Bremsen angezogen sind.
- 3. Positionieren Sie sich mit ihrer Sitzgelegenheit so, dass der Transfer für Sie am einfachsten ist.
- 4. Vergewissern Sie sich, dass Ihre Sitzgelegenheit, während dem Transfer nicht wegrutschen/wegrollen kann.
- 5. Klappen Sie die Fussplatten hoch.
- 6. Machen Sie den Transfer und positionieren Sie sich optimal im Elektrorollstuhl.
- 7. Bringen Sie sämtliche Elemente (z.B. Beinstützen, Gurtsysteme etc.) wieder an.
- 8. Vergewissern Sie sich, dass Sie das Bedienpult sicher bedienen können.



8.2.2. Von der Seite

- 1. Vergewissern Sie sich, dass der Elektrorollstuhl ausgeschaltet ist.
- 2. Vergewissern Sie sich das die Bremsen angezogen sind.
- 3. Positionieren Sie sich mit ihrer Sitzgelegenheit so, dass der Transfer für Sie am einfachsten ist.
- 4. Vergewissern Sie sich, dass Ihre Sitzgelegenheit, während dem Transfer nicht wegrutschen/wegrollen kann.
- 5. Klappen Sie die Armlehne hoch.
- 6. Machen Sie den Transfer und positionieren Sie sich optimal im Elektrorollstuhl.
- 7. Bringen Sie sämtliche Elemente (z.B. Beinstützen, Gurtsysteme etc.) wieder an.
- 8. Vergewissern Sie sich, dass Sie das Bedienpult sicher bedienen können.





8.3. Fahren



WARNUNG

Fahren

- Beginnen Sie mit den ersten Fahrübungen in ebenem Gelände und achten Sie auf möglichst grossen Abstand zu Hindernissen und Gefahrenstellen.
- Beginnen Sie die ersten Fahrten mit dem niedrigsten Fahrprofil und der niedrigsten Geschwindigkeitsstufe.
- Bei Fahrten im Aussenbereich ist der Sitzlift immer in die unterste Stellung zu fahren.
- Vermeiden Sie extreme Lenkausschläge.
 - 1. Positionieren Sie sich optimal im Elektrorollstuhl und bringen Sie sämtliche Elemente (z.B. Gurtsysteme etc.) an.
 - 2. Vergewissern Sie sich, dass Sie das Bedienpult sicher bedienen können.
 - 3. Schalten Sie das Bedienpult ein.
 - 4. Wechseln Sie in den Fahrmodus.
 - 5. Wählen Sie das niedrigste Fahrprofil und die niedrigste Geschwindigkeitsstufe.
 - 6. Betätigen Sie nun den Joystick in die gewünschte Richtung. Je mehr der Joystick ausgelenkt wird, desto schneller wird der Rollstuhl.
 - 7. Wenn sie Bremsen wollen bewegen Sie den Joystick in die Mittelstellung oder lassen Sie diesen los. Der Joystick springt automatisch in die Mittelstellung.
 - 8. Sobald der Elektrorollstuhl steht, wird dieser durch die Motorenbremsen gesichert. Die Motorenbremse ist durch ein kurzes Klacken hörbar.



8.4. Fahren in Steigungen und Gefälle



WARNUNG

Fahren in Steigungen und Gefälle

- Achten Sie darauf, dass Sie **bergauf** Steigungen von mehr als 10 % nur mit senkrechter Rückenlehne und angewinkelten Beinstützen befahren. Der Sitzhub sollte nicht mehr als 50 mm ausgefahren sein. Es besteht extreme Kippgefahr.
- Achten Sie darauf, dass Sie **bergab** Steigungen die Sitz- und Rückenneigung derart nach hinten neigen, dass es Ihnen noch wohl ist, aber möglichst viel Gewicht auf die Antriebsräder drückt. Es besteht Rutschgefahr.
- Bedenken Sie insbesondere im Gelände oder bei lockerem Grund wie Sand, Gras, Split etc., dass Ihr Fahrzeug rutschen könnte! Befahren Sie steiles oder unbekanntes Gelände daher nie ohne Bezug einer Hilfsperson, welche Ihnen ggf. zur Seite stehen kann.
- Befahren Sie Steigungen und Gefälle niemals bei Rutschgefahr. Insbesondere herrscht diese bei Bodenglätte, Glatteis, Schnee, Laub, Naturstrassen, aber auch bei Nässe und verschmutzten Fahrbahnen.
- Bedenken Sie, dass der Bremsweg in Steigung und Gefälle länger und die Manövrierfähigkeit eingeschränkt wird
- Beugen Sie sich in Gefällen und bei stillstehendem Fahrzeug nicht nach vorne, ihr Rollstuhl könnte ins Rutschen geraten.
- Fahren Sie Hindernisse niemals schräg an, da sonst der Elektrorollstuhl kippen könnte.

Das Befahren von Steigungen und Gefällen bedarf der Gewöhnung und äusserster Vorsicht. Ziehen Sie für Ihre ersten Fahrversuche eine Hilfsperson dazu und üben Sie an Steigungen und Gefällen das Anfahren, das Anhalten, das Lenken und das Wenden.

Beginnen Sie dazu mit dem niedrigsten Fahrprofil und lenken Sie äusserst vorsichtig mit dem Joystick. Steigern Sie das Fahrprofil erst (und nur!) wenn Sie sich sicher fühlen.

Fahren Sie Steigungen oder Gefälle immer frontal an, niemals schräg.

Wählen Sie einen direkten Streckenverlauf, fahren Sie nicht im Zickzack!

Ihr SKS-Elektrorollstuhl ist derart optimiert, dass bei Steigungen immer die notwendige Leistung erbracht wird. Umgekehrt wirken die Motoren bei Talfahrt wie Bremsen, somit können Sie Ihr Fahrzeug sicher beherrschen, solange die Haftung der Räder am Boden gewährleistet ist.

Falls Ihr Elektrorollstuhl über eine Sitzkantelung verfügt, neigen Sie sich im Gefälle ganz nach hinten, um die bestmögliche Traktion zu erreichen.

Auch im steilen Gelände können Sie jederzeit anhalten, indem Sie den Joystick in die Mittelstellung bringen oder einfach loslassen.

Bei Stillstand ist der Rollstuhl durch die Motorenbremse gesichert.

8.5. Überwinden von Hindernissen



WARNUNG

Fahren

- Fahren Sie Hindernisse immer direkt (nicht schräg) an.
- Stellen SIe die Rückenlehne unbedingt nach vorne, die Sitzneigung und der Sitzlift unbedingt nach unten.
- Es herrscht Kippgefahr!
- Im Zweifelsfall sollten Sie Hindernisse nur mit Hilfe einer Begleitperson überwinden, um Gefahrensituationen zu vermeiden.

Ihr Elektrorollstuhl kann je nach Modell auf- und abwärts Hindernisse in verschiedenen Höhen überwinden. Fahren Sie ein Hindernis direkt an, schieben Sie anschliessend den Joystick ganz nach vorne, bis die Hinterräder das Hindernis überwunden haben.



8.6. Fahren in Fahrzeugen



WARNUNG

Fahren in Fahrzeugen

Schalten Sie bei Nutzung Ihres Stuhles in Fahrzeugen (Zug, Tram, Bus, etc.) immer auf das niedrigste Fahrprofil.

Schalten Sie bei Nutzung Ihres Stuhles in Fahrzeugen (Zug, Tram, Bus, etc.) immer auf das niedrigste Fahrprofil. Ist Ihr Elektrorollstuhl mit einem Gyro ausgestattet, beachten Sie bitte die Anweisungen unter Fahren mit Gyro.

8.7. Fahren mit Gyro



WARNUNG

Fahren mit Gyro

Verwenden Sie das Fahrprofil «GYRO aktiv» niemals auf bewegten Untergründen wie Bus, Tram etc.

Um einen stabileren Geradeauslauf erreichen zu können wird in einigen Anwendungen ein Gyrator eingebaut. Der Gyrator gleicht an den Antrieben Einflüsse vom Untergrund wie Schrägrampen, Hindernisse etc. aus. Wenn Ihr Elektrorollstuhl mit einem Gyro ausgestattet ist, ist dieser nur im Fahrprofil «GYRO aktiv». Verwenden Sie dieses Fahrprofil niemals auf Untergründen, die in Bewegung sind. Also niemals in Fahrzeugen wie Autos, Busse, Zügen U-Bahnen etc., aber auch nie auf Verladerampen und in Aufzügen.

8.8. Anhalten/Parken/Aussteigen



WARNUNG

Ausschalten

Schalten Sie aus Sicherheitsgründen Ihren Elektrorollstuhl immer aus, bevor Sie aussteigen oder den Transfer vornehmen.

