ELEKTROROLLSTÜHLE

Gebrauchs-anleitung

Swiss
Viva Junior
Swiss
Viva Junior M
Swiss
Viva Junior F
Swiss
Viva Junior S
Swiss
Viva Plus
Swiss
Viva Grand
Swiss
Viva Grand S
Swiss
Viva Grand M
Swiss
Viva Grand SM
Swiss
Viva Grand F

SKS REHAB

Unsere Produkte sind CE zertifiziert.

1. Inhalt

2. Dokumentinformationen 4
3. Herstellerinformationen 4
4. Vorwort 5
5. Zweckbestimmung 6
5.1. Medizinische Zweckbestimmung 6
5.2. Indikation 6
5.3. Kontraindikation 6
6. Sicherheitshinweise 7
6.1. Symboldefinition 7
6.2. Warnhinweise 8
6.3. Vorsichtsmassnahmen 9
7. Produktinformationen 10
7.1. Spezifische Produktdaten 10
7.2. Lieferumfang 10
7.3. Materialien 11
7.4. Umgebungsbedingungen 11
7.5. Lebensdauer 11
7.6. Swiss VIVA 12
7.6.1. Technische Daten 13
7.7. Swiss VIVA PLUS 15
7.7.1. Technische Daten 16
7.8. Swiss VIVA Junior 18
7.8.1. Technische Daten 19
7.9. Swiss VIVA Grand 21
7.9.1. Technische Daten 22
7.10. Swiss VIVA Grand S 24
7.10.1. Technische Daten 25
7.11. Swiss VIVA S 27
7.11.1. Technische Daten 28
7.12. Swiss VIVA Grand M 30
7.12.1. Technische Daten 31
7.13. Swiss VIVA Junior S 33
7.13.1. Technische Daten 34
7.14. Swiss VIVA Grand S (M) 36
7.14.1. Technische Daten 37
7.15. Swiss VIVA Grand F 39
7.15.1. Technische Daten 40
7.16. Swiss VIVA Junior M 42
7.16.1. Technische Daten 43
7.17. Swiss VIVA Junior F 45
7.17.1. Technische Daten 46
8. Fahren 48
8.1. Kontrolle 48
8.2. Transfer 49
8.2.1. Von Vorn 49
8.2.2. Von der Seite 49
8.3. Fahren 50
8.4. Fahren in Steigungen und Gefälle 51
8.5. Überwinden von Hindernissen 51
8.6. Fahren in Fahrzeugen 52
8.7. Fahren mit Gyro 52
8.8. Anhalten/Parken/Aussteigen 52
8.9. Schieben von Hand 52

9. Bedienung R-Net (Curtiss-Wright) 53
9.1. Bedienpult CJSM 54
9.1.1. Einstellungsmenü CJSM 55
9.2. Bedienpult CJSM2/Omni2 56
9.2.1. Einstellungsmenü CJSM2/Omni2 57
9.2.2. Bluetooth CJSM2/Omni2 59
9.2.3. Infrarot CJSM2/Omni2 62
9.3. Wegfahrsperre 65
9.3.1. Wegfahrsperre aktivieren 65
9.3.2. Wegfahrsperre deaktivieren 65
9.4. Anzeigen 66
9.5. Fehlermeldungen 67
10. Bedienung enAble X1 (Curtis Instruments) 71
10.1. Bedienpult HCS (Hand Control Standard) 72
10.2. Displaymodul (DM) 73
10.3. Tag / Nacht – Modus 74
10.4. USB-C Steckplatz 74
10.5. Wegfahrsperre 74
10.5.1. Wegfahrsperre aktivieren 74
10.5.2. Wegfahrsperre deaktivieren 74
10.6. Weitere Informationen zum System eX1 75
10.7. Fehlermeldungen 76
11. Batterien/Ladegerät 83
11.1. Ladegrundsätze 83
11.2. Ladedauer 83
11.3. Batteriekapazität 83
11.4. Ladevorgang 84
11.4.1. Ladevorgang mit internem Ladegerät 84
11.4.2. Ladevorgang mit externem Ladegerät 84
11.5. Ladegerät 85
12. Bremsen 85
13. Transport 86
13.1. Haltepunkte 86
13.2. Fixierung Rollstuhl 86
13.3. Fixierung Personen 87
13.3.1. Allgemein 87
13.3.2. Positionierung Sicherheitsgurt mittels 4-Punkt-Gurtensystem 88
13.3.3. Positionierung Sicherheitsgurt mittels Dahl-Docking-System 88
14. Einstellungen 89
15. Reinigung 89
15.1. Reinigung 89
15.2. Desinfektion 89
16. Service/Wartung 90
16.1. Anzugsdrehmoment Schrauben 90
17. Störungsbehebung 91
18. Garantie 91
19. Wiedereinsatz 91
20. Entsorgung 91

2. Dokumentinformationen

Ausstellungsdatum: 2025-08-19
Revision: C
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 Innen- und 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:
    - Lähmungen
    - 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)
- biokompatibel
- flammhemmend

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

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

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

WARNUNG

Korrosionsgefahr

Nicht alle Oberflächen der verbauten Komponenten sind beständig gegenüber Harnsäure (Urin) oder anderen säurehaltigen Flüssigkeiten und Chloriden. Kontakt mit diesen Flüssigkeiten kann zu Korrosion und Rostbildung führen.

HINWEIS

Materialen

Angaben können je nach Ausführung und Zusatzoptionen abweichen.

7.4. Umgebungsbedingungen

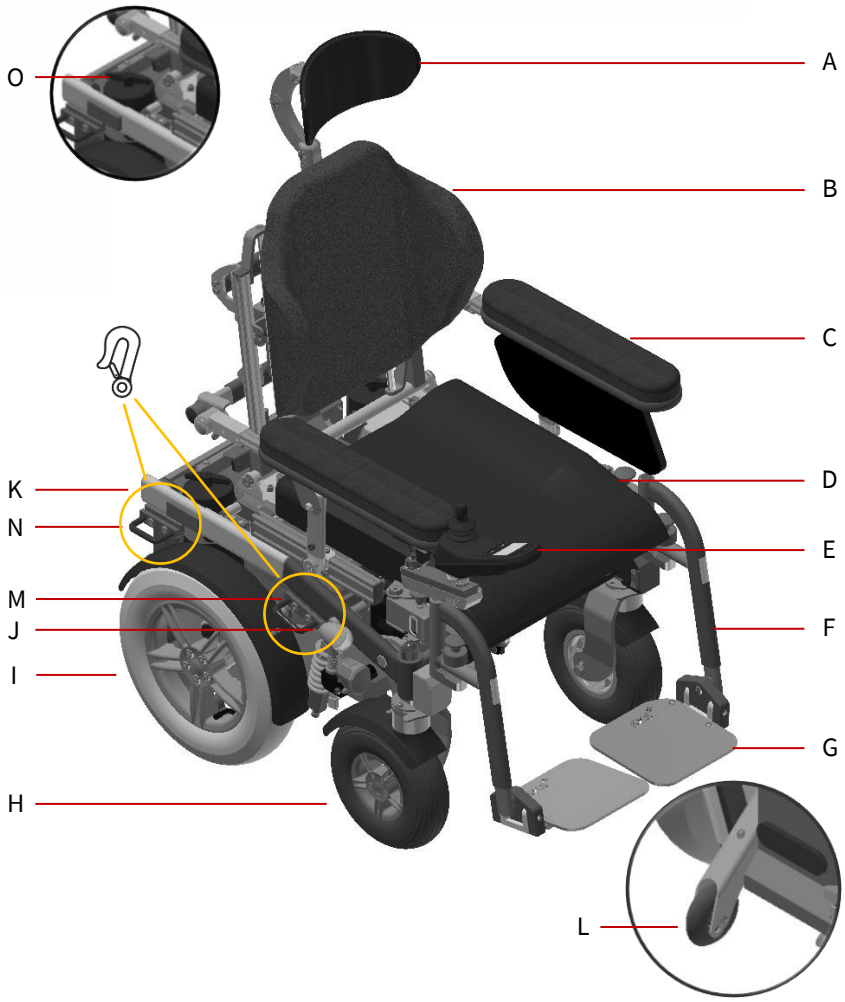
Lagertemperatur:	-40°C – +65°C
Luftfeuchtigkeit Lagerung:	max. 60%
Betriebstemperatur:	-15°C – +40°C
Luftfeuchtigkeit Betrieb:	max. 80%
Umgebungsdruck:	ca. 1013hPa

7.5. Lebensdauer

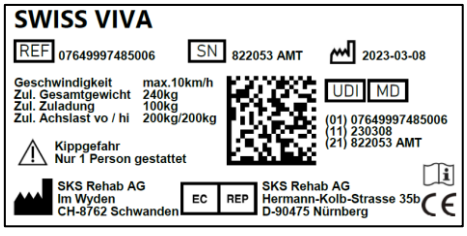
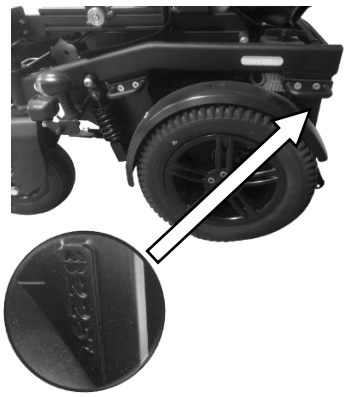
Die zu erwartende Lebensdauer des Produktes liegt bei 5-10 Jahren.

7.6. Swiss VIVA

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



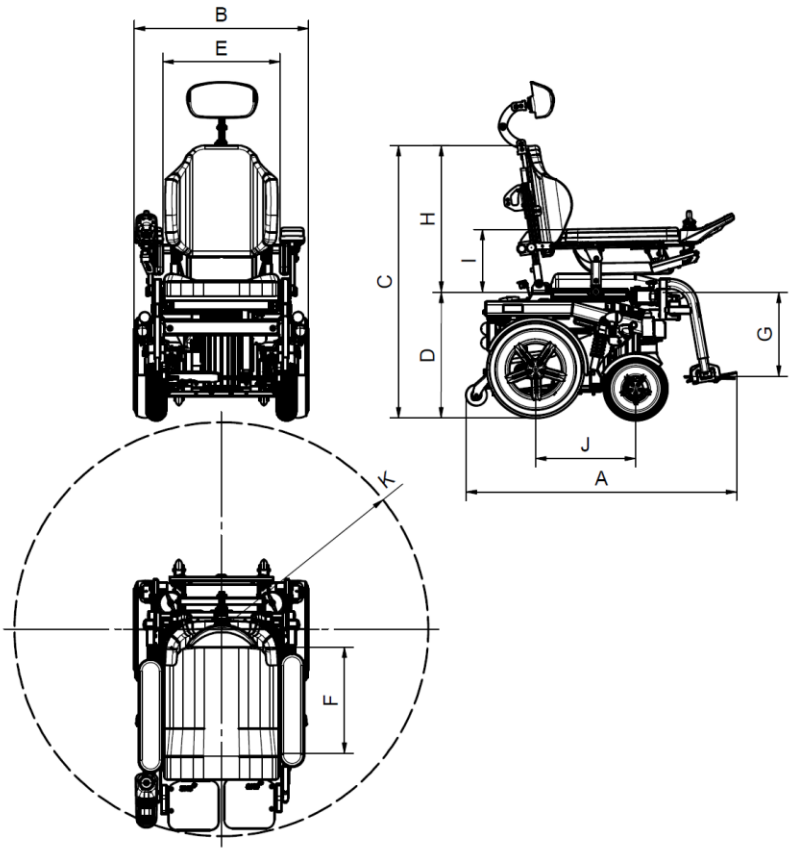
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Kippschutzrollen
M. Transportlasche vorne
N. Transportlasche hinten
O. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.6.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA	
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]	-
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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	137
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	-
Benutzergewicht max.	[kg]	100
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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	[-]	20% / 12°
Stabilität – statisch – bergab	[-]	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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	-
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0-27
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90-150
Kniewinkel	[°]	90-180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

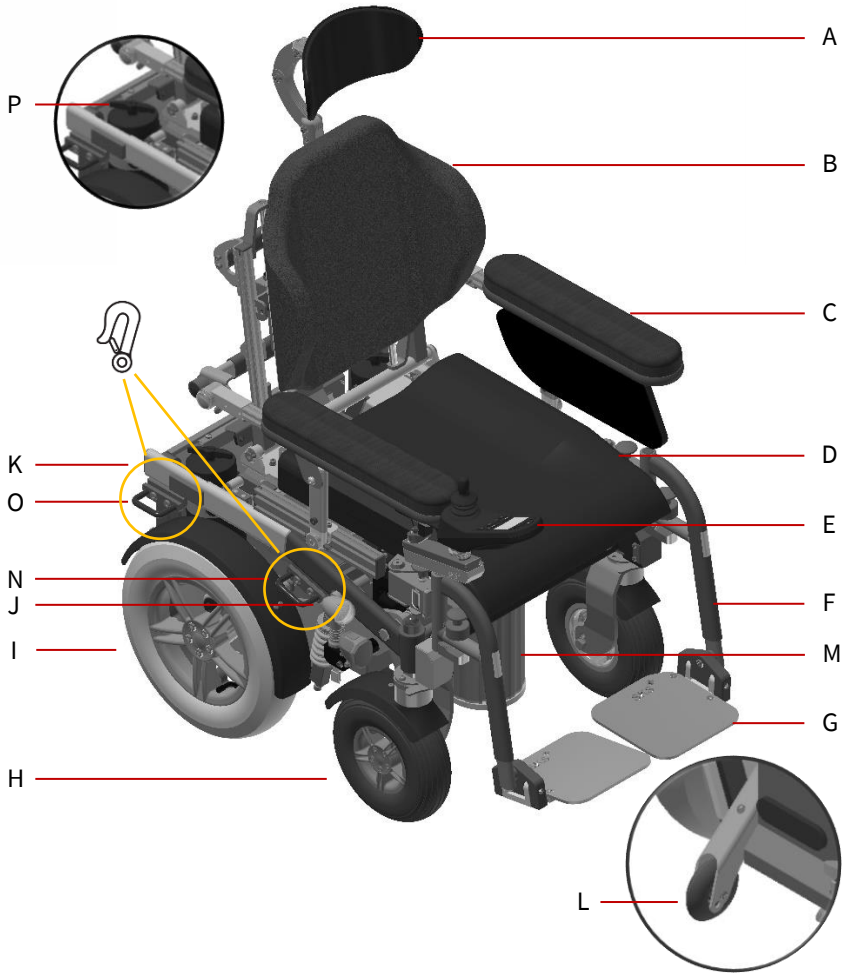
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz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



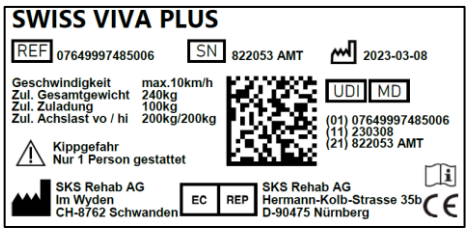
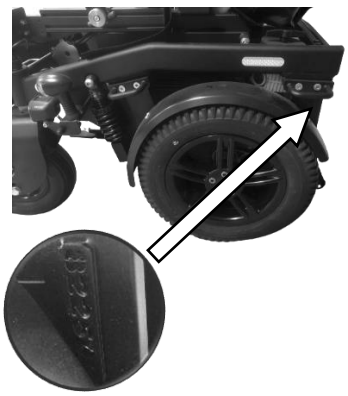
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.7. Swiss VIVA PLUS

Modell:	Swiss VIVA PLUS
Artikelnummer:	004.40.4001
UDI-DI:	07649997485006
Anwendungsklasse:	B



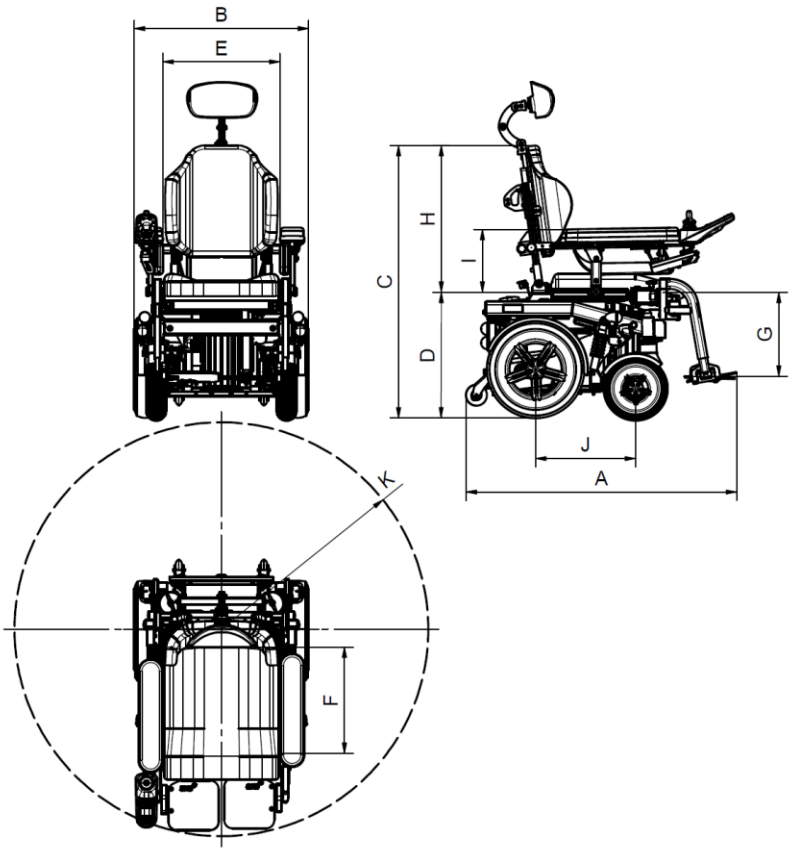
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Kippschutzrollen
M. Lift
N. Transportlasche vorne
O. Transportlasche hinten
P. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.7.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA PLUS	
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]	-
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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	-
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	152
Benutzergewicht max.	[kg]	100
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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	[-]	20% / 12°
Stabilität – statisch – bergab	[-]	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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	270
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0-27
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90-150
Kniewinkel	[°]	90-180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