Halten Sie Ihr Fahrzeug an der gewünschten Stelle an. Wenn Sie parken wollen, dann schalten Sie anschließend die Steuereinheit aus.

8.9. Schieben von Hand



WARNUNG

Manuelle Bremsen

Sobald die Bremsen von Hand entriegelt worden sind, befindet sich Ihr Elektrorollstuhl in nicht gesichertem und ungebremstem Zustand! Dies bedeutet, dass er bei geneigtem Boden selbständig davonrollen könnte.

Ihr Rollstuhl kann, trotz elektrischem Antrieb und Bremsen, auch von Hand geschoben werden. Dazu müssen die Bremsen entriegelt werden (siehe Produktinformation). Zum Schieben nutzen Sie den dafür vorgesehenen Schiebebügel am Rücken.



9. Bedienung R-Net

Ihr Elektrorollstuhl lässt sich über das Bedienpult komplett steuern. Das Bedienpult besteht aus Joystick, Funktionstasten und Anzeige.

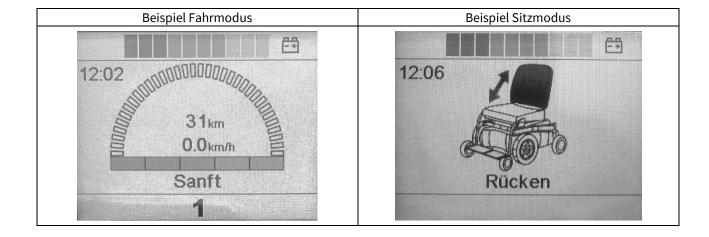
Im Fahrmodus lässt sich der Rollstuhl fahren.

Im Sitzverstellungsmodus lassen sich die Sitzpositionen verstellen.

Weitere Modi (z.B. Bluetooth oder Infrarot) sind je nach Konfiguration verfügbar.

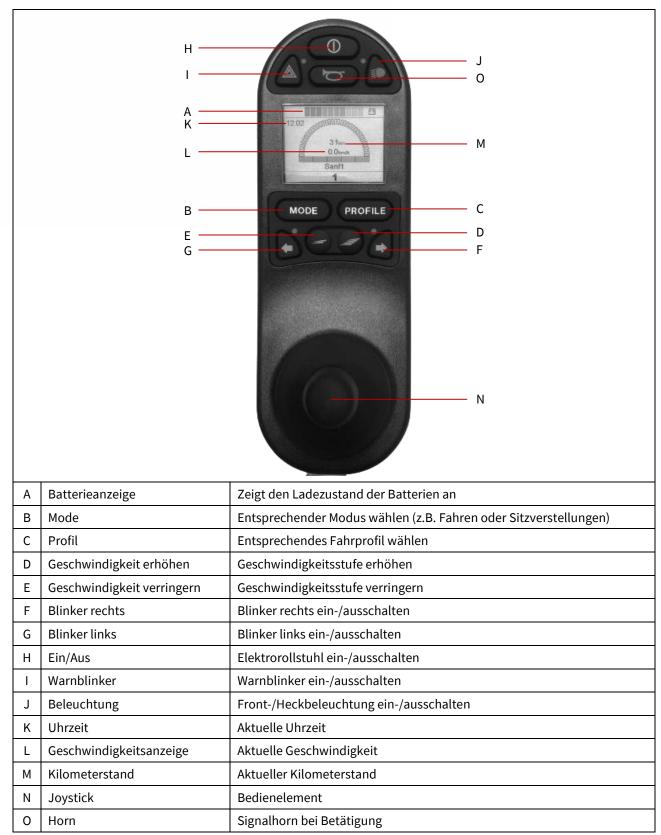
Mit dem Joystick kann man nebst den Rollstuhlbewegungen (Fahren, Sitzverstellungen) im Menü blättern.

MODE	Mit der Mode-Taste kann zwischen den verschiedenen Modi (Fahren, Sitzverstellungen etc.) gewechselt werden.
PROFILE	Mit der Profile-Taste kann zwischen den verschiedenen Fahrprofilen (Sanft, Mittel, Schnell etc.) gewechselt werden. Die verschiedenen Fahrprofile begrenzen die maximale Endgeschwindigkeit, unabhängig vom Fahrsignalgeber.





9.1. Bedienpult CJSM





9.1.1. Einstellungsmenü CJSM



Das Settings Menu (Einstellungsmenü) erlaubt dem Benutzer die Einstellung von Uhr, Bildschirmhelligkeit, Hintergrundfarbe usw.

- 1. Steuerung einschalten (Taste H).
- 2. Taste E + Taste D gleichzeitig drücken und 2s gedrückt halten.
- 3. Sie befinden sich nun im Einstellungsmenü.

Scrollen Sie durch das Menü, indem Sie den Joystick vor- und zurückbewegen.

Bewegen Sie den Joystick nach rechts, um ein Untermenü mit den zugehörigen Funktionsoptionen zu öffnen.

Um das Einstellungsmenü zu verlassen, wählen Sie Exit (Beenden) am Menüende aus und bewegen danach den Joystick nach rechts.

Set Time Hiermit kann der Benutzer die aktuelle Zeit einstellen.

Display Time Hiermit kann das Zeitanzeigeformat festgelegt oder ausgestellt werden.

Verfügbare Optionen: 12h, 24h oder Aus.

Distance

Total Distance Dieser Wert ist im Leistungsmodul gespeichert. Er gibt Auskunft über die zu-

rückgelegte Gesamtstrecke in der Zeit, in der das aktuelle Leistungsmodul in-

stalliert war.

Trip Distance Dieser Wert ist im Joystickmodul gespeichert. Er gibt Auskunft über die zurück-

gelegte Gesamtstrecke seit dem letzten Reset.

Display Distance Hiermit wird festgelegt, ob auf dem Kilometerzähler des Joystickmoduls Ge-

samtstrecke oder Fahrstrecke erscheint.

Clear Trip Distance Durch Bewegen des Joysticks nach rechts wird der Wert für Fahrtstrecke ge-

löscht.

Backlight Hiermit wird die Bildschirmhelligkeit angepasst.

Einstellbereich: 0-100%.

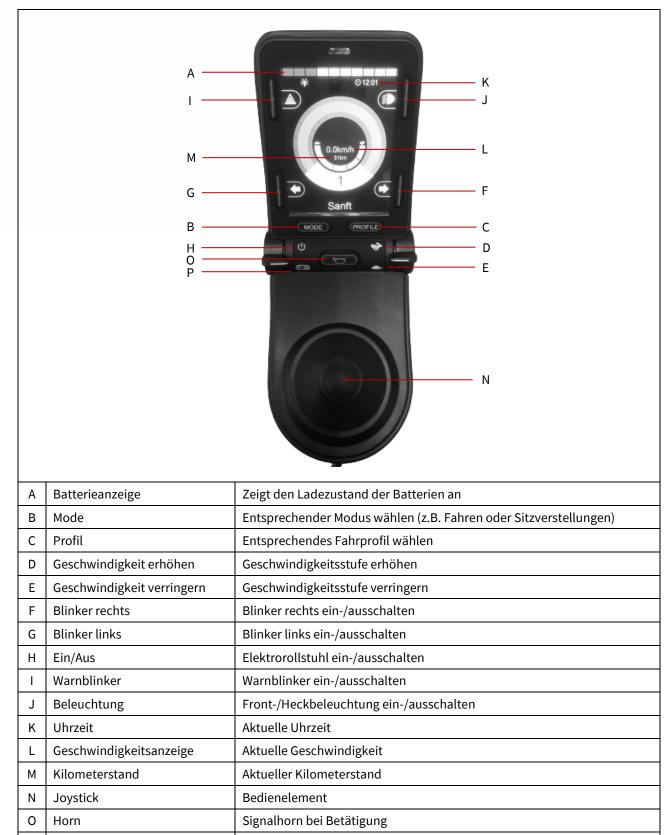
Background Hiermit wird die Hintergrundfarbe angepasst.

Verfügbare Optionen: Weiss, Blau, Automatisch



9.2. Bedienpult CJSM2/Omni2

Profile/Modes (nur CJSM2)



Profile und Modes durchscrollen



9.2.1. Einstellungsmenü CJSM2/Omni2



Das Settings Menu (Einstellungsmenü) erlaubt dem Benutzer die Einstellung von Uhr, Bildschirmhelligkeit, Hintergrundfarbe usw.

- 1. Steuerung einschalten (Taste H).
- 2. Taste I (Warnblinker) drücken und 2s gedrückt halten.
- 3. Sie befinden sich nun im Einstellungsmenü.

Scrollen Sie durch das Menü, indem Sie den Joystick vor- und zurückbewegen.

Bewegen Sie den Joystick nach rechts, um ein Untermenü mit den zugehörigen Funktionsoptionen zu öffnen.