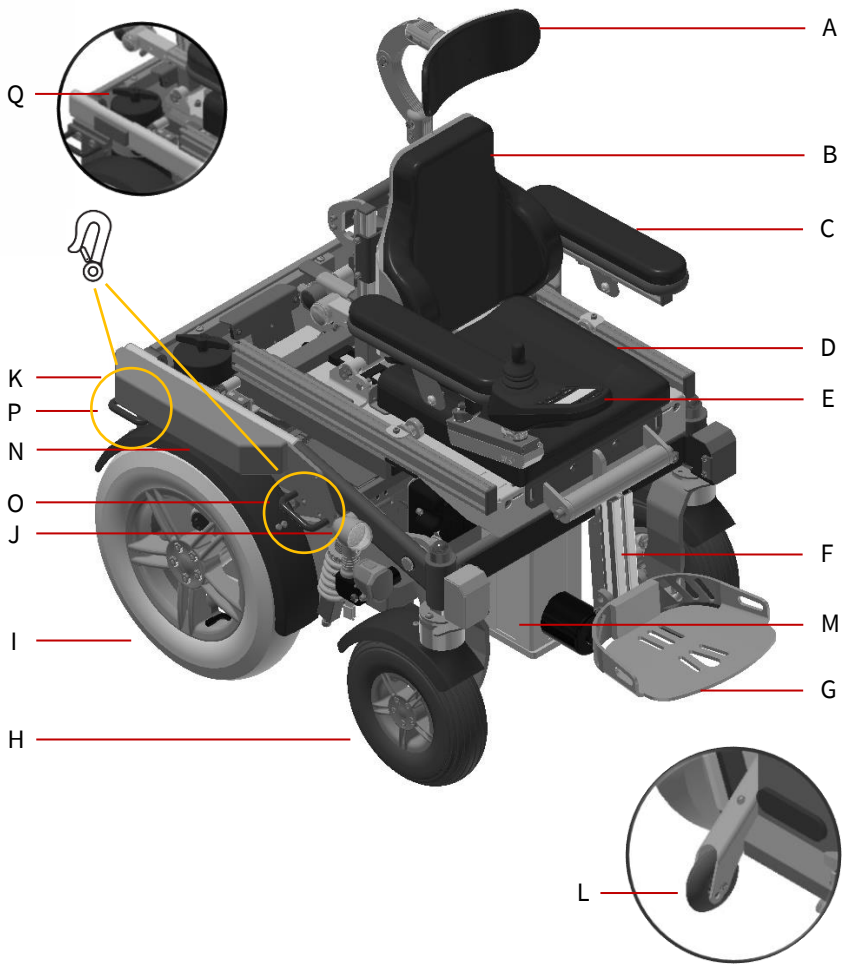
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz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



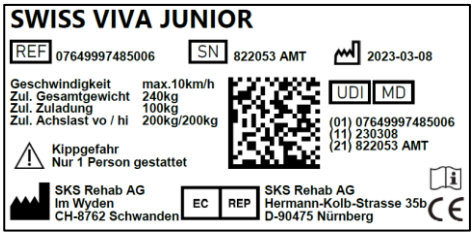
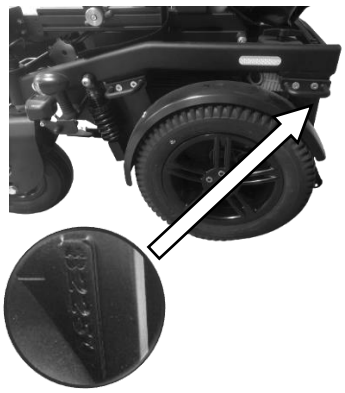
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.8. Swiss VIVA Junior

Modell:	Swiss VIVA Junior
Artikelnummer:	004.40.4002
UDI-DI:	07649997485006
Anwendungsklasse:	B



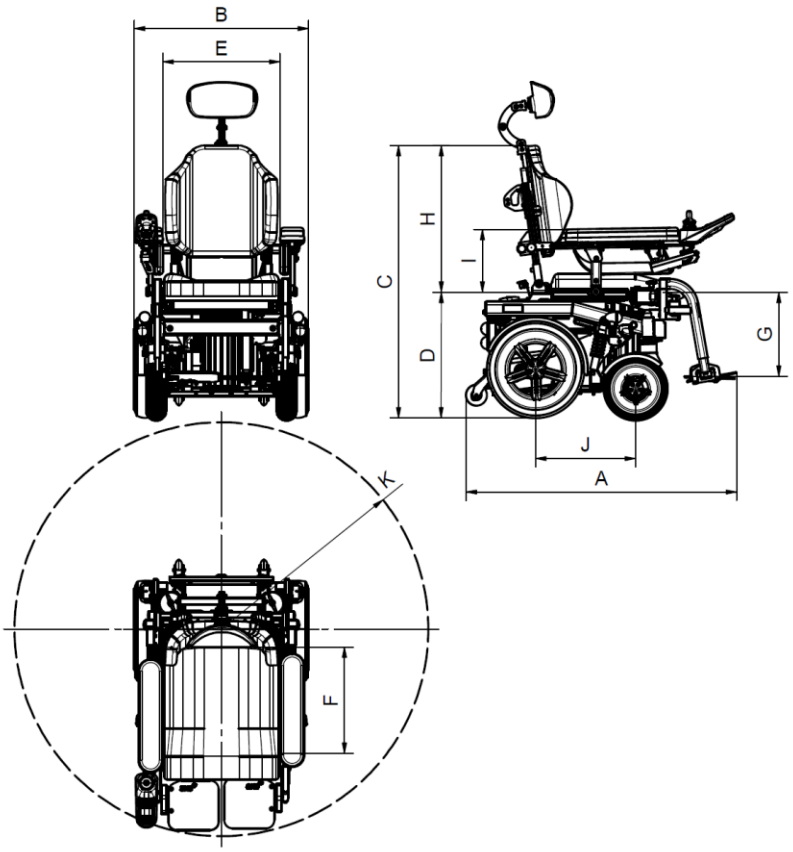
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Kippschutzrollen
M. Lift
N. Traktionsgewicht
O. Transportlasche vorne
P. Transportlasche hinten
Q. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.8.1. 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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	125
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	140
Benutzergewicht max.	[kg]	100
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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	[-]	20% / 12°
Stabilität – statisch – bergab	[-]	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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	270
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0-27
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90-150
Kniewinkel	[°]	90-180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

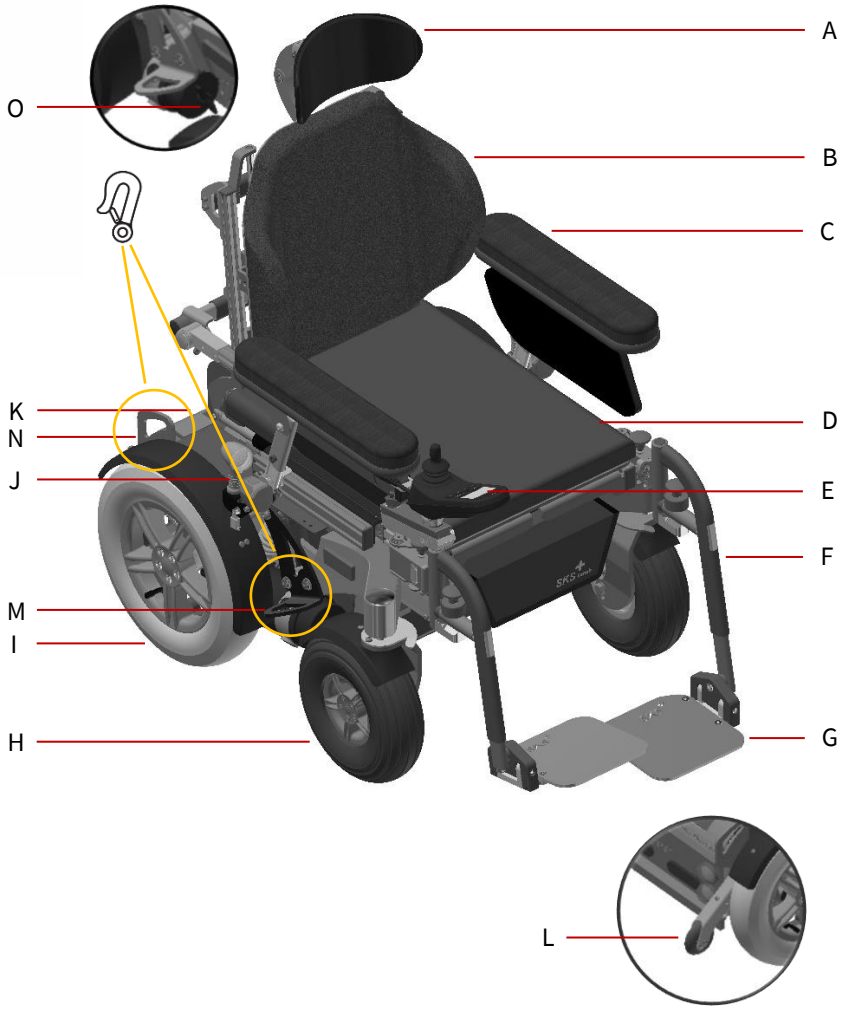
Hauptsicherung	[A]	150
Systemspannung	[VDC]	24
Beleuchtung vorne	[VDC]	24
Beleuchtung hinten	[VDC]	24
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz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



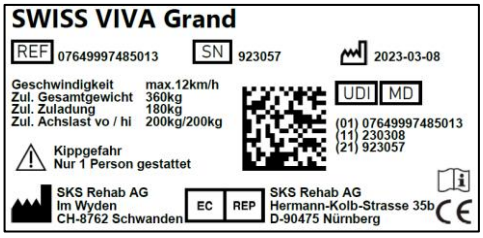
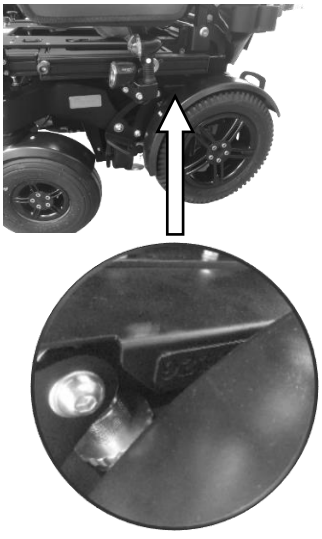
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.9. Swiss VIVA Grand

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



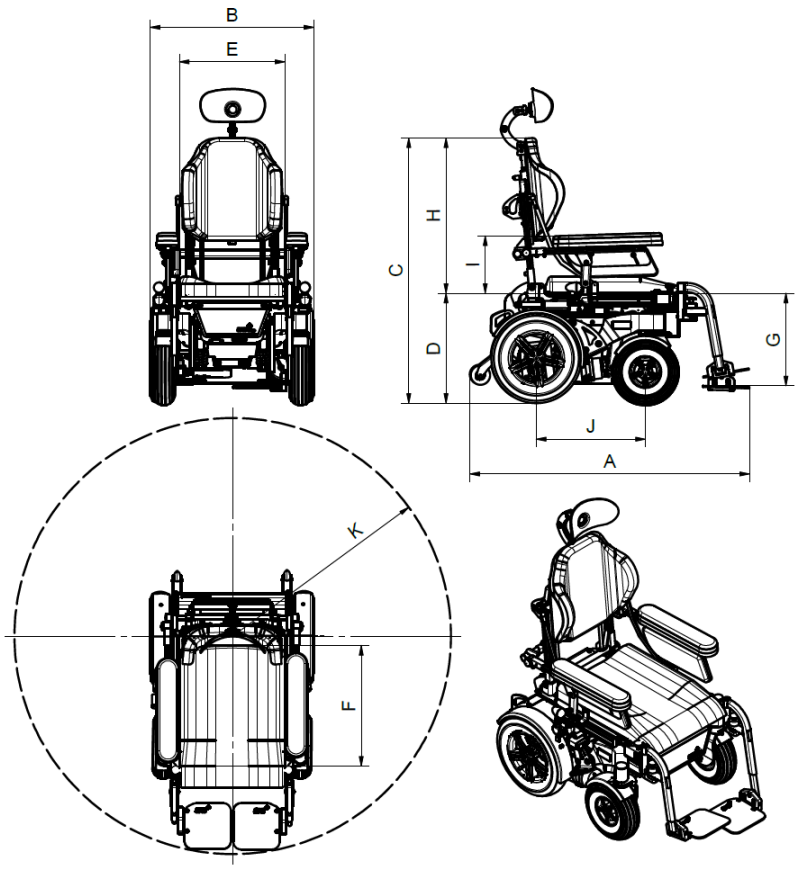
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Kippschutzrollen
M. Transportlasche vorne
N. Transportlasche hinten
O. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.9.1. 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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	178
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	195
Benutzergewicht max.	[kg]	180
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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]	80
Bodenfreiheit	[mm]	60
K: Wenderadius	[mm]	980
Reichweite	[km]	35-40
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0-40
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	82-153
Kniewinkel	[°]	90-180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

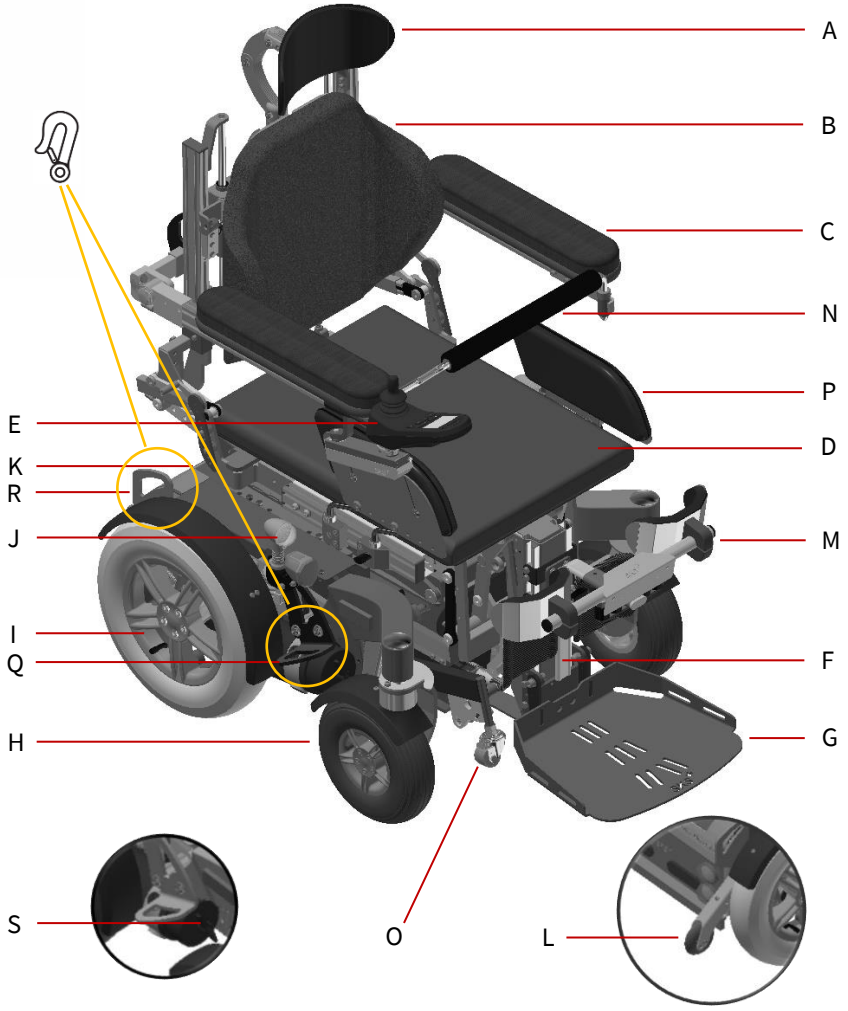
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/76Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/66Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 24	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A, 50/60Hz	
Ladegerät – Ladeanschluss	[-]	24VDC, 8A	
Betätigungskräfte			
Joystick und Tasten	[N]	< 3	
Antriebsbremse entkoppeln	[N]	< 65	
Transport			
Transportlaschen	[-]	ja	
EZ-Lock	[-]	optional	
DAHL-Docking MK II	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19
4-Punkt-Gurtensystem	[-]	optional	Crashgetestet gem. ISO7179-19



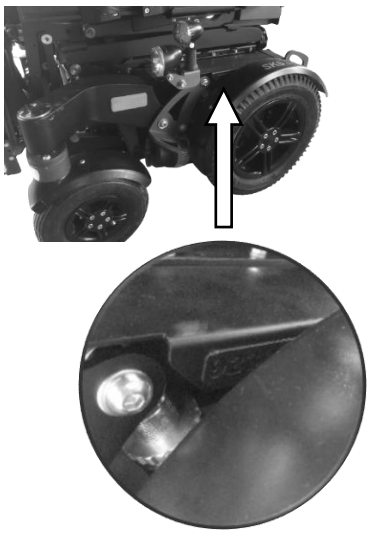
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.10. Swiss VIVA Grand S

Modell:	Swiss VIVA Grand S
Artikelnummer:	005.40.4010
UDI-DI:	07649997485020
Anwendungsklasse:	B