Um das Einstellungsmenü zu verlassen, wählen Sie Exit (Beenden) am Menüende aus und bewegen danach den Joystick nach rechts.

_	٠		
т		m	
			ĸ

Set Time Hiermit kann der Benutzer die aktuelle Zeit einstellen.

Display Time Hiermit kann das Zeitanzeigeformat festgelegt oder ausgestellt werden.

Verfügbare Optionen: 12h, 24h oder Aus.

Distance

Total Distance Dieser Wert ist im Leistungsmodul gespeichert. Er gibt Auskunft über die zu-

rückgelegte Gesamtstrecke in der Zeit, in der das aktuelle Leistungsmodul in-

stalliert war.

Trip Distance Dieser Wert ist im Joystickmodul gespeichert. Er gibt Auskunft über die zurück-

gelegte Gesamtstrecke seit dem letzten Reset.

Display Distance Hiermit wird festgelegt, ob auf dem Kilometerzähler des Joystickmoduls Ge-

samtstrecke oder Fahrstrecke erscheint.

Clear Trip Distance Durch Bewegen des Joysticks nach rechts wird der Wert für Fahrtstrecke ge-

löscht.



Backlight

Backlight Hiermit wird die Bildschirmhelligkeit angepasst.

Einstellbereich: 0-100%.

Auto Backlight Das Joystickmodul verfügt über einen Umgebungslichtsensor zur automatischen

Anpassung der Bildschirmhelligkeit.

Programmierbare Optionen: Off (Aus) oder On (Ein).

Bei Auswahl der Einstellung On (Ein) wird die Bildschirmhelligkeit mithilfe des Lichtsensors justiert. Bei Auswahl der Einstellung Off (Aus) ändert sich die Bild-

schirmhelligkeit nicht bei einer Änderung des Umgebungslichts.

Backlight Timeout Hiermit wird die Aktivitätszeit für die Bildschirmbeleuchtung festgelegt, nachdem

keine weiteren Befehle von einem Eingabegerät empfangen werden. Einstellbe-

reich: 0-240 Sekunden.

Bluetooth

Bewegen Sie den Joystick nach rechts, um in das Untermenü zur Bluetooth-Einrichtung zu gelangen. Weitere Einzelheiten entnehmen Sie dem Kapitel «Bluetooth».

IR-Setup

Bewegen Sie den Joystick nach rechts, um in das Untermenü zur IR-Einrichtung zu gelangen. Weitere Einzelheiten entnehmen Sie dem Kapitel «IR-Modus».

Programming

Sleep-Timer Hiermit wird die Zeit festgelegt, nach der das Steuersystem in den Energiespar-

modus wechselt, wenn keine Befehle mehr von einem Eingabegerät empfangen

werden.

Sounder Volume Hiermit wird die Lautstärke des Tonsignals bei einer Tastenbetätigung festgelegt.

Horn Volume Hiermit wird die Hupenlautstärke eingestellt.

Start-Up Beep Hiermit wird eingestellt, ob der Controller beim Einschalten ein kurzes Piepsignal

ausgibt.

Momentary Screens Hiermit wird festgelegt, ob programmierte Kurzzeit-Bildschirme angezeigt wer-

den.

Display Speed Hiermit wird festgelegt, wie die Rollstuhlgeschwindigkeit angezeigt wird. Verfüg-

bare Optionen sind mph, km/h oder Off.

Displays Hiermit wird die digitale Anzeige für den Antrieb festgelegt.

Diagnistics Hiermit kann der Benutzer Diagnoseinformationen vom Steuersystem abrufen.

Timers Hiermit kann der Benutzer die Betriebsstundenanzahl für den Rollstuhl anzeigen

lassen.



9.2.2. Bluetooth CJSM2/Omni2

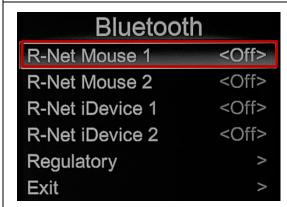
Pairing-Einrichtung

Ein Gerät muss auf On (Ein) im Settings Menu (Einstellungsmenü) gesetzt werden, bevor ein Pairing möglich ist. Folgen Sie der nachstehenden Beschreibung.



Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste für die Warnblinkleuchte, um das Settings Menu (Einstellungsmenü) aufzurufen.

Wählen Sie Bluetooth.



Der Bildschirm zeigt jetzt wie abgebildet das Untermenü an. Wählen Sie ein Gerät aus und bewegen Sie den Joystick nach rechts, um es auf On (Ein) zu setzen.

Das R-Net-System muss nun ausgeschaltet und danach wieder eingeschaltet werden. Der Name jedes Geräts kann auf einem Computer geändert werden, auf dem die R-Net-Programmiersoftware installiert ist.



Das Bluetooth-Steuerpult muss danach wie folgt in den Discovery Mode versetzt werden:

- Bewegen Sie den Joystick nach vorn und halten Sie ihn in dieser Stellung, bis ein Signalton ausgegeben wird. Dies dauert rund 10 Sekunden. Lassen Sie nun den Joystick los.
- Bewegen Sie den Joystick nach hinten und halten Sie ihn in dieser Stellung, bis ein Signalton ausgegeben wird. Dies dauert rund 10 Sekunden. Lassen Sie nun den Joystick los.

Auf dem Bildschirm erscheint über der Computerabbildung ein blinkendes Bluetooth-Symbol. Damit wird bestätigt, dass sich das Bluetooth-Steuerpult im Discovery Mode befindet. Es ist nunmehr für andere Bluetooth-Geräte erkennbar.



Pairing mit Geräten

Je nach dem Typ des zu pairenden Geräts, einem PC, einem Android-Gerät oder einem iDevice, müssen Sie eine besondere Schrittfolge einhalten, die vom jeweiligen Gerät abhängt.

Pairing mit einem PC

Folgende Schritte sind auf einem PC auszuführen:

- 1. Öffnen Sie das Fenster, in dem ein Bluetooth-Gerät ausgewählt werden kann, das zum PC hinzugefügt werden soll. Name und Pfad unterscheiden sich bei verschiedenen Versionen von Windows geringfügig.
- 2. Geben Sie das Kennwort 1234 ein, wenn Sie dazu aufgefordert werden.
- 3. Klicken Sie auf R-Net Mouse X, wenn es auf dem Bildschirm erscheint. Daraufhin wird die Verbindung hergestellt. Die R-Net-Maus erscheint nun in der Liste mit Geräten auf dem PC.
- 4. Wenn eine Verbindung hergestellt wurde, hört das Bluetooth- Symbol auf dem Steuerpultdisplay auf zu blinken.

Pairing mit einem Android-Gerät

Folgende Schritte sind auf dem Android-Gerät auszuführen:

- 1. Rufen Sie die Systemeinstellungen auf und aktivieren Sie Bluetooth.
- 2. Wählen Sie R-Net Mouse X aus der Liste der verfügbaren Geräte aus.
- 3. Geben Sie das Kennwort 1234 ein, wenn Sie dazu aufgefordert werden.
- 4. R-Net Mouse X müsste jetzt als Gerät erscheinen, mit dem ein Pairing ausgeführt wurde.
- 5. Wenn eine Verbindung hergestellt wurde, hört das Bluetooth-Symbol auf dem Steuerpultdisplay auf zu blinken.

Pairing mit einem iDevice

Folgende Schritte sind auf dem iDevice auszuführen.

- 1. Rufen Sie die Einstellungen auf und aktivieren Sie Bluetooth.
- 2. Wählen Sie R-Net iDevice X aus der Liste der verfügbaren Geräte aus.
- 3. R-Net iDevice X müsste jetzt als Gerät erscheinen, mit dem ein Pairing ausgeführt wurde.
- 4. Wenn eine Verbindung hergestellt wurde, hört das Bluetooth-Symbol auf dem Steuerpultdisplay auf zu blinken.

Aktualisieren der Geräteliste

Im Steuerpult werden die Bluetooth-IDs für bis zu vier Geräte gespeichert. Um einen Eintrag in der Geräteliste zu ersetzen, muss eines der vorhandenen Pairings gelöscht werden. Dieser Vorgang wird über das gepairte Gerät gestartet und unterscheidet sich je nach Gerätetyp. Nachdem das Pairing für ein Gerät aufgehoben wurde, kann ein neues Gerät hinzugefügt werden.



Bluetooth bedienen

Nachdem das Pairing mit dem endsprechenden Gerät abgeschlossen wurde, kann dieses nun über das Bedienpult gesteuert werden.



Wechseln Sie mittels der «MODE»-Taste zu dem gewünschten Bluetooth-Gerät.

Grundfunktionen:

Bewegen Sie den Joystick um den Cursor auf dem Gerätebildschirm zu bewegen.