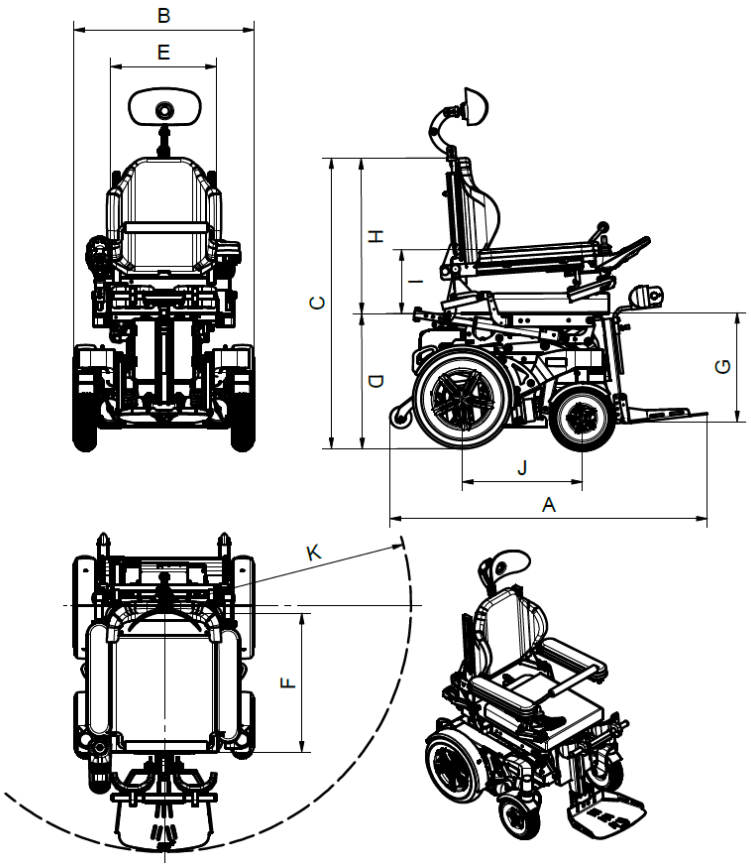
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Kippschutzrollen
M. Knieschliesser
N. Retraktionsbügel
O. Stützrollen
P. Oberschenkelführung
Q. Transportlasche vorne
R. Transportlasche hinten
S. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.10.1. 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]	250-320
J: Radstand	[mm]	420
Anmerkung: Die Abmasse können je nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	198
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	217
Benutzergewicht max.	[kg]	120
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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]	35-40
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	120
Sitzneigung – positiv	[°]	0-30
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90-150
Kniewinkel	[°]	90-172
Stehfunktion	[-]	ja
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

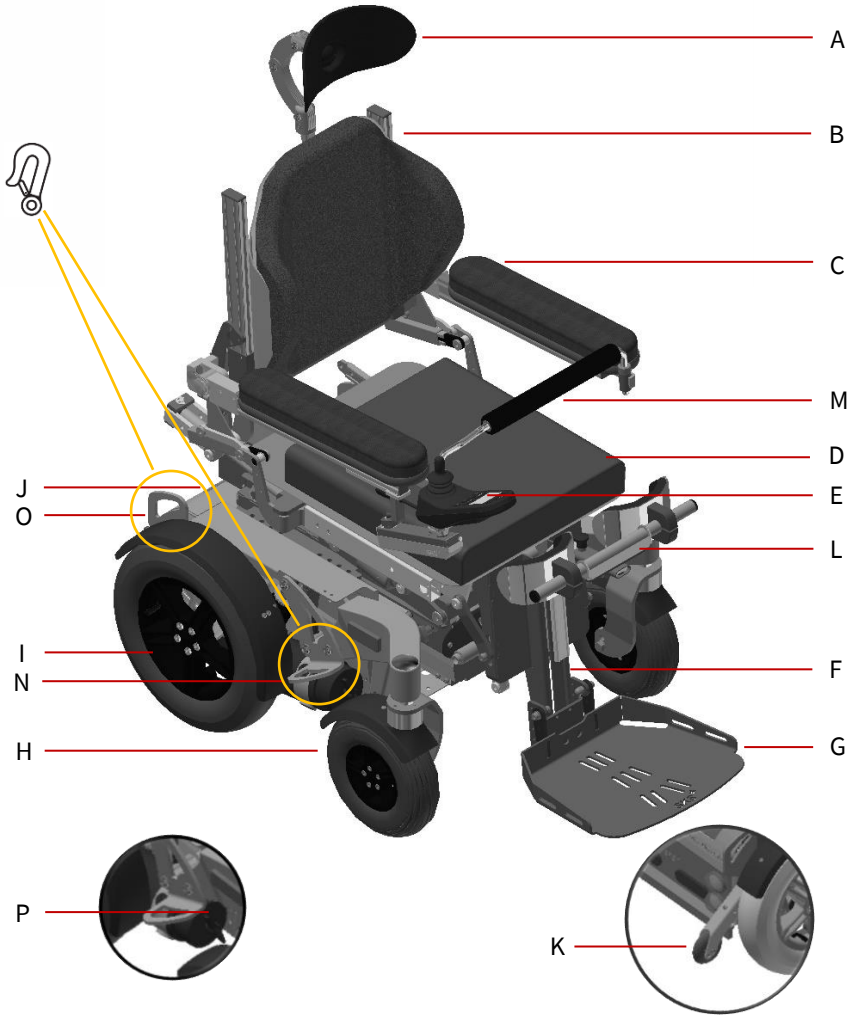
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/76Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/66Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 24	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A,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



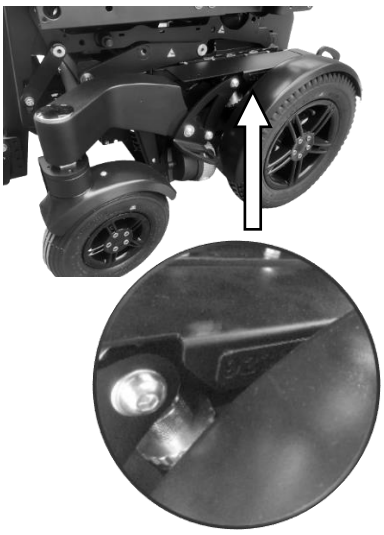
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.11. Swiss VIVA S

Modell:	Swiss VIVA S
Artikelnummer:	005.40.4013
UDI-DI:	07649997485020
Anwendungsklasse:	B



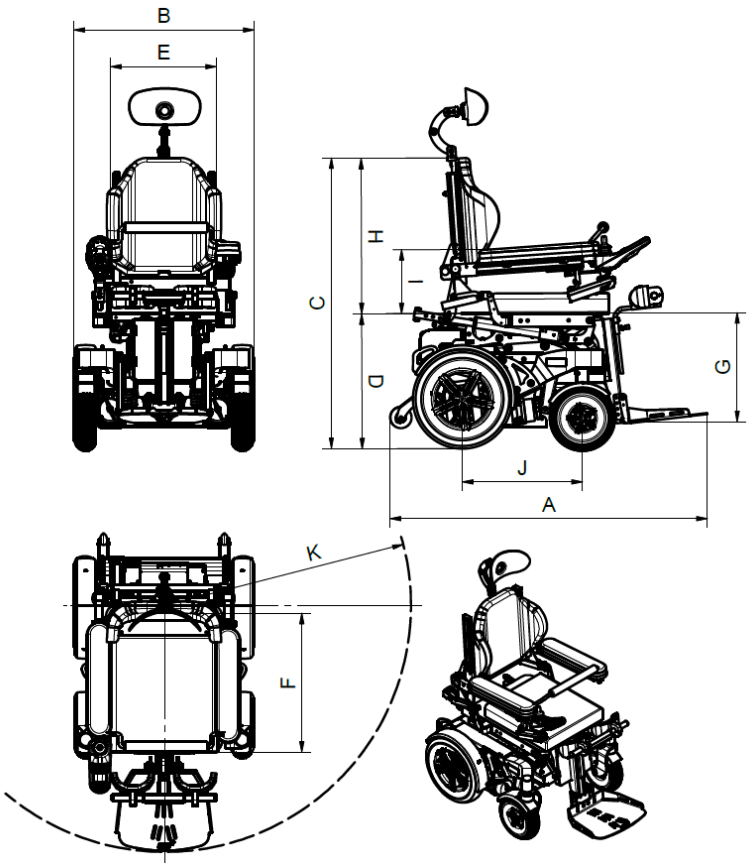
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze manuell
G. Fussplatte
H. Lenkrad
I. Antriebsrad
J. Chassis
K. Kippschutzrollen
L. Knieschliesser
M. Retraktionsbügel
N. Transportlasche vorne
O. Transportlasche hinten
P. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.11.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA 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]	-
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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	165
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	-
Benutzergewicht max.	[kg]	100
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	-
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0-30
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90-150
Kniewinkel	[°]	-
Stehfunktion	[-]	ja
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00-8
Abmessungen - Lenkräder	["]	2.80/2.5-4
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0-2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

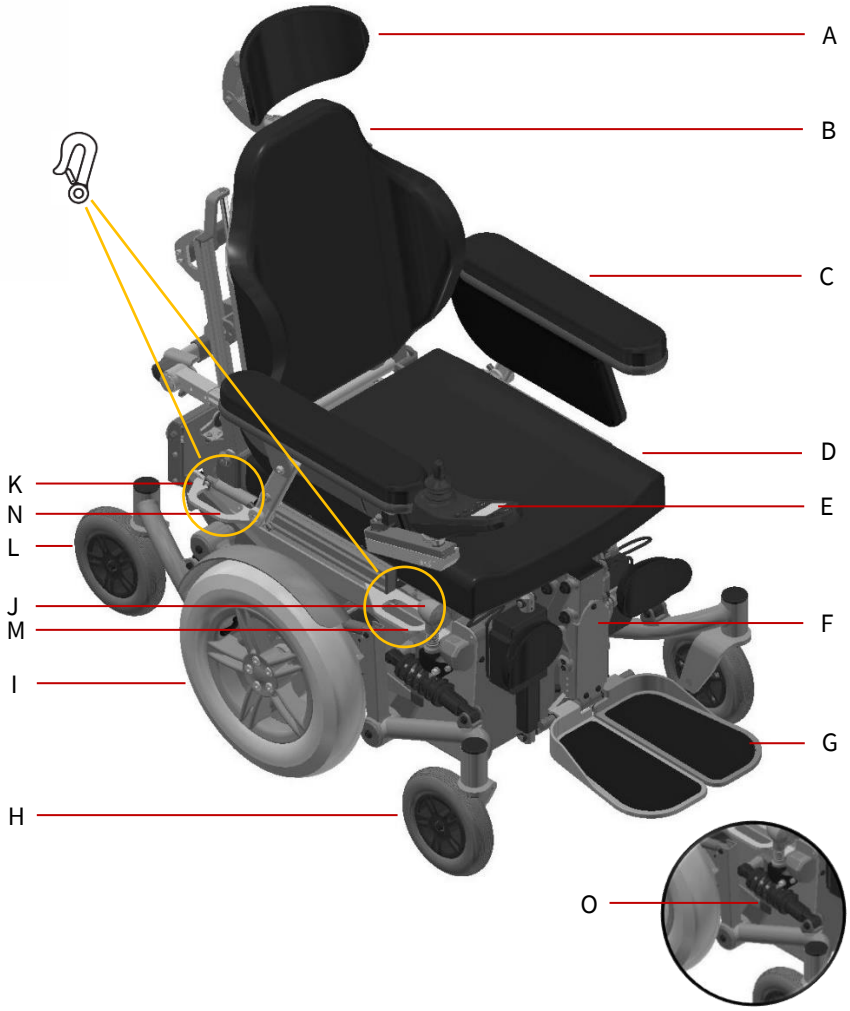
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 350	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A,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



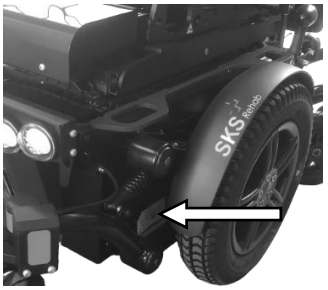
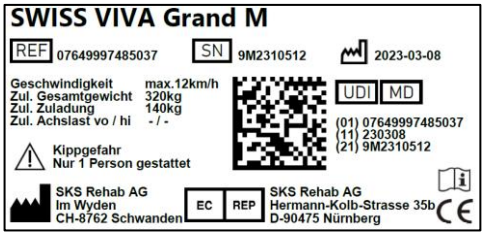
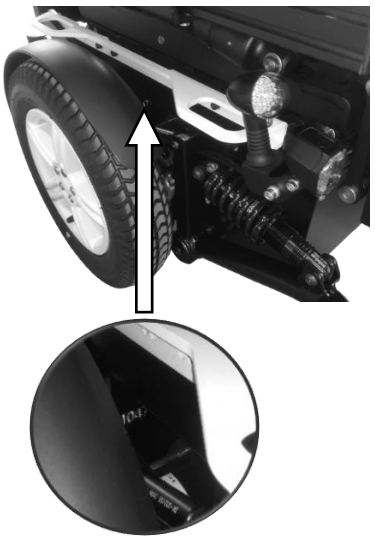
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.12. Swiss VIVA Grand M

Modell:	Swiss VIVA Grand M
Artikelnummer:	005.40.4005
UDI-DI:	07649997485037
Anwendungsklasse:	B



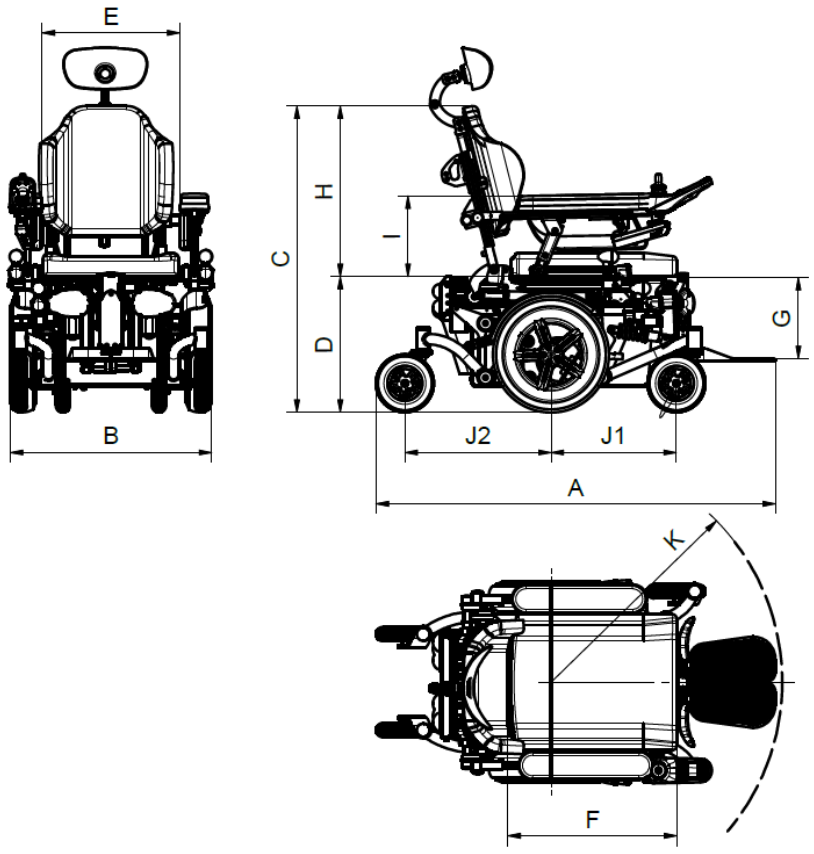
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad vorne
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Lenkrad hinten
M. Transportlasche vorne
N. Transportlasche hinten
O. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.12.1. 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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	166
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	190
Benutzergewicht max.	[kg]	140
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0 - 40
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	82 - 153
Kniewinkel	[°]	90 - 180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

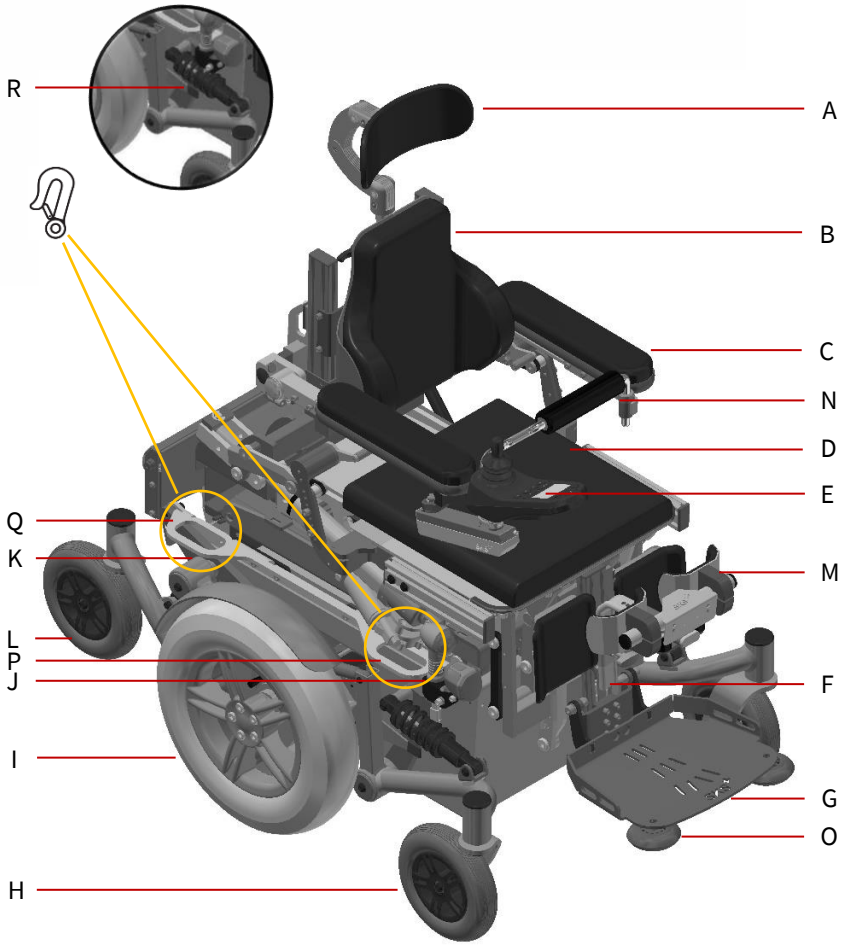
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A,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



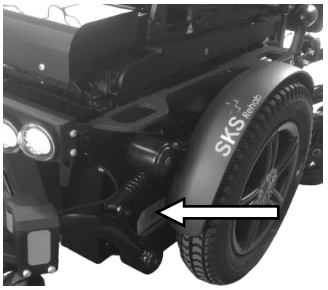
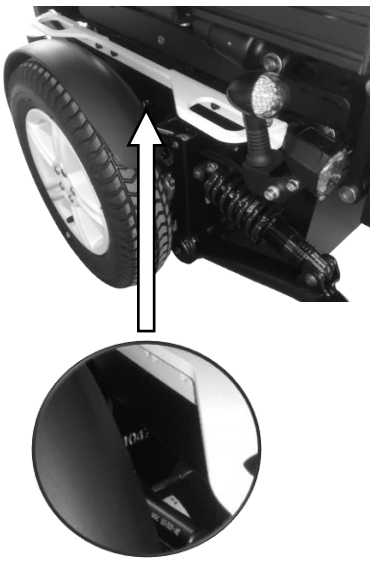
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.13. Swiss VIVA Junior S

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



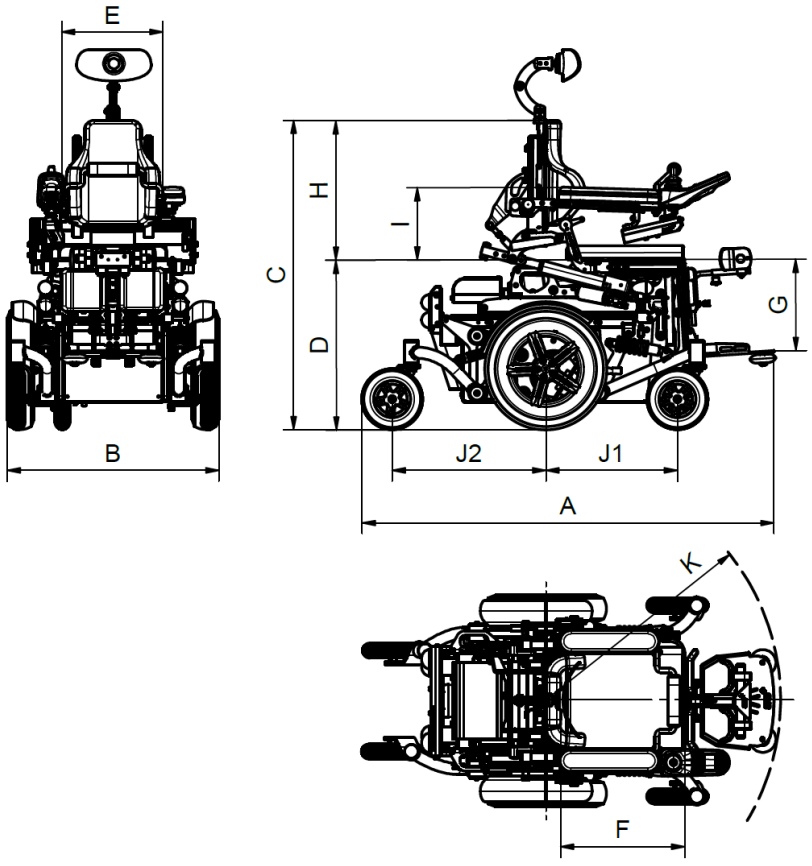
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad vorne
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Lenkrad hinten
M. Knieschliesser
N. Retraktionsbügel
O. Kollisionsschutz
P. Transportlasche vorne
Q. Transportlasche hinten
R. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.13.1. 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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	-
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	196
Benutzergewicht max.	[kg]	75
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0 - 45
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90 - 133
Kniewinkel	[°]	90 - 172
Stehfunktion	[-]	ja
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

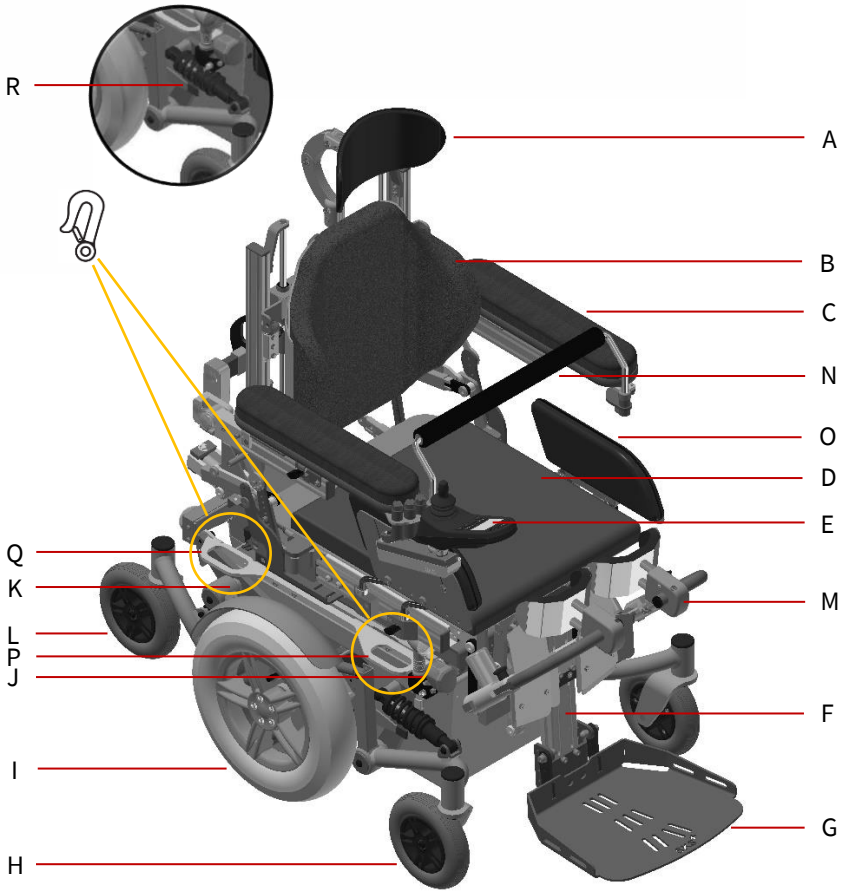
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A,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



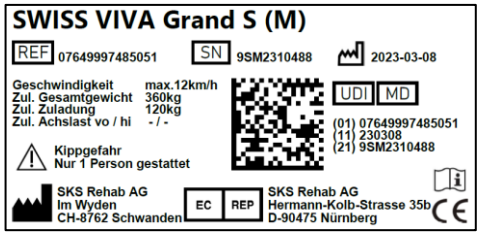
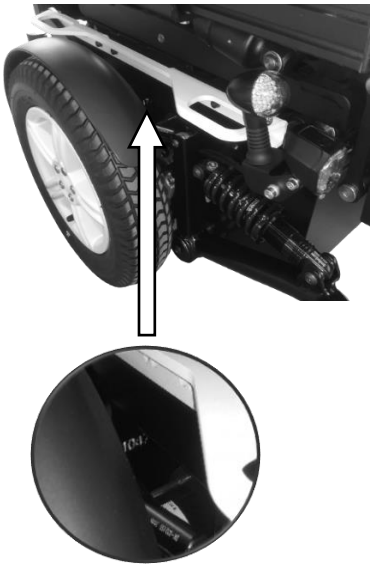
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.14. Swiss VIVA Grand S (M)

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



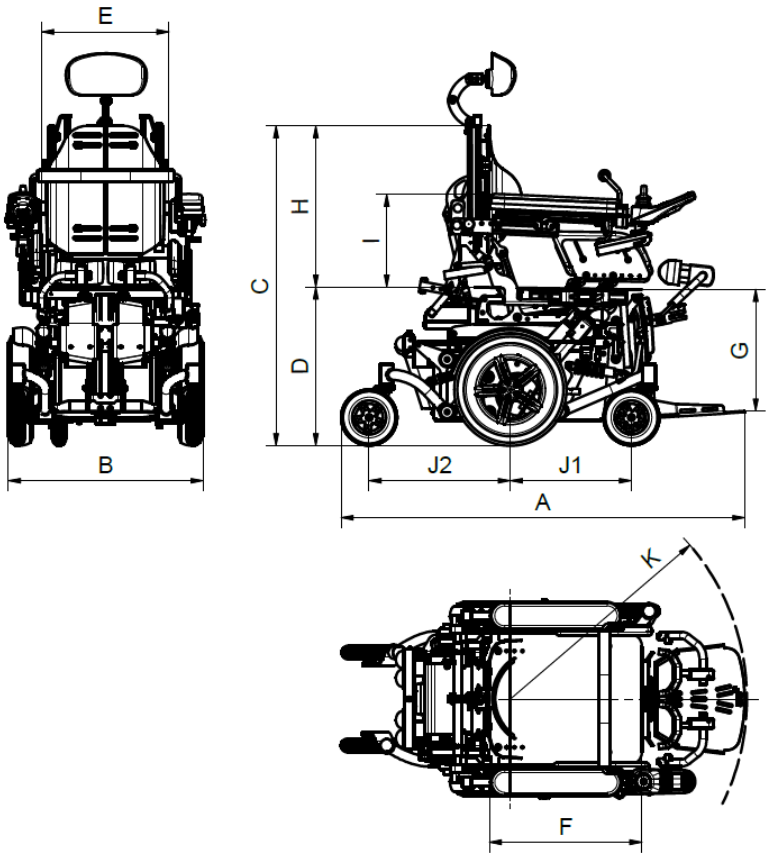
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad vorne
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Lenkrad hinten
M. Knieschliesser
N. Retraktionsbügel
O. Oberschenkelführung
P. Transportlasche vorne
Q. Transportlasche hinten
R. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.14.1. 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]	250-320
J: Radstand	[mm]	J1: 380 / J2: 440
Anmerkung: Die Abmasse können je nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	188
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	207
Benutzergewicht max.	[kg]	120
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	120
Sitzneigung – positiv	[°]	0-30
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	90-150
Kniewinkel	[°]	90-172
Stehfunktion	[-]	ja
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

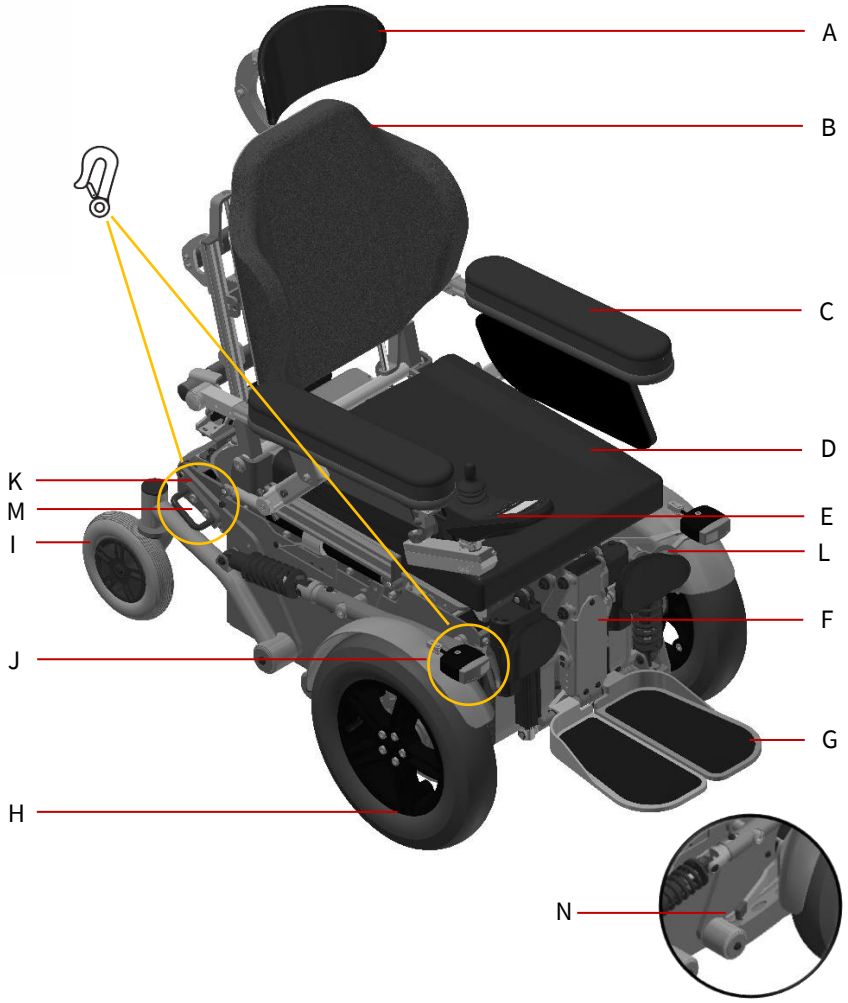
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A,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



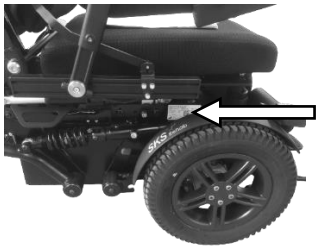
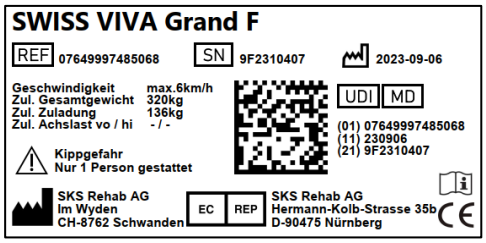
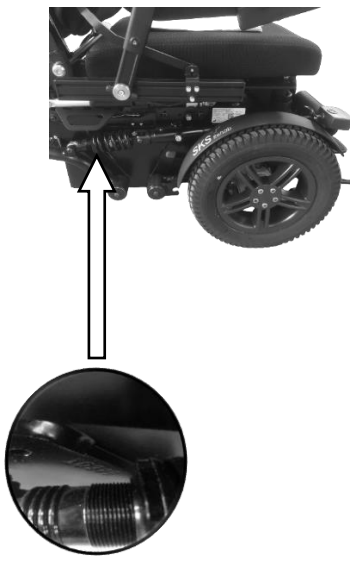
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.15. Swiss VIVA Grand F

Modell:	Swiss VIVA Grand F
Artikelnummer:	005.40.4020
UDI-DI:	7649997485068
Anwendungsklasse:	B



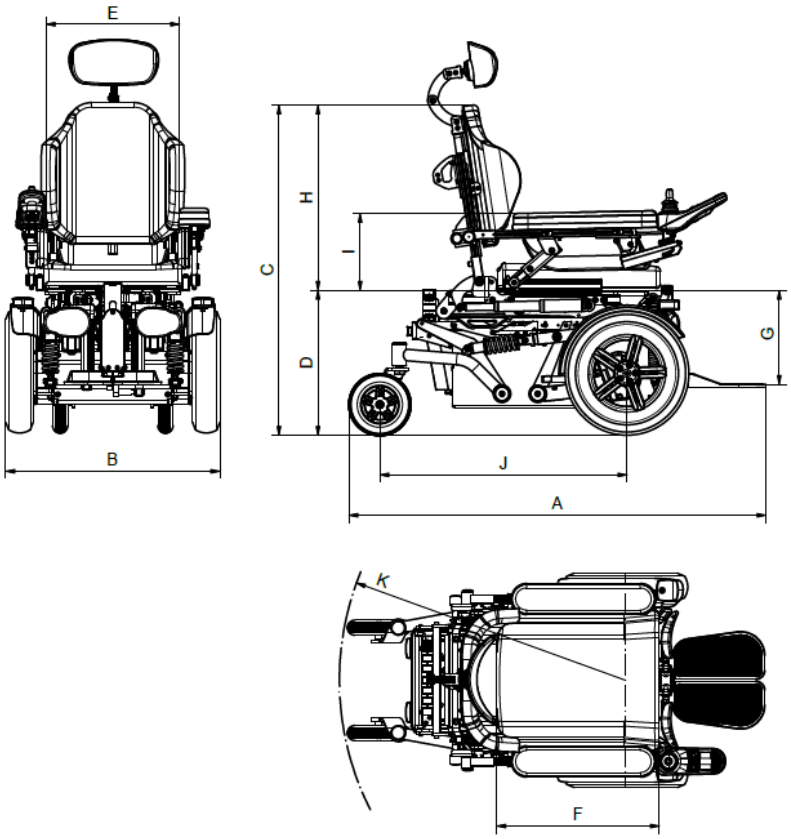
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Antriebsrad
I. Lenkrad hinten
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Transportlasche vorne
M. Transportlasche hinten
N. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.15.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA 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 nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – ohne Liftmodul	[kg]	-
Leergewicht – mit Liftmodul	[kg]	172
Benutzergewicht max.	[kg]	136
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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	[-]	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
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	-
Sitzneigung – positiv	[°]	0 - 40
Sitzneigung – negativ	[°]	-
Rückenneigung	[°]	82 - 153
Kniewinkel	[°]	90 - 180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

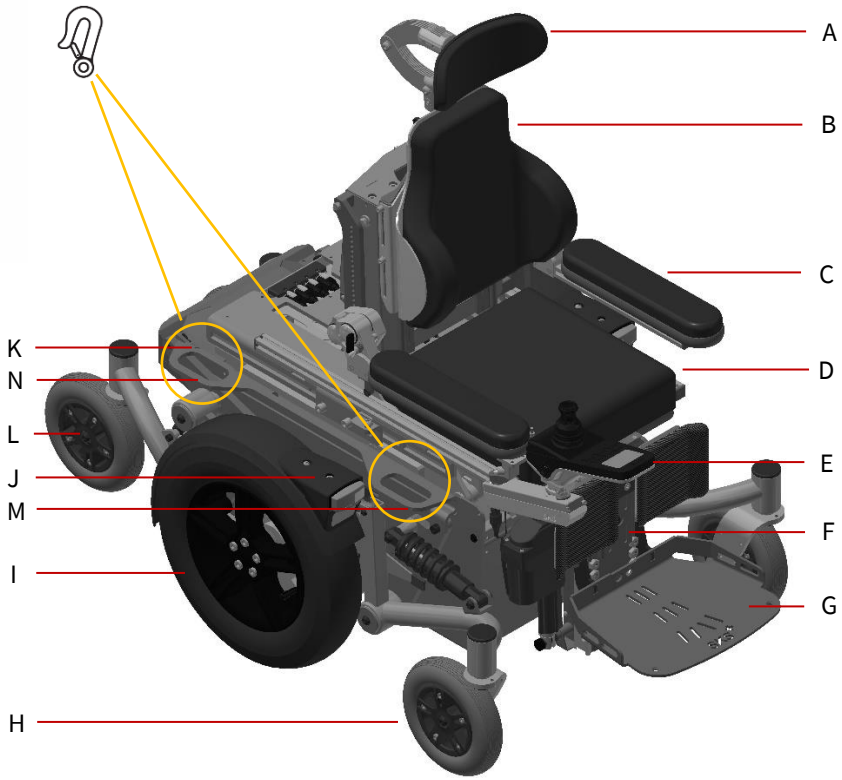
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC, 4A,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