Links-Klick: Joystick kurz nach links Rechts-Klick: Joystick kurz nach rechts Doppelklick: Joystick 2x kurz nach links

Scrollen: Geräteabhängig.

Bewegen Sie den Cursor auf die Scroll-Leiste und bewegen Sie den Joystick nach Vorne resp. nach Hinten

um zu scrollen



9.2.3. Infrarot CJSM2/Omni2



Drücken Sie 2 Sekunden lang die Taste für die Warnblinkleuchte, um das Settings Menu (Einstellungsmenü) aufzurufen.

Wählen Sie IR Setup.



Beim Öffnen des Menüs IR Setup erscheinen die Standardgeräte

Bei der Auswahl eines Geräts erscheinen die zugehörigen Befehle.



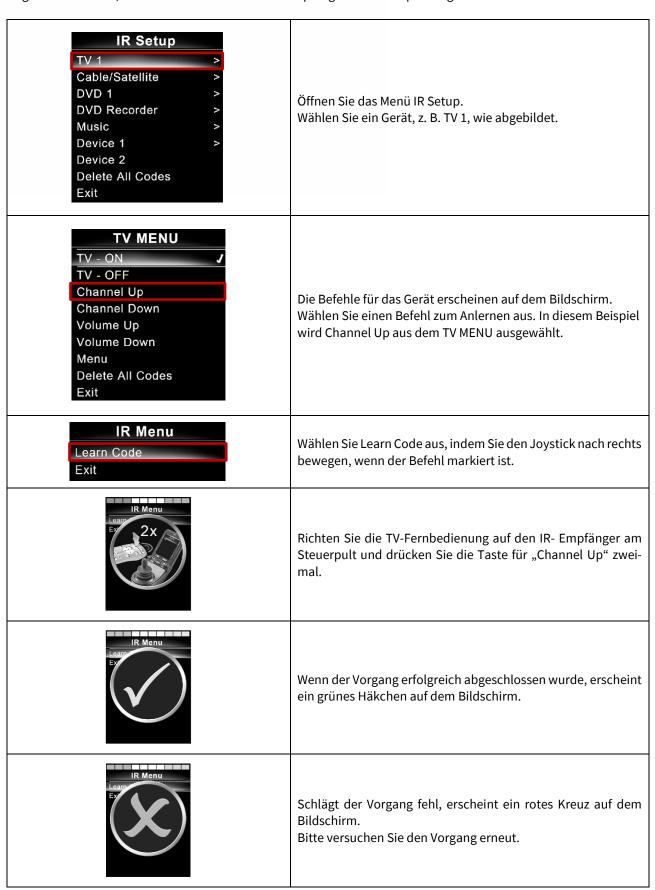
Wird nach einem Befehl ein Häkchen angezeigt, wurde für den Befehl ein IR-Code gespeichert. Wenn ein Befehl kein Häkchen aufweist, wurde der zugehörige IR-Code noch nicht gespeichert.

Das Speichern und Löschen von IR-Codes, wird in den folgenden Abschnitten beschrieben.



Anlernen eines IR-Codes

Der IR-Empfänger befindet sich über dem Display des Steuerpults. Beim Anlernen von Codes muss die Fernbedienung so gehalten werden, dass ihr IR-Sender auf den IR-Empfänger am Steuerpult zeigt.

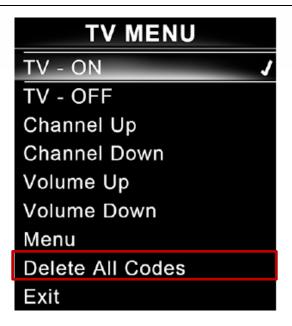




Löschen von IR-Codes



Um einen IR-Code für einen bestimmten Befehl zu löschen, markieren Sie den Befehl im Gerätemenü und bewegen den Joystick nach rechts. Wählen Sie dann die Option Delete Code (Code löschen).



Um alle IR-Codes für ein Gerät zu löschen, wählen Sie im Untermenü für das Gerät Delete All Codes (Alle Codes löschen) aus.



Um alle im Steuerpult gespeicherten IR-Codes zu löschen, wählen Sie Delete All Codes im IR Setup-Menü aus.



9.3. Wegfahrsperre



HINWEIS

Wegfahrsperre

Die Wegfahrsperre muss bei Bedarf erst freigeschaltet werden um sie verwenden zu können. Wenden Sie sich bei Bedarf bei Ihrem Fachhändler.

9.3.1. Wegfahrsperre aktivieren

- 1. Rollstuhl einschalten.
- 2. Drücken Sie die Ein/Aus-Taste bis zum Piepton.
- 3. Drücken Sie den Joystick nach vorne bis zum Piepton.
- 4. Ziehen Sie den Joystick nach hinten bis zum Piepton.
- 5. Lassen Sie den Joystick los, es ertönt ein langer Piepton.
- 6. Der Rollstuhl ist nun verriegelt.

9.3.2. Wegfahrsperre deaktivieren

- 1. Rollstuhl einschalten.
- 2. Drücken Sie die Ein/Aus-Taste bis zum Piepton.
- 3. Ziehen Sie den Joystick nach hinten bis zum Piepton.
- 4. Lassen Sie den Joystick los, es ertönt ein langer Piepton.
- 5. Der Rollstuhl ist nun entriegelt.







9.4. Anzeigen

	Batterieanzeis	ge zeigt die aktuelle Ladung der Batterien an.		
	Ruhend:	Alles in Ordnung		
	Blinkend:	Das System ist in Ordnung, aber sie sollen so schnell als möglich die Batterien laden.		
	Aufsteigend:	Die Batterien sind am Laden, das Ladegerät ist am Stromnetz angeschlossen. Sie können nicht fahren, bis das Lagegerät ausgesteckt ist und die Steuerung aus und wieder eingeschalten wurde.		
s ¥ r		tem mehr als ein Bedienpult hat wird dieses Symbol am jeweiligen Bezeigt welches aktuell die Kontrolle hat.		
•	der Lift oder d	l zeigt an, dass die Maximalgeschwindigkeit reduziert wurde, weil z.B lie Aufstehmechanik angehoben ist und so ein Fahren mit hoher Ge- gefährlich sein könnte.		
•	Wenn das Fah	ren gesperrt ist, blinkt dieses Symbol rot im Display.		
•		l leuchtet auf, wenn das System vorsätzlich die Motoren Leistung reste, um die Motoren vor Überhitzung zu schützen.		
<u>.</u>	_	l leuchtet auf, wenn das System die Leistung vorsorglich reduzieren ch selbst vor Überhitzung zu schützen.		
Backrest	Mit diesem Bil	Mit diesem Bild wird angezeigt, welche Sitzverstellung angesteuert werden kann.		
Bluetooth	Wenn der Bluetooth Modus aktiv ist, befindet sich dieses Symbol im Display.			
	Dieses Symbol zeigt an, dass das System einen Neustart benötigt. Schalten Sie die Steuerung nochmals aus und anschliessend wieder ein.			
$\overline{\mathbb{Z}}$	Dieses Symbol zeigt an, dass die Steuerung sich im Wechsel zu einem anderen Modus befindet, z.B im Wechsel zum Programmiermodus (nur mit angeschlossenem Dongle möglich).			
	Dieses Symbol leuchtet auf, bevor das System in einen stromsparenden Ruhemodus wechselt.			
√	Dieses Symbol zeigt an, dass der Vorgang erfolgreich abgeschlossen werden konnte.			
X	Dieses Symbol zeigt an, dass der Vorgang nicht abgeschlossen werden konnte.			
E-Stop	Wenn der externe Mode Switch betätigt wird, während dem Fahren oder währenddem eine Sitzverstellung vorgenommen wird, leuchtet dieses Symbol auf.			
•	Wenn der Joystick ausgelenkt ist, bevor das System komplett eingeschaltet ist, blinkt dieses Symbol im Display. Wenn Sie innerhalb 5 Sekunden den Joystick freilassen, kann der Rollstuhl bewegt werden. Dauert die Auslenkung länger als 5 Sekunden, wird der Diagnostikmeldung im Display angezeigt und der Rollstuhl kann nicht gefahren werde. Die Steuerung muss zuerst aus und wieder eingeschaltet werden. Achten Sie aber darauf, dass der Joystick, während dem Einschalten nicht ausgelenkt wird.			
T	Erscheint dieses Symbol, wurde die Wegfahrsperre aktiviert.			