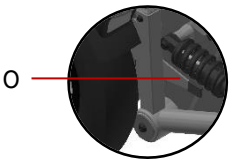


A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Seitenpolsterung.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante 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.
K: Wenderadius gemessen zwischen Achsmittelpunkt Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

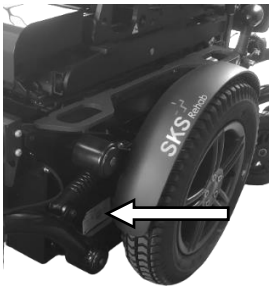
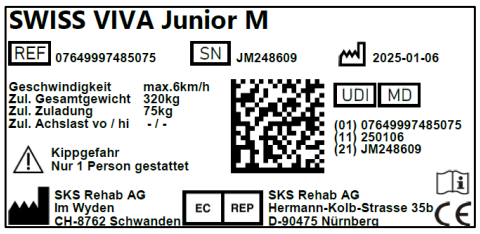
7.16. Swiss VIVA Junior M

Modell:	Swiss VIVA Junior M
Artikelnummer:	005.40.4007
UDI-DI:	7649997485075
Anwendungsklasse:	B





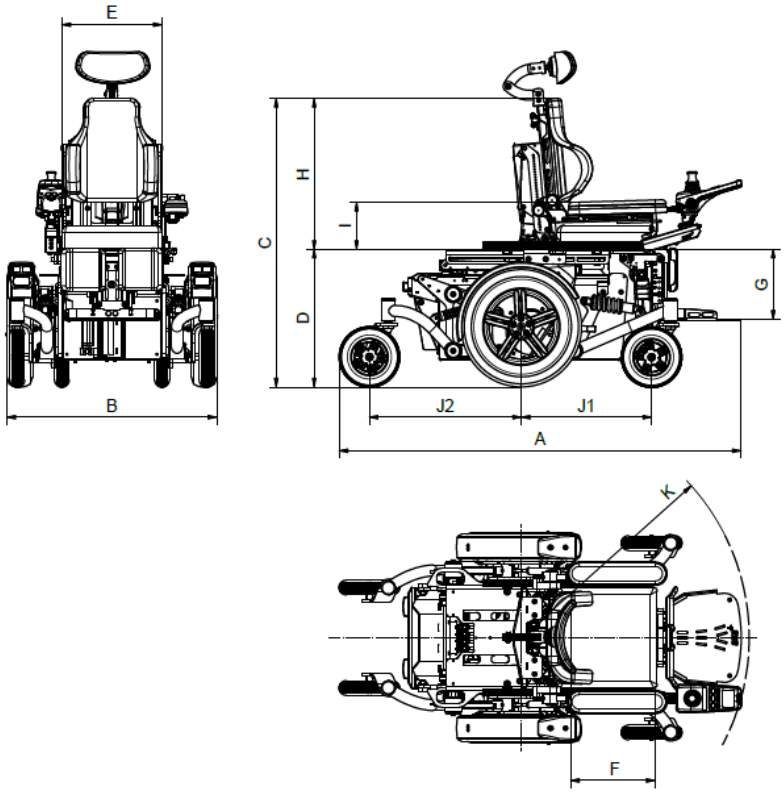
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Lenkrad vorne
I. Antriebsrad
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Lenkrad hinten
M. Transportlasche vorne
N. Transportlasche hinten
O. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.16.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Junior M	
Antriebsart	MWD - Mittelradantrieb	
Abmessungen		
A: Länge	[mm]	1100 (minimale Transportlänge ca. 990)
B: Breite	[mm]	590
C: Höhe	[mm]	920
D: Sitzhöhe min. – Doppeltilt	[mm]	400 (+50 mit Standardsitzkissen) - Tilt positiv / Tilt negativ
D: Sitzhöhe min. – Tilt-Lift	[mm]	400 (+50 mit Standardsitzkissen) – Tilt positiv / Lift vertikal
E: Sitzbreite	[mm]	290-500
F: Sitztiefe	[mm]	190-490
G: Unterschenkellänge	[mm]	min. 90
H: Rückenhöhe	[mm]	300/400
I: Armlehnenhöhe	[mm]	87-271 (in 8mm-Schritten)
J: Radstand	[mm]	J1: 380 / J2: 440
Anmerkung: Die Abmasse können je nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – Doppeltilt	[kg]	~170 (ohne Traktionsgewichte à 5kg/Stk.)
Leergewicht – Tilt/Lift	[kg]	~175 (ohne Traktionsgewichte à 5kg/Stk.)
Benutzergewicht max.	[kg]	75
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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]	30-40
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	max. 190
Sitzneigung – positiv	[°]	0-45
Sitzneigung – negativ	[°]	0-45 (limitiert durch Beinstütze)
Rückenneigung	[°]	85-150 (bis 175° erweiterbar)
Kniewinkel	[°]	90-180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

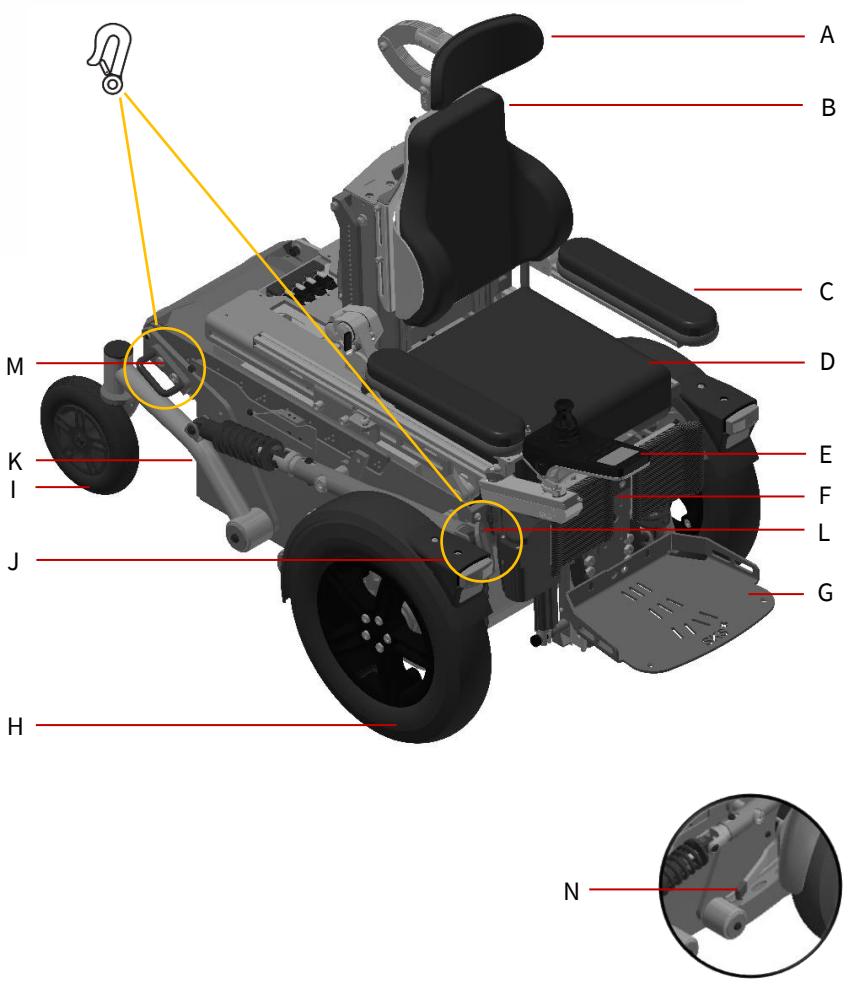
Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	12/24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	12/24	
Antriebsmotoren	[W]	2 x 400	
Batterien – 20h Rate (C20)	[-]	2 x 12V/60Ah	
Batterien – 5h Rate (C5)	[-]	2 x 12V/52Ah	
Batterien – Gewicht	[kg]	2 x 20.5	
Ladegerät – Netzanschluss	[-]	100-240VAC,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



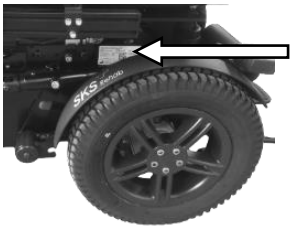
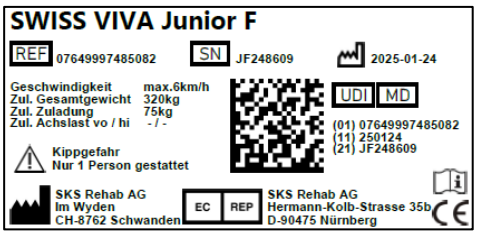
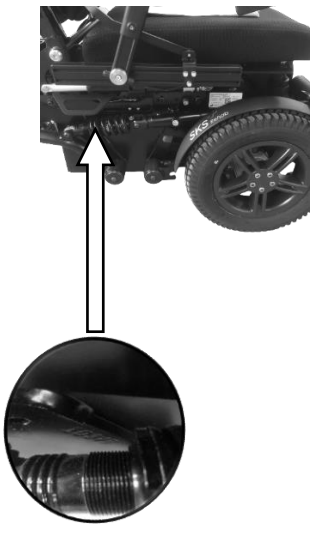
A: Gesamtlänge gemessen über gesamten Elektrorollstuhl.
B: Breite gemessen über die Antriebsräder.
C: Höhe gemessen von Boden bis Oberkante Rücken.
D: Sitzhöhe gemessen von Boden bis Sitzfläche (ohne Sitzkissen).
E: Sitzbreite gemessen zwischen Sitzeinschüben.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken ohne Polster.
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 Antriebsräder zu äusseren Kollisionspunkten.

7.17. Swiss VIVA Junior F

Modell:	Swiss VIVA Junior F
Artikelnummer:	005.40.4008
UDI-DI:	7649997485082
Anwendungsklasse:	B



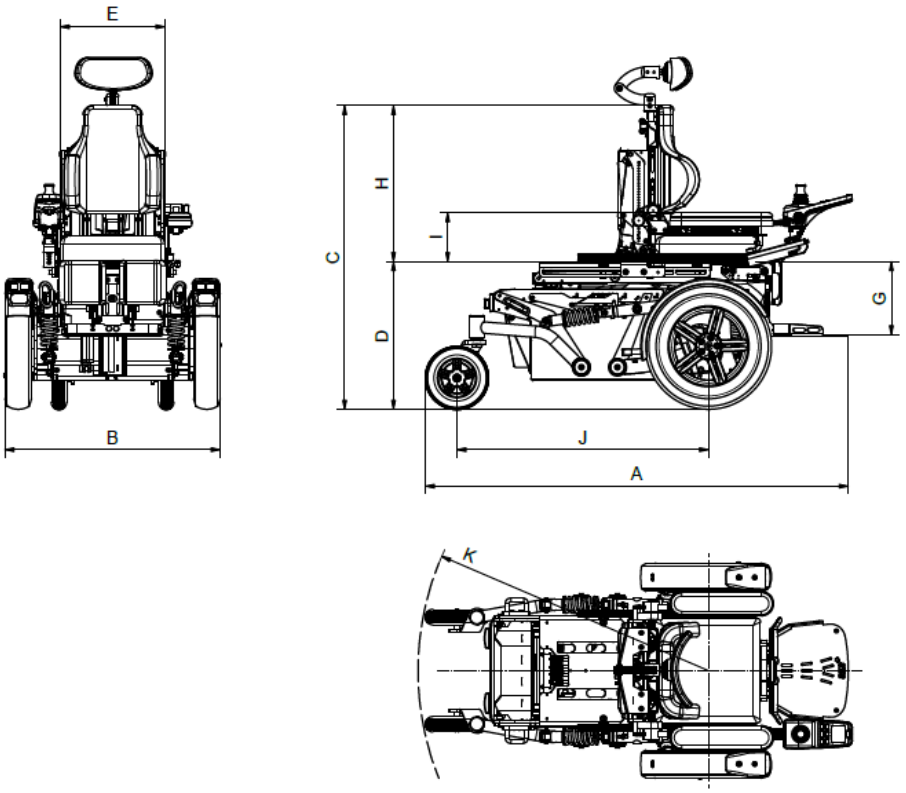
A. Kopfstütze
B. Rückenlehne
C. Armlehne
D. Sitzkissen
E. Bedienpult
F. Beinstütze
G. Fussplatte
H. Antriebsrad
I. Lenkrad hinten
J. Beleuchtung
K. Chassis
L. Transportlasche vorne
M. Transportlasche hinten
N. Bremsentriegelung

Befestigungsort	Typenschild	Chassisnummer
		

7.17.1. Technische Daten

Technische Daten	Swiss VIVA Junior F	
Antriebsart	FWD - Frontantrieb	
Abmessungen		
A: Länge	[mm]	1100 (minimale Transportlänge ca. 960)
B: Breite	[mm]	590
C: Höhe	[mm]	920
D: Sitzhöhe min. – Doppeltilt	[mm]	400 (+50 mit Standardsitzkissen) - Tilt positiv / Tilt negativ
D: Sitzhöhe min. – Tilt-Lift	[mm]	400 (+50 mit Standardsitzkissen) – Tilt positiv / Lift vertikal
E: Sitzbreite	[mm]	290-500
F: Sitztiefe	[mm]	190-490
G: Unterschenkellänge	[mm]	min. 90
H: Rückenhöhe	[mm]	300/400
I: Armlehnenhöhe	[mm]	87-271 (in 8mm-Schritten)
J: Radstand	[mm]	700
Anmerkung: Die Abmasse können je nach Konfiguration abweichen.		
Gewichte		
Leergewicht – Doppeltilt	[kg]	~160 (ohne Traktionsgewichte à 5kg/Stk.)
Leergewicht – Tilt/Lift	[kg]	~165 (ohne Traktionsgewichte à 5kg/Stk.)
Benutzergewicht max.	[kg]	75
Anmerkung: Leergewichte variieren ja nach Konfiguration.		
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	[-]	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]	30-40
Anmerkung: Reichweite ebene Strecke, Benutzergewicht 80kg. Die Reichweite variiert je nach Konfiguration, Bereifung, Untergrund.		
Sitzverstellungen		
Lift – Modul (EPM)	[mm]	300
Lift – MiniLift	[mm]	Max. 190
Sitzneigung – positiv	[°]	0-45
Sitzneigung – negativ	[°]	0-45 (limitert durch Beinstütze)
Rückenneigung	[°]	85-150 (bis 175° erweiterbar)
Kniewinkel	[°]	90-180
Stehfunktion	[-]	-
Anmerkung: Verstellbereiche variieren je nach Konfiguration. Der Hubvorgang kann jederzeit während der Auf- oder Abwärtsbewegung unterbrochen und in jeder Position fixiert werden.		
Bereifung		
Abmessungen - Antriebsräder	["]	3.00 - 8
Abmessungen - Lenkräder	["]	7 x 1 ¾
Reifendruck - Antriebsräder	[bar]	2.0 – 2.2
Reifendruck - Lenkräder	[bar]	2.5
Elektrik		

Hauptsicherung	[A]	150	
Systemspannung	[VDC]	24	
Beleuchtung vorne	[VDC]	12/24	
Beleuchtung hinten	[VDC]	12/24	
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	
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 Sitzeinschüben.
F: Sitztiefe gemessen von Vorderkante bis Rücken ohne Polster.
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 Antriebsräder zu äusseren 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

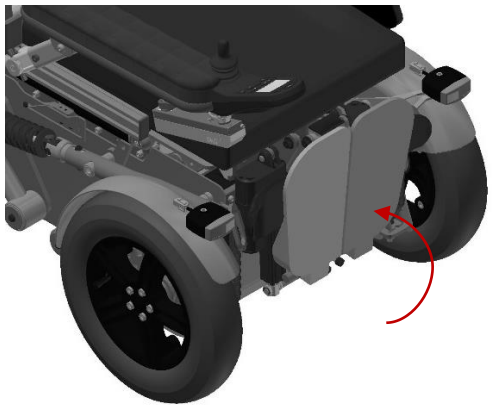
Vor jeder Fahrt sind Folgende Punkte zu prüfen:

- 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

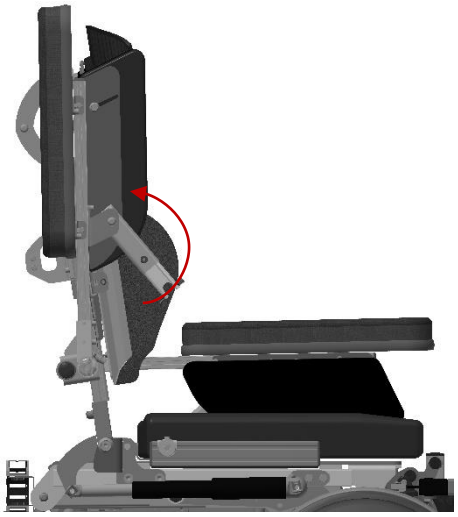
8.2.1. Von Vorn

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.	

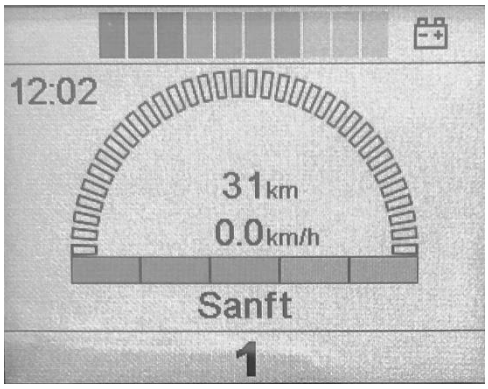
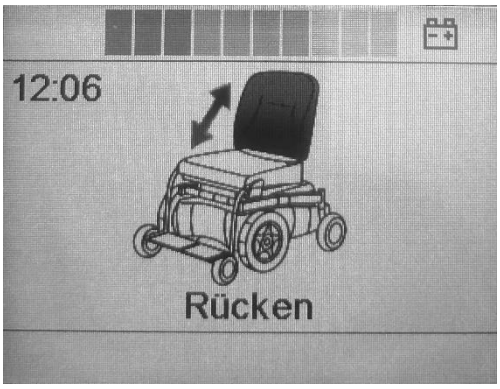
Ihr Rollstuhl kann, trotz elektrischem Antrieb und Bremsen, auch von Hand geschoben werden.
Dazu müssen die Bremsen entriegelt werden (siehe Produktinformation). Zum Schieben nutzen Sie den dafür vorgesehenen Schiebebügel am Rücken.