9.5. Fehlermeldungen

	<u>1</u> 2C00	Fehlercode
Betroffenes Modul ———	PM	
Fehlertext —	Low Battery	
Bad Cable	Das System hat eine mangelhafte Verbindung an einem der Module festgestellt. Führen Sie die folgenden Tests nach jedem Test aus und wieder ein. Überprüfen Sie, da fest eingesteckt sind. Wenn etwas Gelbes sichtbar ist, da möglicherweise nicht in Ordnung. Überprüfen Sie alle K Beschädigung. Wenn ein Schaden an einem Kabel verm dass es vollständig ist. Wenn das Problem weiter besteh bel untereinander aus.	durch und schalten Sie iss alle Steckverbinder ann ist die Verbindung abel auf Anzeichen von utet wird, prüfen Sie, it, tauschen Sie die Ka-
Bad Settings	Erscheint, wenn das System falsche oder ungültige Prog stellt. Überprüfen Sie die programmierten Einstellunger lem in den Profilen und in den Konfigurationsgruppen. V schen Einstellungen feststellen, speichern Sie alle aktue einer Datei, programmieren Sie das System neu mit den gen des Herstellers und schalten Sie aus und wieder ein ter besteht, ist evtl. die Elektronik defekt, wenden Sie si dienst. Wenn der Fehler durch den oben beschriebenen wurde, programmieren Sie jede Gruppe von Parameter cherten Datei einzeln. Wenn der Fehler erneut auftritt, w Parameter in der zuletzt programmierten Gruppe verurs halb alle Einstellungen in dieser Gruppe genau überprüf	n des Systems, vor al- Wenn Sie keine fal- ellen Einstellungen in standardeinstellun- . Wenn der Fehler wei- ch an Ihren Kunden- Vorgang beseitigt n mit Hilfe der gespei- vurde er durch einen sacht. Sie sollten des-
Brake Lamp Short	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Übers die Bremsleuchte festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel den Bremsleuchten und schalten Sie aus und wieder eir	trom am Ausgang für und Steckverbinder zu
Cal Error	Ein Kalibrierungsfehler ist aufgetreten. Dieser Fehler kann möglicherweise durch die Kalibrieru Bordprogrammierung beseitigt werden.	
Center Joystick	Die wahrscheinlichste Ursache dafür ist, dass sich der Jores Eingabegerät) beim Einschalten des Systems nicht in findet. Achten Sie beim Einschalten des Systems darauf in der Nullstellung befindet.	n der Nullstellung be-
Charging	Das Modul, das den Fehler meldet, hat festgestellt, dass schlossen ist. Es ist entweder an die externe Ladebuchs angeschlossen oder ein eingebautes Ladegerät wurde a schlossen. Zum Zurücksetzen des Systems das externe lausstecken oder das eingebaute Ladegerät von der AC-lausschalten und wieder einschalten.	e am Joystick-Modul n die AC-Leitung ange- Ladegerät am Rollstuhl
DIME Error	Das System hat einen Erkennungskonflikt zwischen den dulen festgestellt. Wenn ein neues Modul angeschlosser aus und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehlwird, wird das Problem vom neuen Modul verursacht ur ren Kundendienst wenden. Wenn der Fehler weiter best Module einzeln aus und schalten Sie aus und wieder ein dul ermittelt wurde, wenden Sie sich an Ihren Kundendi das den Fehler verursacht, nicht ermittelt werden konnt Ihren Kundendienst wenden.	n wurde, stecken Sie es er dadurch beseitigt nd Sie sollten sich an Ih- eht, stecken Sie die . Wenn das defekte Mo- ienst. Wenn das Modul,



Encoder Module Disconnected	Dies wird angezeigt, wenn das Steuersystem feststellt, dass das Impulsgeber- Modul nicht angeschlossen ist. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen zwischen dem Anschluss der Elektronik, dem Impulsgeber-Modul und den Ka- beln des Impulsgebers und schalten Sie dann aus und wieder ein.
Gone to Sleep	Das System befindet sich auf Standby, weil die Dauer der Inaktivität länger ist als der programmierte Wert für die Standby-Zeit. Zum Aktivieren des Systems ausschalten und wieder einschalten.
High Battery	Das Modul, das den Fehler meldet, hat eine Batteriespannung über 35V festgestellt. Die häufigsten Gründe dafür sind: Überladen der Batterie oder mangelhafter Anschluss zwischen Batterie und Elektronik. Überprüfen Sie die Funktion des Ladegeräts und alle Kabel und Verbindungen zwischen der Batterie und der Elektronik.
Ind Lamp Failed	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Fehler an den Blinkerstrom- kreisen des Rollstuhls festgestellt. Wenn Sie Zugang zu den vierstelligen Fehlercodes haben, deutet 882C darauf hin, dass die Verbindung zu beiden Blinkern auf einer Seite unterbrochen wurde und 883C, dass nur eine Glüh- lampe defekt ist. Überprüfen Sie die Glühlampen an allen Blinkern und die Ka- bel und Steckverbinder für alle Blinker und schalten Sie aus und wieder ein.
Inhibit Active	Das System hat eine Sperrung des Betriebs festgestellt. Die Ursache für die Sperre hängt von dem Rollstuhl ab, mit dem Sie arbeiten, aber Beispiele wären etwa der Anschluss eines Ladegeräts oder ein nach oben gestelltem Sitz. Beheben Sie die mögliche Ursache für die Sperre und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler weiter besteht und Sie sicher sind, dass die Sperre nicht durch den Betrieb des Rollstuhls verursacht wird, kann es sein, dass sich ein Anschluss für die Sperrschaltung gelöst hat. Sperrschaltungen können an die Elektronik oder an das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) angeschlossen sein. Die Elektronik enthält Sperrschaltungen 2 und 3 und das ISM enthält Sperrschaltungen 4 und 5. Wenn Sie Zugang zu den vierstelligen Fehlercodes haben, die mit "1E" beginnen, dann stellen die letzten zwei Stellen die aktive Sperrschaltung dar. Z.B. Fehlercode 1E03 bedeutet Sperrschaltung 3. Wenn die letzten zwei Stellen nicht 02, 03, 04 oder 05 lauten, dann wird die Sperre wahrscheinlich durch ein anderes Modul als das PGDT-Modul verursacht. Überprüfen Sie die Kabel zu allen Sperrschaltungen und schalten Sie aus und wieder ein.
Joystick Disconnected	Der Joystick ist nicht angeschlossen. Bitte überprüfen Sie die Verbindungen und versuchen Sie nochmal, den Joystick zu bedienen.
Joystick Error	Das Modul, das den Fehler meldet, hat einen Fehler am Joystick festgestellt, der daran angeschlossen ist. Wenn es zulässig ist, achten Sie darauf, dass die richtigen antistatischen und Kalibrierverfahren angewendet werden.
L Ind Lamp Short	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Überstrom am Ausgang für den linken Blinker festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel und Steckverbinder zum linken Blinker und schalten Sie aus und wieder ein.
Left Lamp Short	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Überstrom am Ausgang für den linken Scheinwerfer festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel und Steckver- binder zum linken Scheinwerfer und schalten Sie aus und wieder ein.
Low Battery	Das Modul, das den Fehler meldet, hat eine niedrige Batteriespannung festgestellt. Die Spannung ist bei den verschiedenen Modulen unterschiedlich, da sie für verschiedene Mindestspannungen ausgelegt sind. Die Batterien aufladen. Wenn das Problem weiter besteht, überprüfen Sie den Zustand der Batterien und aller Kabel und Steckverbinder zu den Batterien und laden Sie sie erneut auf.