9. Bedienung R-Net (Curtiss-Wright)

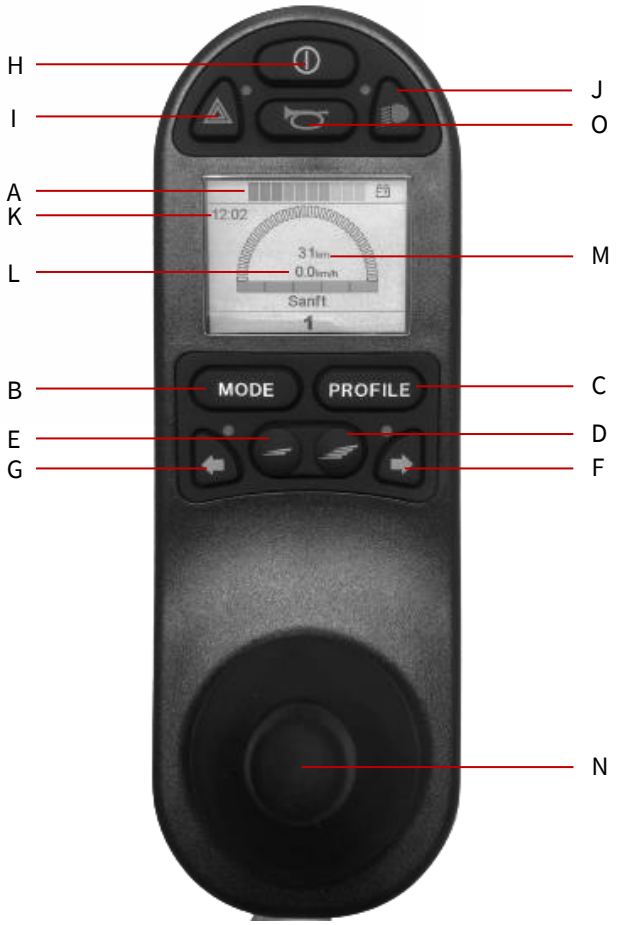
Ihr Elektrorollstuhl lässt sich über das Bedienpult komplett steuern. Das Bedienpult besteht aus Joystick, Funktionstasten und Anzeige.

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.

	Mit der Mode-Taste kann zwischen den verschiedenen Modi (Fahren, Sitzverstellungen etc.) gewechselt werden.
	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.

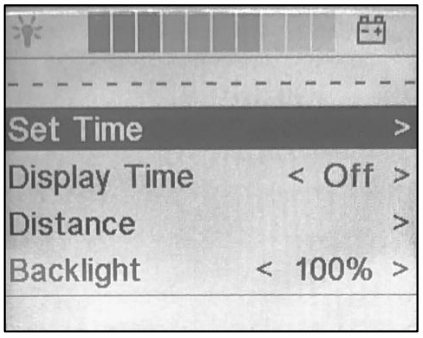
Beispiel Fahrmodus	Beispiel Sitzmodus
	

9.1. Bedienpult CJSM



A	Batterieanzeige	Zeigt den Ladezustand der Batterien an
B	Mode	Entsprechender Modus wählen (z.B. Fahren oder Sitzverstellungen)
C	Profil	Entsprechendes Fahrprofil wählen
D	Geschwindigkeit erhöhen	Geschwindigkeitsstufe erhöhen
E	Geschwindigkeit verringern	Geschwindigkeitsstufe verringern
F	Blinker rechts	Blinker rechts ein-/ausschalten
G	Blinker links	Blinker links ein-/ausschalten
H	Ein/Aus	Elektrorollstuhl ein-/ausschalten
I	Warnblinker	Warnblinker ein-/ausschalten
J	Beleuchtung	Front-/Heckbeleuchtung ein-/ausschalten
K	Uhrzeit	Aktuelle Uhrzeit
L	Geschwindigkeitsanzeige	Aktuelle Geschwindigkeit
M	Kilometerstand	Aktueller Kilometerstand
N	Joystick	Bedienelement
O	Horn	Signalhorn bei Betätigung

9.1.1. Einstellungsmenü CJSM



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

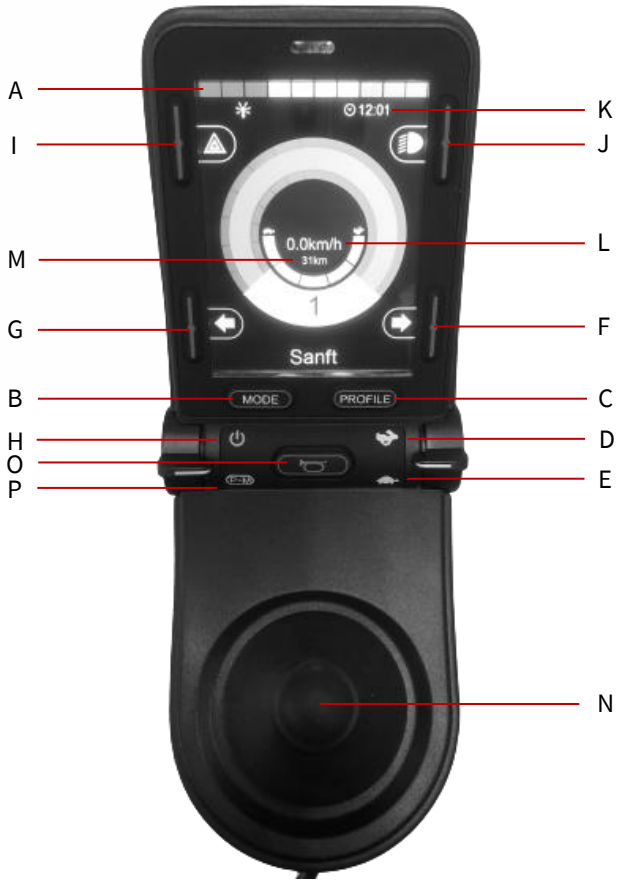
1. Steuerung einschalten (Taste H).
2. Taste E + Taste D gleichzeitig drücken und 2s gedrückt halten.
3. Sie befinden sich nun im Einstellungsmenü.

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 zurückgelegte Gesamtstrecke in der Zeit, in der das aktuelle Leistungsmodul installiert war.
Trip Distance	Dieser Wert ist im Joystickmodul gespeichert. Er gibt Auskunft über die zurückgelegte Gesamtstrecke seit dem letzten Reset.
Display Distance	Hiermit wird festgelegt, ob auf dem Kilometerzähler des Joystickmoduls Gesamtstrecke oder Fahrstrecke erscheint.
Clear Trip Distance	Durch Bewegen des Joysticks nach rechts wird der Wert für Fahrtstrecke gelöscht.
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



A	Batterieanzeige	Zeigt den Ladezustand der Batterien an
B	Mode	Entsprechender Modus wählen (z.B. Fahren oder Sitzverstellungen)
C	Profil	Entsprechendes Fahrprofil wählen
D	Geschwindigkeit erhöhen	Geschwindigkeitsstufe erhöhen
E	Geschwindigkeit verringern	Geschwindigkeitsstufe verringern
F	Blinker rechts	Blinker rechts ein-/ausschalten
G	Blinker links	Blinker links ein-/ausschalten
H	Ein/Aus	Elektrorollstuhl ein-/ausschalten
I	Warnblinker	Warnblinker ein-/ausschalten
J	Beleuchtung	Front-/Heckbeleuchtung ein-/ausschalten
K	Uhrzeit	Aktuelle Uhrzeit
L	Geschwindigkeitsanzeige	Aktuelle Geschwindigkeit
M	Kilometerstand	Aktueller Kilometerstand
N	Joystick	Bedienelement
O	Horn	Signalhorn bei Betätigung
P	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.

Time

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 zurückgelegte Gesamtstrecke in der Zeit, in der das aktuelle Leistungsmodul installiert war.
Trip Distance	Dieser Wert ist im Joystickmodul gespeichert. Er gibt Auskunft über die zurückgelegte Gesamtstrecke seit dem letzten Reset.
Display Distance	Hiermit wird festgelegt, ob auf dem Kilometerzähler des Joystickmoduls Gesamtstrecke oder Fahrstrecke erscheint.
Clear Trip Distance	Durch Bewegen des Joysticks nach rechts wird der Wert für Fahrtstrecke gelöscht.

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 Bildschirmhelligkeit 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. Einstellbereich: 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».

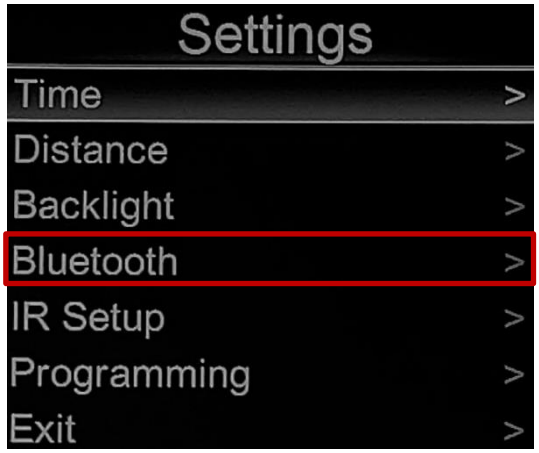
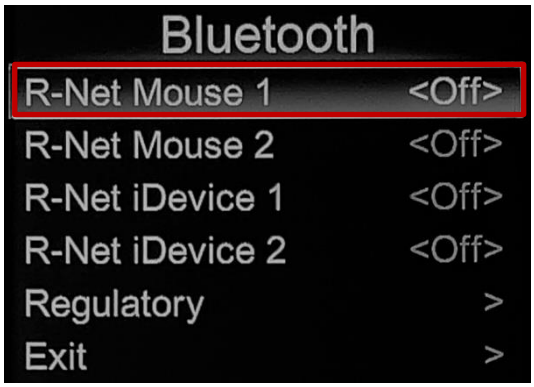
Programming

Sleep-Timer	Hiermit wird die Zeit festgelegt, nach der das Steuersystem in den Energiesparmodus 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 werden.
Display Speed	Hiermit wird festgelegt, wie die Rollstuhlgeschwindigkeit angezeigt wird. Verfügbare 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.

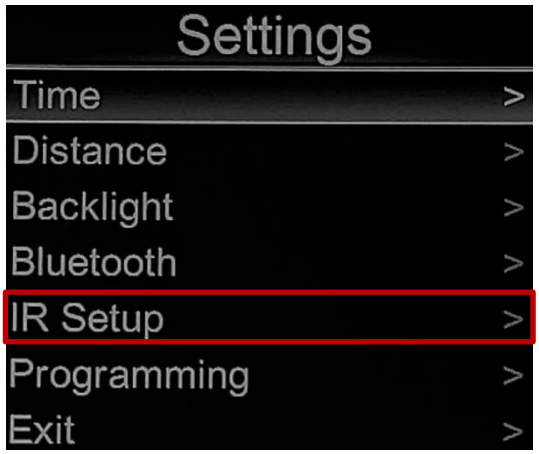
Aktualisieren der Geräteliste
Im Steuerpult werden die Bluetooth-IDs für bis zu vier Geräte gespeichert. Um einen Eintrag in der Geräteliste zu ersetzen, muss eines der vorhandenen Pairings gelöscht werden. Dieser Vorgang wird über das gepairte Gerät gestartet und unterscheidet sich je nach Gerätetyp.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

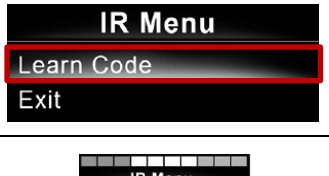
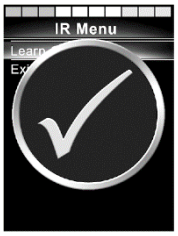
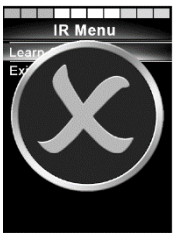
Beim Öffnen des Menüs IR Setup erscheinen die Standardgeräte.
Bei der Auswahl eines Geräts erscheinen die zugehörigen Befehle.

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.

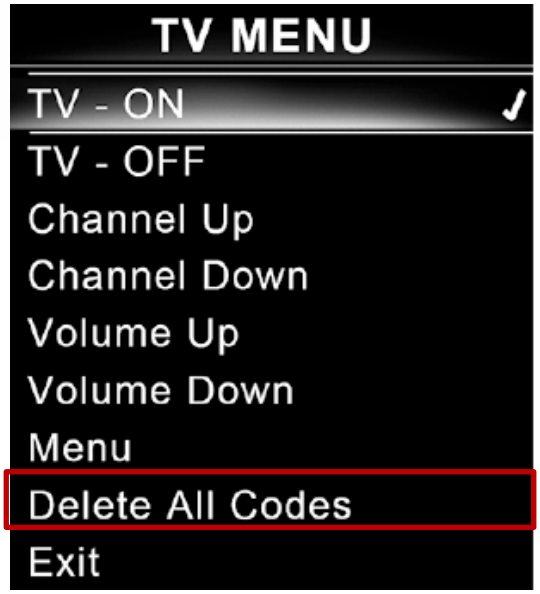
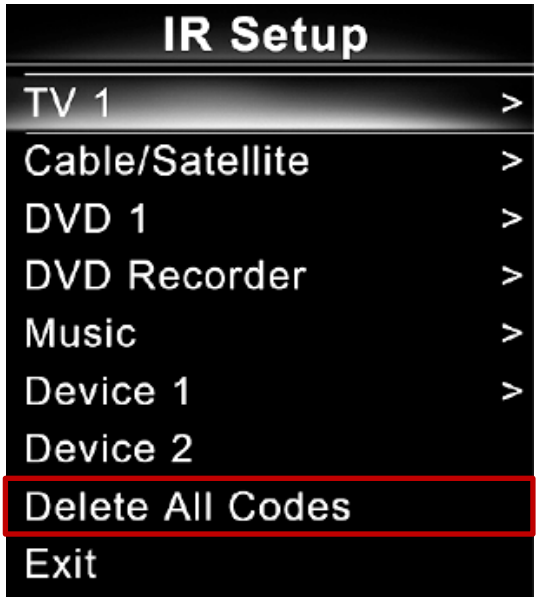
Das Speichern und Löschen von IR-Codes, wird in den folgenden Abschnitten beschrieben.

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.

	Öffnen Sie das Menü IR Setup. Wählen Sie ein Gerät, z. B. TV 1, wie abgebildet.
	Die Befehle für das Gerät erscheinen auf dem Bildschirm. Wählen Sie einen Befehl zum Anlernen aus. In diesem Beispiel wird Channel Up aus dem TV MENU ausgewählt.
	Wählen Sie Learn Code aus, indem Sie den Joystick nach rechts bewegen, wenn der Befehl markiert ist.
	Richten Sie die TV-Fernbedienung auf den IR- Empfänger am Steuerpult und drücken Sie die Taste für „Channel Up“ zweimal.
	Wenn der Vorgang erfolgreich abgeschlossen wurde, erscheint ein grünes Häkchen auf dem Bildschirm.
	Schlägt der Vorgang fehl, erscheint ein rotes Kreuz auf dem Bildschirm. Bitte versuchen Sie den Vorgang erneut.

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

<table>
<tr><td rowspan="4"> </td><td colspan="2">Batterieanzeige zeigt die aktuelle Ladung der Batterien an.</td></tr>
<tr><td>Ruhend:</td><td>Alles in Ordnung</td></tr>
<tr><td>Blinkend:</td><td>Das System ist in Ordnung, aber sie sollen so schnell als möglich die Batterien laden.</td></tr>
<tr><td>Aufsteigend:</td><td>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.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Wenn das System mehr als ein Bedienpult hat wird dieses Symbol am jeweiligen Bedienpult angezeigt welches aktuell die Kontrolle hat.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol zeigt an, dass die Maximalgeschwindigkeit reduziert wurde, weil z.B der Lift oder die Aufstehmechanik angehoben ist und so ein Fahren mit hoher Geschwindigkeit gefährlich sein könnte.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Wenn das Fahren gesperrt ist, blinkt dieses Symbol rot im Display.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol leuchtet auf, wenn das System vorsätzlich die Motoren Leistung reduzieren musste, um die Motoren vor Überhitzung zu schützen.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol leuchtet auf, wenn das System die Leistung vorsorglich reduzieren musste um sich selbst vor Überhitzung zu schützen.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Mit diesem Bild wird angezeigt, welche Sitzverstellung angesteuert werden kann.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Wenn der Bluetooth Modus aktiv ist, befindet sich dieses Symbol im Display.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol zeigt an, dass das System einen Neustart benötigt. Schalten Sie die Steuerung nochmals aus und anschliessend wieder ein.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">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).</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol leuchtet auf, bevor das System in einen stromsparenden Ruhemodus wechselt.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol zeigt an, dass der Vorgang erfolgreich abgeschlossen werden konnte.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Dieses Symbol zeigt an, dass der Vorgang nicht abgeschlossen werden konnte.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Wenn der externe Mode Switch betätigt wird, während dem Fahren oder währenddem eine Sitzverstellung vorgenommen wird, leuchtet dieses Symbol auf.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">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.</td></tr>
<tr><td> </td><td colspan="2">Erscheint dieses Symbol, wurde die Wegfahrsperre aktiviert.</td></tr>
</table>