	Die Elektronik hat festgestellt, dass die an ihren M1-Ausgang angeschlossene
	Bremse nicht mehr angeschlossen ist.
	Ob der M1-Ausgang für die linke oder rechte Bremse ist, hängt von der Konfigu-
M1 Brake Error	ration des Rollstuhls und der Programmierung der Elektronik ab. Prüfen Sie,
	dass die Freilaufhebel nicht aus dem Leerlauf geschaltet sind, überprüfen Sie
	alle Kabel und Verbindungen zwischen dem M1 Steckverbinder der Elektronik
	und der Bremse und schalten Sie aus und wieder ein.
	Die Elektronik hat festgestellt, dass der an ihren M1-Ausgang angeschlossene
M1 Motor Error	Motor nicht mehr angeschlossen ist. Ob der M1-Ausgang für den linken oder
	rechten Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Pro-
	grammierung der Elektronik ab. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen
	zwischen dem M1 Steckverbinder der Elektronik und dem Motor und schalten
	Sie aus und wieder ein.
	Das Steuersystem hat beim Anschließen des Impulsgeber-Moduls am M1-Aus-
	gang einen Fehler festgestellt. Ob der M1-Ausgang für den linken oder rechten
M1 Sensor Error	Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Programmierung
	der Elektronik ab. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen zwischen dem
	M1-Anschluss der Elektronik, dem Impulsgeber-Modul und den Kabeln des Im-
	pulsgebers und schalten Sie dann aus und wieder ein.
	Die Elektronik hat festgestellt, dass die an ihren M2-Ausgang angeschlossene
	Bremse nicht mehr angeschlossen ist.
NO. D. L. E.	Ob der M1-Ausgang für die linke oder rechte Bremse ist, hängt von der Konfigu-
M2 Brake Error	ration des Rollstuhls und der Programmierung der Elektronik ab. Prüfen Sie,
	dass die Freilaufhebel nicht aus dem Leerlauf geschaltet sind, überprüfen Sie
	alle Kabel und Verbindungen zwischen dem M2 Steckverbinder der Elektronik
	und der Bremse und schalten Sie aus und wieder ein.
	Die Elektronik hat festgestellt, dass der an ihren M2-Ausgang angeschlossene
	Motor nicht mehr angeschlossen ist. Ob der M2-Ausgang für den linken oder
M2 Motor Error	rechten Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Pro-
	grammierung der Elektronik ab. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen
	zwischen dem M2 Steckverbinder der Elektronik und dem Motor und schalten Sie aus und wieder ein.
	Das Steuersystem hat beim Anschließen des Impulsgeber-Moduls am M2-Aus-
	gang einen Fehler festgestellt. Ob der M2-Ausgang für den linken oder rechten Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Programmierung
M2 Sensor Error	der Elektronik ab. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen zwischen dem
	M2- Anschluss der Elektronik, dem Impulsgeber-Modul und den Kabeln des Im-
	pulsgebers und schalten Sie dann aus und wieder ein.
	An einem der Module im System ist evtl. eine Reparatur erforderlich.
	Überprüfen Sie alle Kabel und Steckverbinder zu den Modulen und schalten
	Sie aus und wieder ein.
	Wenn der Fehler weiter besteht, stecken Sie die Module nacheinander aus und
	schalten jedes Mal aus und wieder ein, um zu sehen, ob das Problem an einem
Memory Error	bestimmten Modul aufgetreten ist.
	Wenn der Fehler durch Ausstecken eines bestimmten Moduls beseitigt werden
	kann, wenden Sie sich wegen dieses Moduls an Ihren Kundendienst.
	Wenn der Fehler nicht durch Ausstecken eines bestimmten Moduls beseitigt
	werden kann, programmieren Sie das System neu.
	Am Modul, das den Fehler meldet, ist evtl. eine Reparatur erforderlich. Über-
Modulo C	prüfen Sie alle Kabel und Steckverbinder zum Modul und schalten Sie aus und
Module Error	wieder ein. Wenn der Fehler weiter besteht, wenden Sie sich an Ihren Kunden-
	dienst.
	Omni hat festgestellt, dass der Druck am Messfühler für Saugen und Blasen
Over Pressure	den Höchstwert überschritten hat. Überprüfen Sie, dass der Benutzer die Saug-
	und Blasvorrichtung richtig bedient.



Over-current	rungen oder zuviel Reibung vorliegen, kann im ISM zuviel Strom aufgenomn werden. Überprüfen Sie auch, dass alle Endanschlag-Schalter richtig funktionieren und trennen Sie einen Verstellmotor vom Strom.		
Overtemp. (Acts)	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat festgestellt, dass der interne bzw. die internen Verstellmotorstromkreise überhitzt sind. Das ISM trennt den Strom vom Verstellmotorkanal, der zu viel Strom aufnimmt. Überprüfen Sie die Kabel und Verbindungen zu diesem Kanal, lassen Sie das ISM abkühlen und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler weiter besteht, prüfen Sie, dass der Verstellmotormechanismus richtig funktioniert. Wenn im System Behinderungen oder zuviel Reibung vorliegen, wird im ISM mehr Wärme erzeugt.		
Overtemp. (Lamps)	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat festgestellt, dass der interne bzw. die internen Beleuchtungsstromkreise überhitzt sind. Das ISM trennt den Strom von der Lampe, die zu viel Strom aufnimmt. Überprüfen Sie die Kabel und Verbindungen zu dieser Lampe, lassen Sie das ISM abkühlen und schalten Sie aus und wieder ein.		
Power Module Memory Error	Ein Fehler ist an der Elektronik aufgetreten. Alle Kabel und Steckverbinder zur Elektronik überprüfen und ausschalten und wieder einschalten. Wenn der Fehler weiter besteht, das System neu programmieren. Dies sollte entweder mit dem derzeit gültigen Programm für diesen Rollstuhl oder mit dem Original-Programm des Herstellers durchgeführt werden.		
R Ind Lamp Short	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Überstrom am Ausgang für den rechten Blinker festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel und Steckverbinder zum rechten Blinker.		
Right Lamp Short	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Überstrom am Ausgang für den rechten Scheinwerfer festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel und Steckverbinder zum rechten Scheinwerfer und schalten Sie aus und wieder ein.		
SID Disconnected	Omni hat festgestellt, dass die Sondersteuerung (SID) nicht mehr angeschlossen ist. Überprüfen Sie alle Kabel und Steckverbinder zwischen dem Omni und der Sondersteuerung. Wenn der Fehler weiter besteht, überprüfen Sie, dass die Einstellung des Parameters "9-Way Detect" für die verwendete Sondersteuerung geeignet ist. Wenn zum Beispiel die Sondersteuerung über keine Erkennungsverbindung verfügt, sollte dieser Parameter auf AUS gesetzt werden.		
System Error	Das System hat einen Fehler festgestellt, kann aber nicht bestimmen, welches Modul den Fehler meldet. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn das Problem weiter besteht und das System andere Module als PGDT-Module enthält, stecken Sie diese Module aus und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler dadurch beseitigt wird, schließen Sie die anderen Module einzeln wieder an, bis der Fehler wieder erscheint. Wenn das defekte Modul ermittelt wurde, wenden Sie sich an Ihren Kundendienst. Wenn das Problem weiter besteht, liegt an einem der PGDT-Module ein Fehler vor und Sie sollten sich an Ihren Kundendienst wenden.		
User Switch Disconnected	Omni hat festgestellt, dass das Eingabegerät nicht mehr angeschlossen ist. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen zwischen dem Omni und dem Eingabegerät. Wenn der Fehler weiter besteht, wenden Sie sich an Ihren Kundendienst. Wenn Omni ohne Eingabegerät verwendet werden muss, sollte der Parameter "Switch Detect" auf Aus gesetzt werden. Wird kein Eingabegerät benutzt, liegt die Verantwortung für diese Entscheidung beim Therapeuten.		



10. Batterien/Ladegerät

Ihr Elektrorollstuhl wird standardmäßig mit zwei 12V Gel-Batterien betrieben (genauere Angaben finden Sie in den Technischen Daten). Diese Batterien sind speziell für den Betrieb des SKS-Elektrorollstuhls ausgewählt. Wir empfehlen Ihnen stets die gleichen oder äquivalenten Batterien zu verwenden.

Gelbatterien sind wartungsfrei und müssen aus diesem Grund nicht speziell überprüft werden.

Wie oft die Rollstuhlbatterien aufgeladen werden müssen, hängt von mehreren Faktoren ab, z. B. wie der Rollstuhl verwendet wird, welche Temperatur herrscht und wie alt die Batterien sind.

Alle Batterien verlieren im Laufe ihres Lebenszyklus allmählich an Kapazität.

10.1. Ladegrundsätze

Für eine maximale Lebensdauer der Batterien sollten Sie folgende Grundsätze beachten:

- Laden Sie die Batterien stets umgehend, nachdem diese entladen wurden
- Die Batterien sollten nie vollständig entladen werden
- Es schadet den Batterien ungeladen herumzustehen
- Sie haben den grössten Nutzen, wenn Ihnen wieder die volle Energiereserve zur Verfügung steht
- Laden Sie die Batterien, wenn möglich, immer vollständig auf
- Laden Sie die Batterien mindestens einmal pro Woche vollständig auf
- Wenn Sie das Gefühl haben, dass die Reichweite Ihres Elektrorollstuhls nachzulassen beginnt, organisieren Sie rechtzeitig einen Batteriewechsel bei Ihrem Fachhändler



HINWEIS

Ladegewohnheit

Nutzen Sie <u>jede</u> Gelegenheit die Batterien aufzuladen. Bei diesem Typ von Batterien ist das nicht schädlich! Ein Überladen der Batterien ist nicht möglich.

10.2. Ladedauer



HINWEIS

Ladedauer

Die genaue Ladedauer der Batterien ist vom Typ, Alter, Ladestand und diversen anderen Faktoren abhängig. Im Grundsatz liegt die Ladedauer für eine Vollladung zwischen 10-12h.

10.3. Batteriekapazität

Die Batterien und Batteriekapazitäten unterscheiden sich je nach Modell und Konfiguration Ihres Elektrorollstuhls (genauere Angaben finden Sie in den Technischen Daten).

Die verwendeten Gel-Batterien erreichen Ihre volle Kapazität erst nach ca. 8 Vollladungen. Somit kann es sein, dass Sie bei neuen Batterien eine geringere Reichweite mit ihrem Elektrorollstuhl haben.



HINWEIS

Kapazität

Neue Gel-Batterien müssten zuerst durch mehrere Vollladungen ihre vollumfängliche Kapazität erreichen.



10.4. Ladevorgang

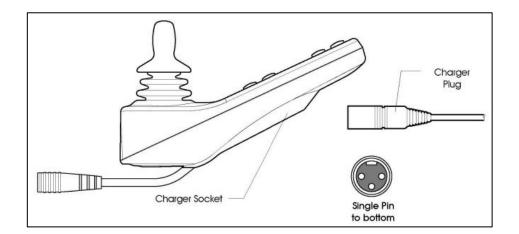
Je nach Modell und Konfiguration ist Ihr Elektrorollstuhl entweder mit einem internen oder externen Ladegerät ausgestattet.

10.4.1. Ladevorgang mit internem Ladegerät

- 1. Stecken Sie den Netzstecker von dem Ladegerät in die Steckdose.
- 2. Der Ladevorgang beginnt automatisch.
- 3. Ziehen Sie den Netzstecker von dem Ladegerät aus der Steckdose, um den Ladevorgang zu beenden.

10.4.2. Ladevorgang mit externem Ladegerät

- 1. Stecken Sie den Netzstecker von dem Ladegerät in die Steckdose.
- 2. Stecken Sie den Ladestecker in die Ladebuchse des Bedienpultes.
- 3. Der Ladevorgang beginnt automatisch.
- 4. Ziehen Sie den Ladestecker aus der Ladebuchse des Bedienpultes, um den Ladevorgang zu beenden.
- 5. Ziehen Sie den Netzstecker von dem Ladegerät aus der Steckdose, um den Ladevorgang zu beenden.





HINWEIS

Fahrsperre

Während dem Ladevorgang ist die Fahrsperre des Elektrorollstuhls aktiviert und kann nicht benutzt werden.



HINWEIS

Stecker

Ziehen Sie niemals nur das Ladekabel aus der Ladebuchse an der Rollstuhlsteuerung, sondern immer auch aus der Netzsteckdose.



10.5. Ladegerät

Je nach Modell und Konfiguration ist Ihr Elektrorollstuhl entweder mit einem internen oder externen Ladegerät ausgestattet. Genauere Angaben zu Netzanschluss, Spannungsversorgung etc. entnehmen Sie bitte aus den Technischen Daten.



1	Batteriezustand / Ladefortschritt		
2	Power On/Off: Leuchtet, wenn Ladegerät am Netz angeschlossen ist und Spannungsversorgung ok.		
	Alarm:		
2	Dunkel: Kein Alarm vorhanden -> ok		
3	Dauerleuchten: Batteriespannung zu tief.		
	Blinken: Batteriepolung falsch.		



WARNUNG

Ladegerät

Benutzen Sie stets nur das integrierte/mitgelieferte Ladegerät.

Das Ladegerät darf nicht mit Wasser oder ähnlichen Flüssigkeiten in Berührung geraten.

Keinesfalls darf der Elektrorollstuhl mit Wasser abgespritzt werden.

Fehlerhafte/Defekte Kabel und Gehäuse müssen von Fachpersonal umgehend ersetzt werden.

11. Bremsen

Die Motoren des Elektrorollstuhls sind mit automatischen Magnetbremsen ausgestattet, die ein Wegrollen des Elektrorollstuhls verhindern. Diese Bremse kann manuell gelöst werden, wenn es notwendig ist, den Rollstuhl manuell zu bewegen/schieben.



12. Transport

12.1. Haltepunkte

Verwenden Sie zum Transport und Heben die Transportlaschen. Die genauen Positionen der Transportlaschen finden Sie in den jeweiligen Produktinformationen.



VORSICHT

Beschädigung

Auf Grund des hohen Gewichts empfiehlt sich ein mechanisches Anheben mit Gurten.

Achten Sie dabei auf die Gewichtsverteilung.

Vermeiden Sie unbedingt den Rollstuhl an Anbauteilen wie Armlehnen oder Fussstützen anzuheben.

Achten Sie ggf. auf die erhöhte Klemmgefahr.

12.2. Fixierung Rollstuhl

- 1. Rollstuhl ausschalten.
- 2. Bremsen manuell entriegeln (siehe Produktinformation).
- 3. Rollstuhl im Fahrzeug positionieren.
- 4. Bremsen manuell verriegeln (siehe Produktinformation).
- 5. Rollstuhl über die Transportlaschen (siehe Produktinformation) mittels Spanngurten sichern.



WARNUNG

Transportlaschen

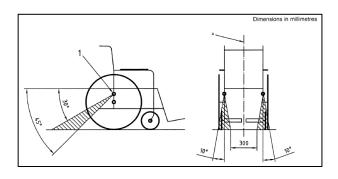
Die Transportlaschen dienen nur zur Sicherung des Elektrorollstuhls am Fahrzeug! Mitfahrende Personen müssen mittels separaten Personenrückhaltesysteme gesichert werden!

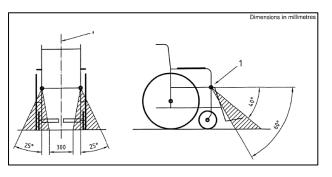


VORSICHT

Beschädigung

Bei der Fixierung des Rollstuhls ist auf Kollisionen mit Anbauteilen zu achten. Unter Umständen ist es notwendig Bauteile zu entfernen (z.B. Beinstütze).







12.3. Fixierung Personen



WARNUNG

Verwendung als Sitz in einem Fahrzeug

Informationen zur Verwendung Ihres Elektrorollstuhls als Sitz in einem Fahrzeug und Auskunft über den Crashtest gem. ISO7176-19, entnehmen Sie dem Kapitel «Produktinformationen».

12.3.1. Allgemein







WARNUNG

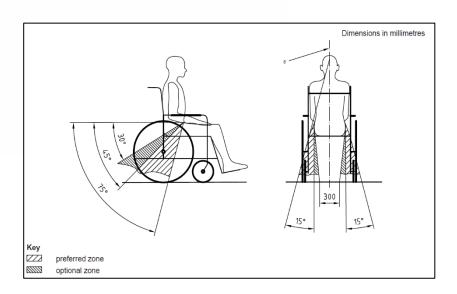
Rückhaltevorrichtung

- Verwenden Sie eine separate 3-Punkte-Rückhalteeinrichtung um den Benutzer sichern.
- Sichern Sie unbedingt sowohl Becken als auch Oberkörper.
- Montage der Gurten im Auto müssen an die dafür vorgesehenen/geeigneten Positionen im Auto erfolgen.
- Verwenden Sie eine geeignete Kopfstütze, welche für den Autotransport vorgesehen ist.
- Verwenden Sie ausschliesslich die für die Person vorgesehenen Rückhaltegurten.
- Pelotten und andere Positionierungselemente genügen nicht als Personenrückhaltesystem.
- Positionierungselemente sollten beim Sitzen in vollem Kontakt mit dem Körper sein.
- Der Oberkörpergurt sollte über die Schultermitte und die Brust geführt werden.
- Die Gurten sollen gespannt am Nutzer anliegen, ohne dessen Komfort zu beeinträchtigen.
- Die Gurten sollen nicht verdreht sein.
- Die Gurtschnalle muss so positioniert sein, dass ein unbeabsichtigtes Lösen während der Fahrt oder bei einem Unfall unmöglich ist.
- Gurthalterungen dürfen nicht durch Rollstuhlkomponenten vom Körper weggehalten werden.



12.3.2. Positionierung Sicherheitsgurt mittels 4-Punkt-Gurtensystem

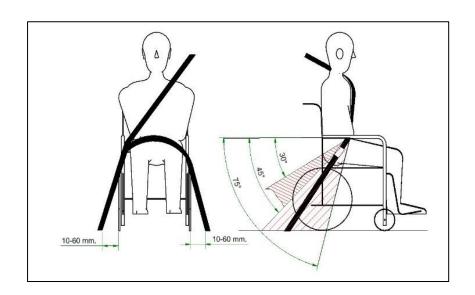
Der Beckengurt sollte tief über die Vorderseite des Beckens verlaufen und somit einen Winkel bilden, der in den bevorzugten oder optionalen Bereich von 30° bis 75° fällt, wie in der Abbildung dargestellt. Ein größerer Winkel innerhalb des bevorzugten Bereichs von 45° bis 75° ist wünschenswert, jedoch nie mehr als 75°.



12.3.3. Positionierung Sicherheitsgurt mittels Dahl-Docking-System

Wenn ein Rollstuhl mit einem Dahl-Andocksystem gesichert wird, sollten die Bodenverankerungspunkte für den Sicherheitsgurt 10 bis 60 mm an der Außenseite der Rollstuhlräder angebracht werden.