9.5. Fehlermeldungen

Bad Cable	Das System hat eine mangelhafte Verbindung an einem der Verbindungskabel der Module festgestellt. Führen Sie die folgenden Tests durch und schalten Sie nach jedem Test aus und wieder ein. Überprüfen Sie, dass alle Steckverbinder fest eingesteckt sind. Wenn etwas Gelbes sichtbar ist, dann ist die Verbindung möglicherweise nicht in Ordnung. Überprüfen Sie alle Kabel auf Anzeichen von Beschädigung. Wenn ein Schaden an einem Kabel vermutet wird, prüfen Sie, dass es vollständig ist. Wenn das Problem weiter besteht, tauschen Sie die Kabel untereinander aus.
Bad Settings	Erscheint, wenn das System falsche oder ungültige Programmierdaten feststellt. Überprüfen Sie die programmierten Einstellungen des Systems, vor allem in den Profilen und in den Konfigurationsgruppen. Wenn Sie keine falschen Einstellungen feststellen, speichern Sie alle aktuellen Einstellungen in einer Datei, programmieren Sie das System neu mit den Standardeinstellungen des Herstellers und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler weiter besteht, ist evtl. die Elektronik defekt, wenden Sie sich an Ihren Kundendienst. Wenn der Fehler durch den oben beschriebenen Vorgang beseitigt wurde, programmieren Sie jede Gruppe von Parametern mit Hilfe der gespeicherten Datei einzeln. Wenn der Fehler erneut auftritt, wurde er durch einen Parameter in der zuletzt programmierten Gruppe verursacht. Sie sollten deshalb alle Einstellungen in dieser Gruppe genau überprüfen.
Brake Lamp Short	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Überstrom am Ausgang für die Bremsleuchte festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel und Steckverbinder zu den Bremsleuchten und schalten Sie aus und wieder ein.
Cal Error	Ein Kalibrierungsfehler ist aufgetreten. Dieser Fehler kann möglicherweise durch die Kalibrierung des Joysticks in der Bordprogrammierung beseitigt werden.
Center Joystick	Die wahrscheinlichste Ursache dafür ist, dass sich der Joystick (oder ein anderes Eingabegerät) beim Einschalten des Systems nicht in der Nullstellung befindet. Achten Sie beim Einschalten des Systems darauf, dass sich der Joystick in der Nullstellung befindet.
Charging	Das Modul, das den Fehler meldet, hat festgestellt, dass ein Ladegerät angeschlossen ist. Es ist entweder an die externe Ladebuchse am Joystick-Modul angeschlossen oder ein eingebautes Ladegerät wurde an die AC-Leitung angeschlossen. Zum Zurücksetzen des Systems das externe Ladegerät am Rollstuhl ausstecken oder das eingebaute Ladegerät von der AC-Leitung trennen und ausschalten und wieder einschalten.
DIME Error	Das System hat einen Erkennungskonflikt zwischen den angeschlossenen Modulen festgestellt. Wenn ein neues Modul angeschlossen wurde, stecken Sie es aus und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler dadurch beseitigt wird, wird das Problem vom neuen Modul verursacht und Sie sollten sich an Ihren Kundendienst wenden. Wenn der Fehler weiter besteht, stecken Sie die Module einzeln aus und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn das defekte Modul ermittelt wurde, wenden Sie sich an Ihren Kundendienst. Wenn das Modul, das den Fehler verursacht, nicht ermittelt werden konnte, sollten Sie sich an Ihren Kundendienst wenden.

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 Kabeln 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 Blinkerstromkreisen 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 Glühlampe defekt ist. Überprüfen Sie die Glühlampen an allen Blinkern und die Kabel 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 Steckverbinder 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.
M1 Brake Error	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 Konfiguration 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.
M1 Motor Error	Die Elektronik hat festgestellt, dass der an ihren M1-Ausgang angeschlossene Motor nicht mehr angeschlossen ist. Ob der M1-Ausgang für den linken oder rechten Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Programmierung 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.
M1 Sensor Error	Das Steuersystem hat beim Anschließen des Impulsgeber-Moduls am M1-Ausgang einen Fehler festgestellt. Ob der M1-Ausgang für den linken oder rechten 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 Impulsgebers und schalten Sie dann aus und wieder ein.
M2 Brake Error	Die Elektronik hat festgestellt, dass die an ihren M2-Ausgang angeschlossene Bremse nicht mehr angeschlossen ist. Ob der M1-Ausgang für die linke oder rechte Bremse ist, hängt von der Konfiguration 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.
M2 Motor Error	Die Elektronik hat festgestellt, dass der an ihren M2-Ausgang angeschlossene Motor nicht mehr angeschlossen ist. Ob der M2-Ausgang für den linken oder rechten Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Programmierung 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.
M2 Sensor Error	Das Steuersystem hat beim Anschließen des Impulsgeber-Moduls am M2-Ausgang einen Fehler festgestellt. Ob der M2-Ausgang für den linken oder rechten Motor ist, hängt von der Konfiguration des Rollstuhls und der Programmierung der Elektronik ab. Überprüfen Sie alle Kabel und Verbindungen zwischen dem M2- Anschluss der Elektronik, dem Impulsgeber-Modul und den Kabeln des Impulsgebers und schalten Sie dann aus und wieder ein.
Memory Error	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 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.
Module Error	Am Modul, das den Fehler meldet, ist evtl. eine Reparatur erforderlich. Überprüfen Sie alle Kabel und Steckverbinder zum Modul und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler weiter besteht, wenden Sie sich an Ihren Kundendienst.
Over Pressure	Omni hat festgestellt, dass der Druck am Messfühler für Saugen und Blasen den Höchstwert überschritten hat. Überprüfen Sie, dass der Benutzer die Saug- und Blasvorrichtung richtig bedient.
Over-current	Das Intelligente Sitz-/Licht-Modul (ISM) hat einen Überstrom in den Stromkreisen für die Verstellmotoren des Rollstuhls festgestellt. Überprüfen Sie die Kabel und Steckverbinder zu allen Verstellmotoren des Rollstuhls und schalten Sie aus und wieder ein. Wenn der Fehler weiter besteht, prüfen Sie, dass die

	Verstellmotormechanismen richtig funktionieren. Wenn im System Behinderungen oder zuviel Reibung vorliegen, kann im ISM zuviel Strom aufgenommen 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. Bedienung enAble X1 (Curtis Instruments)

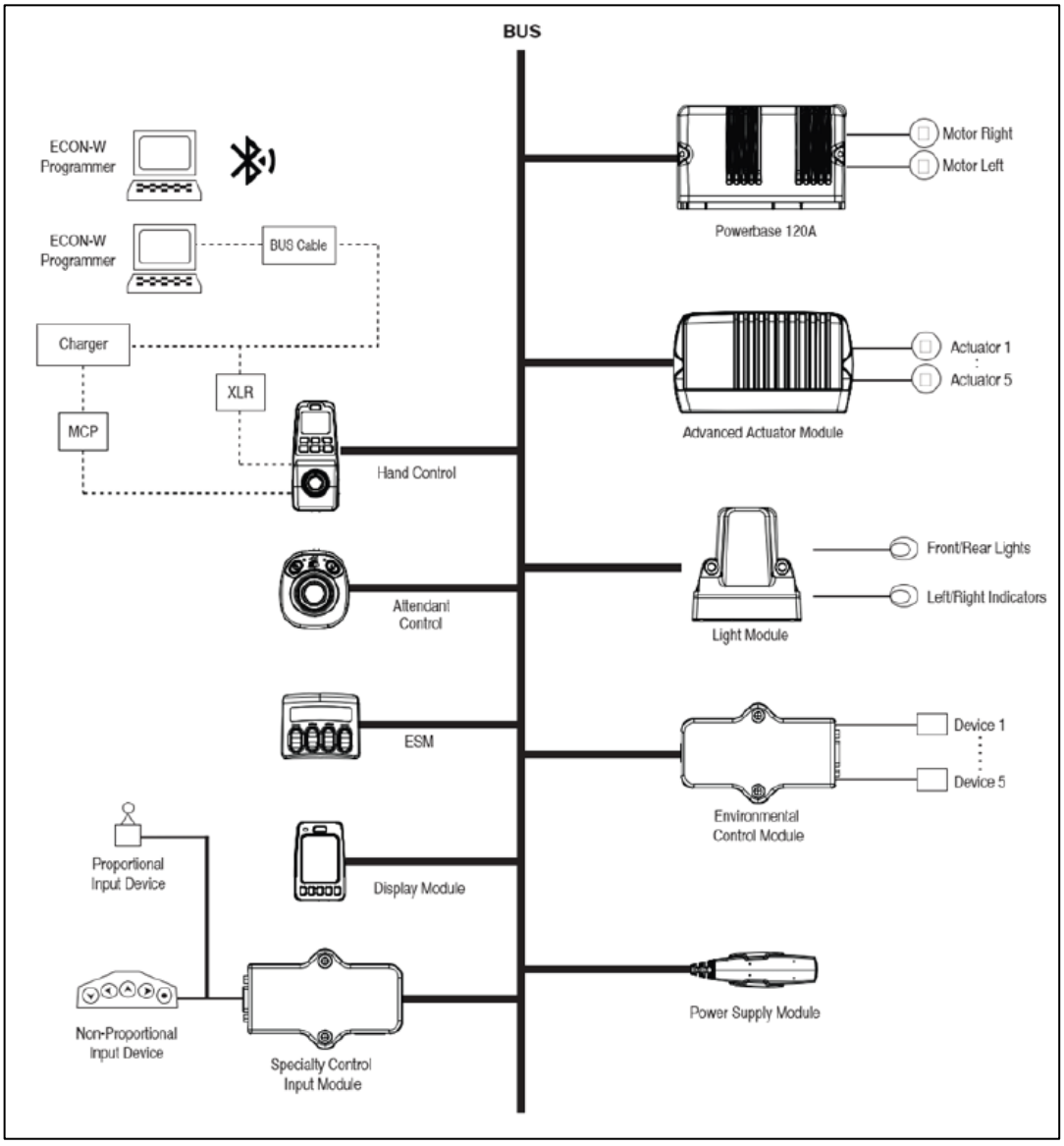
Ihr Elektrorollstuhl lässt sich über das Bedienpult komplett steuern. Das Bedienpult besteht aus Joystick, Funktionstasten und Anzeige.

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.

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

Mit dem eX1 sind zahlreiche Konfigurationen realisierbar, auf eine Auswahl der gängigsten Bedienpulte wird in den nachfolgenden Kapiteln eingegangen.

Übersicht der üblichen Konfigurationen:



10.1. Bedienpult HCS (Hand Control Standard)

A	Ein/Aus	Elektrorollstuhl ein-/ausschalten
B	Batterieanzeige	Zeigt den Ladezustand der Batterie an
C	Display	Display
D	Soft-Keys	3 programmierbare Tasten
E	Soft-Key Seitenwechsel	Durch die verschiedenen Soft-Key Seiten blättern
F	Horn	Signalhorn bei Betätigung
G	Mode	Entsprechender Modus wählen (z.B. Fahren oder Sitzverstellungen)
H	Joystick	Bedienelement
I	Ein/Aus externer Taster	Steckplatz für ein externer Ein/Aus Taster
N	Mode externer Taster	Steckplatz für ein externer Mode Taster
O	USB-C Steckplatz	Zum Laden eines externen Gerätes (z.B. Smartphone)

Auf der Handbedienung Standard gibt es Tasten für Modus, Hupe und Seitenwechsel sowie 3 programmierbare Funktionstasten. Der Modus ermöglicht den Wechsel zwischen Fahrprofilen, Sitzprofilen. Die Seitenwechseltaste ermöglicht den Wechsel zwischen bis zu 5 programmierbaren Seiten von Funktionen, die den Soft-Keys zugewiesen werden können.

Bluetooth
Das Hand Control Standard ist mit Bluetooth ausgestattet, das die Verbindung mit einem Computer, Smartphone oder Tablet ermöglicht. Grundlegende Anwendungen sind:
- Drahtlose Programmierung über ECON
- Verwendung der Handsteuerung als Maus oder Joystick für einen Computer
- Assistive Schaltersteuerung oder Maus auf Apple iOS

10.2. Displaymodul (DM)

Das Display-Modul (DM) kann für eine Vielzahl von Spezial-Eingabegeräten verwendet werden. Es hat ein grössere LCD-Anzeige als die Handbedienung Standard und ist infrarotfähig. Die Anzeigeinformationen unterscheiden sich nicht von denen, die auf der Handbedienung angezeigt werden. Wenn sie nicht mit einer Handbedienung verwendet wird, ist die Hupe über das Hilfsmenü oder über Mapped I/O zugänglich.

Ein/Aus-Taste
Mit dieser Taste wird das System ein- und ausgeschaltet.

Mode-Taste
Die Modus-Taste führt einen Modus-Befehl aus.

4-Richtungs-Tastatur
Das Tastenfeld ermöglicht die Navigation in den Menüs und die Bedienung des Sitzes. Sie kann nicht zum Fahren verwendet werden, oder als aktives Eingabegerät ausgewählt werden.

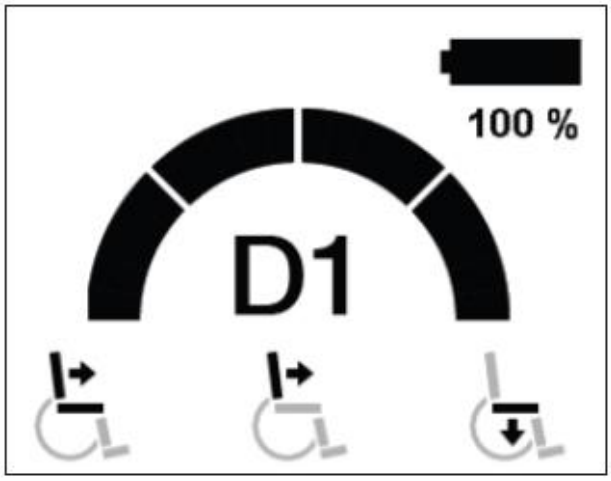
Ein/Aus Taster
Steckplatz für ein externer Ein/Aus Taster auf Unterseite.

Mode Taster
Steckplatz für ein externer Mode Taster auf Unterseite.

Bluetooth
Das Anzeigemodul ist mit Bluetooth ausgestattet, das die Verbindung mit einem Computer, Smartphone oder Tablet ermöglicht. Grundlegende Anwendungen sind:
- Drahtlose Programmierung über ECON
- Verwendung der Handsteuerung als Maus oder Joystick für einen Computer
- Assistive Schaltersteuerung oder Maus auf Apple iOS

10.3. Tag / Nacht – Modus

Das System verfügt über eine integrierte Option für den Tag- und Nachthintergrund, um optimale Sichtbedingungen sowohl bei hellem Sonnenlicht als auch in der Dunkelheit. Die Option für die Tag- oder Nachtansicht wird durch einen langen Druck auf die Taste Soft-Key Seitenwechsel (E) umgeschaltet.



10.4. USB-C Steckplatz

Die Bediengeräte haben einen eingebauten USB-C-Anschluss. Dieser USB-Anschluss ermöglicht das Aufladen von externen Smartphones und Tablets, wie unten beschrieben:

Ausgangsspannung: 5VDC
Ausgangsstrom: 3A

10.5. Wegfahrsperre

10.5.1. Wegfahrsperre aktivieren

Die Wegfahrsperre kann auf verschiedene Arten aktiviert werden:

- Auswahl des Menüpunktes „System Lock“ im Menü.
- Ein langer Modusbefehl mit einer beliebigen Modustaste oder einem Hebel, 5 Sekunden lang.
- Kurzer, langer oder doppelter Klinkenbefehl je nach Konfiguration.

10.5.2. Wegfahrsperre deaktivieren

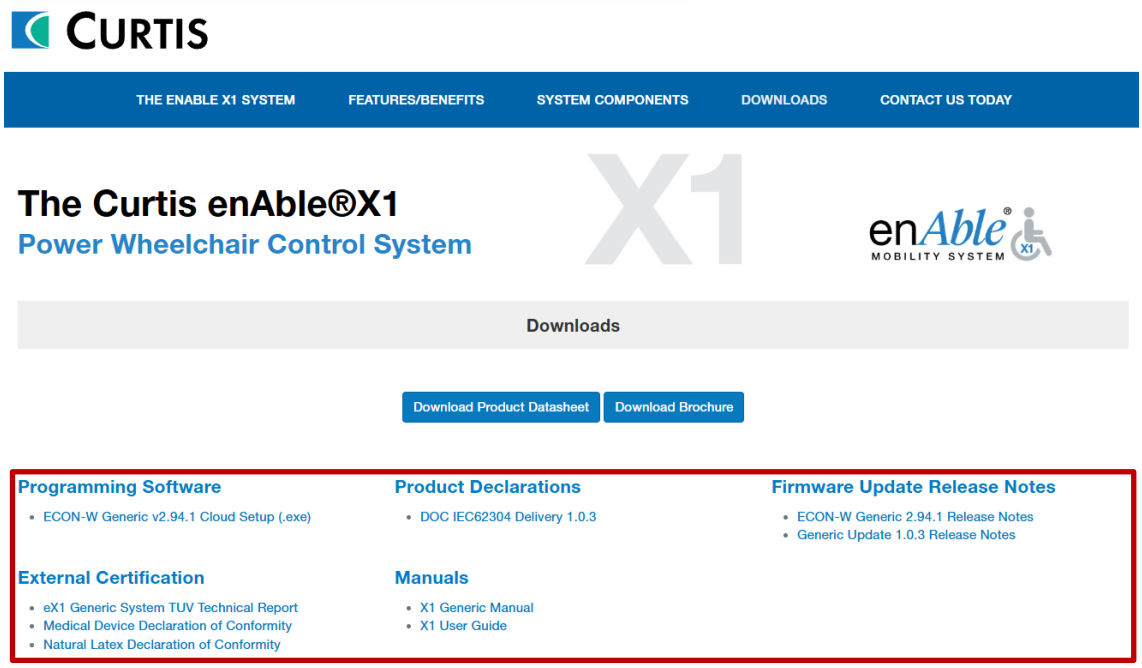
Wenn das System über die Systemsperre heruntergefahren wird, gibt es zwei Möglichkeiten, das System beim nächsten Einschalten wieder zu entsperren:

- Vorwärtsbefehl vom aktiven Eingabegerät für 5s, gefolgt von einem Rückwärtsbefehl für 5s.
- Links-Rechts-Links-Befehl von einem beliebigen Kopf-Eingabegerät.