Der Beckengurt sollte tief über die Vorderseite des Beckens verlaufen und somit einen Winkel bilden, der in den bevorzugten oder optionalen Bereich von 30° bis 75° fällt, wie in der Abbildung dargestellt. Ein größerer Winkel innerhalb des bevorzugten Bereichs von 45° bis 75° ist wünschenswert, jedoch nie mehr als 75°.





13. Einstellungen

Sämtliche in dieser Bedienungsanleitung aufgeführten Modelle werden seitens SKS Rehab AG und/oder vom Fachhändler vollständig montiert und angepasst an den Nutzer übergeben.



WARNUNG

Einstellungen

Einstellungen und Anpassungen dürfen nur durch ausgebildetes Fachpersonal und durch den Fachhandel durchgeführt werden.

14. Reinigung



WARNUNG

Elektrobauteile

Elektronikbauteile und Kabel dürfen nicht in Kontakt mit Wasser kommen.

Schalten Sie den Rollstuhl zur Reinigung aus.

14.1. Reinigung

Beachten Sie die Angaben des Reinigungs- und Desinfektionsmittelherstellers. Falls erforderlich, verwenden Sie geeignete Schutzkleidung, wie Kittel, Schutzbrille und Handschuhe.

Grobe Verschmutzungen des Medizinproduktes sind unmittelbar nach der Anwendung zu entfernen. Rahmenteile und Verkleidungen können mit einem feuchten Tuch gereinigt werden. Bei hartnäckigen Verschmutzungen können Sie ein mildes, haushaltsübliches Reinigungsmittel verwenden. Achten Sie darauf, alle Oberflächen des Produktes gründlich zu säubern. Reinigungsmittelrückstände können anschliessend mit einem feuchten Tuch entfernt werden.

Polsterteile können per Handwäsche bei 30 °C mit einem milden, haushaltsüblichen Waschmittel gereinigt werden. Spülen Sie anschliessend gründlich nach und lassen Sie die Polster an der Luft trocknen.

Überprüfen Sie anschliessend, dass alle Verschmutzungen und Beläge vollständig entfernt wurden.

Verwenden Sie keine Scheuermittel, ätzende Substanzen, Säuren oder Bleiche. Reinigungsmittel auf Basis von Chlor, Aceton oder Benzol dürfen nicht verwendet werden.

Verwenden Sie keine Hochdruck- oder Dampfreiniger.

14.2. Desinfektion

Beachten Sie die Konzentration und Einwirkzeiten des Desinfektionsmittelherstellers. Das Produkt eignet sich zur Sprüh- und Wischdesinfektion mit haushaltsüblichen Desinfektionsmitteln. Alle Flächen sind mit einem mit Desinfektionsmittel angefeuchteten, sauberen Tuch abzuwischen. Benetzten Sie das Produkt gleichmässig mit Desinfektionsmittel. Spülen Sie das Desinfektionsmittel nicht nach und lassen Sie das Produkt an der Luft trocknen. Anschliessend ist das Produkt auf Sauberkeit und Beschädigungen zu überprüfen.

Verwenden Sie ein VAH-gelistetes Desinfektionsmittel, beispielsweise Bacillol AF von Paul Hartmann AG (www.hartmann.de).



15. Service/Wartung

Ihr Rollstuhl ist ein robustes, für den Alltag konzipiertes Transportgerät. Dennoch sind kleinere, regelmässige Wartungsarbeiten unumgänglich. Führen Sie die in der folgenden Liste aufgeführten Arbeiten regelmässig durch, Ihr Rollstuhl wird es Ihnen mit Zuverlässigkeit und längerer Lebensdauer danken. Einmal jährlich ist Ihr Rollstuhl von Ihrem Fachhändler überprüfen zu lassen.

Tätigkeit		wöchentlich	monatlich	jährlich
Bereifung	Luftdruck vorne und hinten überprüfen	•		
Bereifung	Befestigungsschrauben auf festen Sitz prüfen	•		
Bereifung	Lenkräder auf Drehbarkeit prüfen		•	
Chassis	Schrauben auf festen Sitz prüfen		•	
Chassis	Kippschutzrollen Befestigung und Funktion prüfen	•		
Federung	Funktion prüfen		•	
Sitzeinheit	Sämtliche Elemente auf festen Sitz prüfen		•	
Sitzeinheit	Funktionsprüfung von Sitzverstellungen mechanisch und elektrisch		•	
Fahren	Fahrverhalten prüfen		•	
Bremsen	Motorenbremsen prüfen. Ist der Stuhl gebremst, wenn er im Stillstand ist?	•		
Bremsen	Bremsentriegelung prüfen			
Beleuchtung	Funktion der Beleuchtung, Blinker und Warnblinker prüfen			
Elektrik	Kabel und Stecker auf Isolationsschäden prüfen		•	
Batterien	Kapazitätstest			•

Aus Sicherheitsgründen muss einmal jährlich eine Inspektion/Wartung durch einen ausgewiesenen Fachhändler gemäß dem Wartungsprotokoll von SKS Rehab durchgeführt werden.

Diese ist verfügbar unter SKS Rehab | Kundenservice | Downloads (sks-rehab.com).



16. Störungsbehebung



WARNUNG

Schwerwiegende Störungen

Falls schwerwiegende Störungen an dem Elektrorollstuhl vorliegen welche die Sicherheit beeinträchtigen, legen Sie den Stuhl umgehend still.

Bei Störungen, welche über das Display angezeigt werden, finden Sie unter "Fehlermeldungen" eine Auswahl der gängigsten Fehler und deren Bedeutung.

Falls Sie den Fehler nicht identifizieren können, hilft Ihnen Ihr Fachhändler oder Ihre Kundendienststelle gerne weiter.

17. Garantie

Unter die Garantie fallen nur Mängel, die sich nachweislich auf Material- oder Herstellungsfehler zurückführen lassen

Batterien, Bereifung, Sitzpolster unterliegen bei Benutzung einem entsprechenden Verschleiss / Verbrauch und fallen nicht unter die Garantie!

Die Garantie erlischt in folgenden Fällen:

- Nichtbeachtung der Bedienungsanleitung
- Unsachgemäss durchgeführte Reparaturen
- Technische Änderungen
- Ergänzungen und Montage von nicht genehmigten Anbauteilen
- Unsachgemässe Handhabung

Für den Rollstuhl übernehmen wir eine Garantie von 2 Jahren auf die Rahmenteile sowie auf die Anbauteile.

18. Wiedereinsatz

Die Elektrorollstühle der SKS-Rehab AG sind für den Wiedereinsatz konzipiert. Bei der Weitergabe des Rollstuhls denken Sie bitte daran, sämtliche für eine sichere Handhabung notwendigen technischen Unterlagen dem neuen Nutzer zu übergeben. Der Rollstuhl muss durch autorisierte Fachhändler gereinigt, ggf. desinfiziert und komplett überprüft und angepasst werden.

19. Entsorgung

Wenn Ihr Rollstuhl ausgedient hat und nicht mehr in Stand gesetzt werden kann, dann muss das Fahrzeug ordnungsgemäss entsorgt werden. Die Entsorgung hat gemäss den lokalen gesetzlichen Bestimmungen und Vorschriften zu erfolgen. Insbesondere gelten Batterien und Elektronik als Sondermüll. Wenden Sie sich für die Entsorgung an Ihren Fachhändler.



Seit über 50 Jahren sind wir auf dem Reha-Markt unterwegs, im ständigen Austausch in einem Netzwerk von Kunden, Fachhändlern, Therapeuten, Ärzten. Wichtige Impulse, die unser Team weiterbringen.

Apropos Team: Wir sind ein zusammengewürfelter Haufen mit einer Menge Ideen und Know-how. Zusammen kommen: viel Erfahrung und Verständnis, technische Expertise und solides Handwerk. Ein intensiver Austausch kombiniert mit dem Willen zur Produktoptimierung macht den Unterschied. Er beschreibt unser Manufaktur-Mindset, das sich in der Qualität unserer Produkte widerspiegelt. Und in den vielen kleinen Detaillösungen.

ÜBERALL MOBIL – DRINNEN UND DRAUSSEN

KOMPAKTE AUSSENMASSE – KOMMT ÜBERALL DURCH

MODULARER AUFBAU – JEDER IST ANDERS

SUPER FAHREIGENSCHAFTEN – WENDIG UND SCHNELL

KOMFORTABEL – ERGONOMISCHES DESIGN



SKS REHAB AG Im Wyden CH-8762 Schwanden sks@sks-rehab.ch +41 55 647 35 85 SKS REHAB AG Hermann-Kolb-Strasse 35b D-90475 Nürnberg service-de@sks-rehab.com +49 911 988 12 112