10.6. Weitere Informationen zum System eX1

Weitere Informationen und Anleitungen zum eX1 System finden sie im Downloadbereich von Curtis Instruments. Hier können Sie detaillierte Informationen (Anleitungen, Programmierungssoftware etc.) herunterladen. Klicken Sie auf das Logo oder kopieren Sie die Adresse in Ihren Webbrowser.

https://www.curtisinstruments.com/enablex1/downloads/



10.7. Fehlermeldungen

Das enAble X1 System erkennt eine Vielzahl von Fehlern und Fehlerzuständen, die durch ein Pop-up auf der Hauptanzeige des Systems (HC oder DM) angezeigt werden. Die angezeigten Fehlerinformationen werden protokolliert und sind über ein Programmiergerät zugänglich. Einige Fehler sind nicht behebbar und erfordern den Austausch einer Systemkomponente.

#	TYP	URSACHE	HILFETEXT
1	Fehler	Motor 1 nicht verbunden	Fehler bei Motor 1 erkannt 1. Gerät abschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
2	Fehler	Motor 2 nicht verbunden	Fehler bei Motor 2 erkannt 1. Gerät abschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
3	Fehler	Bremse 1 nicht verbunden	Fehler bei Bremse 1 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Bremshebel lösen und erneut einrasten 3. Motoranschlüsse überprüfen 4. Gerät einschalten
4	Fehler	Bremse 2 nicht verbunden	Fehler bei Bremse 2 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Bremshebel lösen und erneut einrasten 3. Motoranschlüsse überprüfen 4. Gerät einschalten
5	Warnung	Begleitsteuerung Ein/Aus-Stecker getrennt	Begleitsteuerung Ein/Aus-Stecker getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Ein/Aus-Stecker trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
6	Warnung	Display-Modul Ein/Aus-Stecker nicht getrennt	Display-Modul Ein/Aus-Stecker getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Ein/Aus-Stecker trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
7	Warnung	Handbedienung Ein/Aus-Stecker getrennt	Handbedienung Ein/Aus-Stecker getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Ein/Aus-Stecker trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
9	Warnung	Begleitsteuerung-Modus-Stecker getrennt	Modus-Stecker der Begleitsteuerung getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Modus-Stecker trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
10	Warnung	Display Module Modus-Stecker getrennt	Display Module Modus-Stecker getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Modus-Stecker trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
11	Warnung	Handbedienung Modus-Stecker getrennt	Handbedienung Modus-Stecker getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Modus-Stecker trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
13	Warnung	D-Sub (9-polig) getrennt	D-Sub (9-polig) getrennt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu D-Sub (9-polig) trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
14	Fehler	Proportionales Eingabegerät nicht verbunden	Proportionales Eingabegerät nicht verbunden Falls falsch konfiguriert: 1. Programmiereinheit anschliessen 2. Korrektes Eingabegerät auswählen Ansonsten: 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu D-Sub (9-polig) trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
15	Warnung	Antriebsmotor Encoder nicht verbunden	Fehler bei Encoder erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Beide Encoder-Kabel trennen 3. Encoder-Verbindung überptüfen 4. Beide Encoder-Kabel wieder verbinden 5. Gerät einschalten
16	Fehler	Bremse 1 kurgeschlossen oder falsch programmiert	Fehler bei Bremse 1 erkannt 1. Programmiergerät anschliessen 2. Bremsenspannungseinstellung überprüfen

			3. Gerät ausschalten 4. Bremshebel lösen und erneut einrasten 5. Motoranschlüsse überprüfen 6. Gerät einschalten
17	Fehler	Bremse 2 kurgeschlossen oder falsch programmiert	Fehler bei Bremse 2 erkannt 1. Programmiergerät anschliessen 2. Bremsenspannungseinstellung überprüfen 3. Gerät ausschalten 4. Bremshebel lösen und erneut einrasten 5. Motoranschlüsse überprüfen 6. Gerät einschalten
18	Warnung	Aktuator kurzgeschlossen	Sitzfehler erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Sitzmodul-Kabeln nacheinander trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
19	Warnung	Antriebsmotor Encoder kurzgeschlossen	Fehler bei Encoder erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu beiden Encoder-Kabeln trennen 3. Encoder-Verbindung überprüfen 4. Verbindung zu beiden Encoder-Kabeln wiederherstellen 5. Turn power on
20	Fehler	Unterspannung	Batterie aufladen
21	Fehler	Überspannung	Batteriespannung überprüfen, Batterien möglicherweise überladen. Vermeiden Sie es, mit voll aufgeladenen Batterien schnell Bergab zu fahren.
22	Warnung	Geschwindigkeitsreduktion (Überspannung)	Batteriespannung überprüfen, Batterien möglicherweise überladen. Vermeiden Sie es, mit voll aufgeladenen Batterien schnell Bergab zu fahren.
23	Fehler	Motor 1 Ausgang defekt	Fehler bei Motor 1 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
24	Fehler	Motor 2 Ausgang defekt	Fehler bei Motor 2 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
25	Fehler	Fehler bei Bremse 1	Fehler bei Bremse 1 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Bremshebel lösen und erneut einrasten 3. Motoranschlüsse überprüfen 4. Gerät einschalten
26	Fehler	Fehler bei Bremse 2	Fehler bei Bremse 2 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Bremshebel lösen und erneut einrasten 3. Motoranschlüsse überprüfen 4. Gerät einschalten
27	Fehler	Motor-Ausgang defekt	Fehler in der Powerbase erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motorverkablung überprüfen und 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
28	Warnung	Fehler im Hauptschütz	Fehler in der Powerbase erkannt 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
29	Warnung	Fehler im Hauptschütz	Fehler in der Powerbase erkannt 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
30	Fehler	Fehler im Hauptschütz	Fehler in der Powerbase erkannt 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
31	Warnung	Motorblockade erkannt	Motorblockade erkannt 1. Zurückfahren und erneut versuchen, das Hindernis mit mehr Geschwindigkeit zu überwinden 2. Wenn der Stuhl erneut blockiert, Hindernis umfahren oder eine niedrigere Stelle suchen
32	Fehler	Überhitzung	Stuhl hat angehalten, um die Systemelektronik zu schützen 1. Gerät ausschalten, um System abkühlen zu lassen **Hinweis: Dies ist das normale Systemverhalten.**
33	Warnung	Geschwindigkeitsreduktion (Überhitzung)	Stuhlgeschwindigkeit reduziert, um die Systemelektronik zu

			schützen 1. Gerät ausschalten, um System abkühlen zu lassen **Hinweis: Dies ist das normale Systemverhalten.**
34	Fehler	Bus-Spannung gesunken	Fehler im primären Systemmodul (HC/DM) erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Handsteuerung und/oder Displaymodul-Kabel überprüfen 3. Verbindung zu Handsteuerung und/oder Displaymodul-Kabel trennen und wiederherstellen 4. Gerät einschalten
35	Fehler	Joystick nicht zentriert	Joystick beim Einschalten nicht in Neutralstellung 1. Gerät ausschalten 2. Joystick in Neutralstellung bringen 3. Gerät einschalten
36	Warnung	Joystick ausserhalb der Mitte	Joystick beim Einschalten nicht in Neutralstellung 1. Gerät ausschalten 2. Joystick in Neutralstellung bringen 3. Gerät einschalten
37	Warnung	Geschalteter Eingang gedrückt	Geschalteter Eingang beim Einschalten gedrückt 1. Gerät ausschalten 2. Geschalteter Eingang loslassen 3. Gerät einschalten
38	Fehler	Geschalteter Eingang nicht freigegeben	Geschalteter Eingang beim Einschalten gedrückt 1. Gerät ausschalten 2. Geschalteter Eingang loslassen 3. Gerät einschalten
39	Warnung	Inkompatibles Gerät angeschlossen	Inkompatibles Gerät 1. Gerät ausschalten 2. Inkompatibles Gerät entfernen 3. Gerät einschalten
40	Warnung	Encoder verbunden, aber nicht konfiguriert	Fehler bei Encoder erkannt 1. Programmiergerät anschliessen 2. Encoder aktivieren 3. Strom einschalten Falls Encoder verfügbar, aber nicht verwendet wird: Encoder mit Programmiergerät deaktivieren und beide Kabel entfernen.
41	Fehler	Eingabegerät nicht konfiguriert	Konfigurationsladefehler, bitte System neu starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
42	Fehler	Modul mit inkompatibler Firmware verbunden. Siehe Hilfetext in der Fehlerhistorie für weitere Informationen.	Sekundäres Modul mit neuerer Firmware verbunden: Handsteuerung oder Displaymodul mit älterer Firmware verbunden: Programmiergerät anschließen und Firmware auf neusten Stand aktualisieren
43	Warnung	Strommessung von Motor 1 außerhalb des Bereichs	Fehler bei Strommessung von Motor 1 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
44	Warnung	Strommessung von Motor 2 außerhalb des Bereichs	Fehler bei Strommessung von Motor 2 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
45	Warnung	Eingabegerät nicht vorhanden	Ausgewähltes Eingabegerät ist nicht vorhanden 1. Programmiergerät anschliessen 2. Im Menü „Startkonfiguration“ ein verbundenes Eingabegerät auswählen 3. Strom einschalten
46	Warnung	Bluetooth funktioniert nicht	Bluetooth-Fehler erkannt, bitte System neu starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
49	Fehler	DMS-Fehler	DMS-Leitungsunterbrechung 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
50	Warnung	Gerät ausgetauscht	Ein vorhandenes Gerät wurde ausgetauscht/ersetzt, bitte System neu starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
51	Warnung	Gerät hinzugefügt	Ein neues Gerät wurde dem System hinzugefügt, bitte System neu

			starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
52	Warnung	Gerät entfernt	Ein Gerät wurde vom System entfernt, bitte System neu starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
55	Warnung	INSTALLIERTE FIRMWARE NUR FÜR TEST- UND DEMOZWECKE	Die installierte Software wurde nur für Testzwecke erstellt.
56	Warnung	Aktuator Überstrom	Sitzfehler erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Sitzmodul-Kabeln nacheinander trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten
57	Fehler	Schwere Übertemparatur	Sitzfehler erkannt 1. Gerät ausschalten, um System abkühlen zu lassen 2. Gerät einschalten Falls der Fehler weiterhin besteht, Aktuatormodul austauschen
58	Fehler	H-Brücke defekt	Sitzfehler erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Verbindung zu Sitzmodul-Kabeln nacheinander trennen und wiederherstellen 3. Gerät einschalten Falls der Fehler weiterhin besteht, Aktuatormodul austauschen
59	Fehler	ADC-Überlauf	Softwarefehler erkannt, bitte System neu starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
61	Warnung	Nicht aktiver Eingang aktiviert	Nicht aktiver Eingang aktiviert
62	Warnung	Aktuator-Relais	Aktuatormodul-Fehler erkannt 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
65	Warnung	Geschalteter Eingang nicht losgelassen	Geschalteter Eingang beim Einschalten gedrückt 1. Gerät ausschalten 2. Geschalteten Eingang loslassen 3. Gerät einschalten
68	Warnung	Geschwindigkeitsreduktion (Strombegrenzung)	Die Stuhlgeschwindigkeit wird reduziert, um die Motoren zu schützen. Die Reduzierung wird nach einer bestimmten Zeit automatisch zurückgesetzt. **Hinweis: Dies ist das normale Systemverhalten.**
69	Warnung	Aktuator-Zeitüberschreitung	Der Aktuator hat die maximale Laufzeit erreicht und wurde automatisch gestoppt.
72	Warnung	Geschwindigkeitsreduzierung (Stabilitätskontrolle) Halten Sie den Stuhl an, um die Warnung zu löschen.	Geschwindigkeitsreduzierung (Stabilitätskontrolle) Stoppen Sie den Stuhl, um die Warnung zu löschen.
73	Warnung	Zeitüberschreitung der Geschwindigkeitsrückmeldung	Softwarefehler erkannt, bitte System neu starten 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
74	Anomalie	Eingriffsrampe	Der Stuhl wurde nicht rechtzeitig gestoppt und daher durch die Sicherheitsroutine gestoppt. Die Verzögerungsparameter sind für das betroffene Antriebsprofil möglicherweise zu niedrig eingestellt.
80	Warnung	System ist jetzt im Konfigurationsmodus. Nicht ausschalten, bis abgeschlossen.	System ist jetzt im Konfigurationsmodus. Nicht ausschalten, bis abgeschlossen.
81	Fehler	Motorüberstrom M1	Überstrom bei Motor 1 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
82	Fehler	Motorüberstrom M2	Überstrom bei Motor 2 erkannt 1. Gerät ausschalten 2. Motoranschlüsse überprüfen 3. Gerät einschalten
83	Information	Automatisches Update neuer Software läuft. NICHT AUSSCHALTEN.	Die Software wurde automatisch vom Hauptsystemmodul aktualisiert.
84	Warnung	Geschwindigkeitsreduktion (Stuhltyp/Stabilitätskontrolle nicht unterstützt)	Die Kombination des ausgewählten Stuhltyps mit der Stabilitätskontrolle wird nicht unterstützt.
85	Warnung	Gyro-Signalversatz (Drehgrenzen- oder	Gyro-Drehgrenze oder Temperaturbereich wurde überschritten.

		Temperaturbereich überschritten)	
86	Fehler	Neustart erforderlich	Neustart erforderlich.
87	Fehler	Aktuator Überhitzung	Sitzmodul ist heiß 1. Stuhl ausschalten, um das System abkühlen zu lassen 2. Gerät einschalten Falls der Fehler weiterhin besteht, Aktuatormodul austauschen.
88	Warnung	Frontlicht ist nicht angeschlossen	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
89	Warnung	Rücklicht ist nicht angeschlossen	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
90	Warnung	Blinker links ist nicht angeschlossen	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
91	Warnung	Blinker rechts ist nicht angeschlossen	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
92	Warnung	Frontlicht hat niedrigen Strom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
93	Warnung	Rücklicht hat niedrigen Strom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
94	Warnung	Blinker links hat niedrigen Strom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
95	Warnung	Blinker rechts hat niedrigen Strom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
96	Warnung	Blinker links hat Überstrom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
97	Warnung	Blinker rechts hat Überstrom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
98	Warnung	Frontlicht hat Überstrom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
99	Warnung	Rücklicht hat Überstrom	Prüfen, ob Lichter oder Blinker eingesteckt sind. Prüfen, ob Lichter oder Blinker sichtbare Schäden aufweisen.
100	Warnung	Der Gesamtstrom der Beleuchtung ist zu hoch	Beleuchtungstyp prüfen. Angelegte Spannung prüfen. Kurzschlüsse prüfen.
108	Fehler	Die Hersteller-ID der Powerbase stimmt nicht mit dem Hauptmodul überein	Stellen Sie sicher, dass die angeschlossene Powerbase mit dem Hauptmodul übereinstimmt. Die Hersteller-ID von Hauptmodul und Powerbase muss identisch sein.
150	Fehler	Tilt-Aktuator Rückmeldung defekt	Prüfen, ob die Tilt-Aktuator Rückmeldung angeschlossen ist oder das Rückmeldekabel beschädigt ist.
151	Warnung	Tilt-Aktuator Rückmeldung außerhalb der Toleranz	Tilt-Aktuator Rückmeldung außerhalb der Toleranz: Rückmeldung neu kalibrieren.
151	Fehler	Tilt-Aktuator Rückmeldung außerhalb der Toleranz	Tilt-Aktuator Rückmeldung außerhalb der Toleranz: Rückmeldung neu kalibrieren. Falls der Fehler weiterhin besteht, Tilt-Aktuator austauschen.
152	Fehler	Tilt-Aktuator defekt	Tilt-Aktuator defekt: Prüfen, ob der Tilt-Aktuator angeschlossen ist oder das Kabel beschädigt ist. Tilt-Aktuator austauschen.
153	Fehler	Neigefunktion fehlerhaft	Die Rückmeldung der Neigung entspricht nicht der Neigungsrichtung.
154	Fehler	Defekt des Tilt-Home-Schalters	Tilt-Home-Schalters defekt. Tilt-Aktuator austauschen.
155	Fehler	Tilt-Aktuator-Schalter defekt	Tilt-Aktuator defekt. Change tilt actuator.
156	Fehler	Rückmeldung des Rückstellantriebs defekt	Prüfen Sie, ob die Rückmeldung des Rückstellantriebs angeschlossen oder das Rückmeldekabel beschädigt ist. Tauschen Sie den Neigungsversteller aus.
157	Fehler	Rückmeldung des Rückstellantriebs außerhalb der Toleranz	Rückführung des Stellantriebs außerhalb der Toleranz: Rückmeldung des Aktuators neu kalibrieren. Wenn der Fehler weiterhin besteht, tauschen Sie den Rückstellantrieb aus.
158	Fehler	Defekt des Schalters für den Rückwärtsgang	Rückstellantrieb defekt. Verstellantrieb austauschen.
159	Fehler	Defekt der Rückmeldung des Hebeaktuators	Überprüfen Sie, ob der Rückmeldungsanschluss des Hebeaktuators verbunden ist oder ob das Rückmeldkabel beschädigt ist. Ersetzen Sie den Hebeaktuator.
160	Fehler	Rückmeldung des Hebeaktuators außerhalb der Toleranz	Rückmeldung des Hebeaktuators außerhalb der Toleranz: Kalibrieren Sie die Rückmeldung des Aktuators neu. Falls der Fehler weiterhin besteht, ersetzen Sie den Hebeaktuator.
161	Fehler	Defekt des Hebeaktuatorschalters	Defekt des Hebeaktuators. Ersetzen Sie den Hebeaktuator.
162	Fehler	Hebeaktuator bewegt sich nicht	Hebeaktuator bewegt sich nicht: Überprüfen Sie, ob der Hebeaktuator verbunden ist oder ob das Kabel des Hebeaktuators beschädigt ist. Ersetzen Sie den Hebeaktuator.
163	Fehler	Defekt der Rückmeldung des AFP-Aktuators	Überprüfen Sie, ob die AFP-Aktuatorrückmeldung angeschlossen ist

			oder ob das Rückmeldekabel beschädigt ist. Ersetzen Sie den AFP-Aktuator.
164	Fehler	AFP actuator feedback out of tolerance	Überprüfen Sie, ob die Rückmeldung des AFP-Aktuators verbunden ist oder ob das Rückmeldkabel beschädigt ist. Ersetzen Sie den AFP-Aktuator.
165	Fehler	Defekt des AFP-Aktuatorschalters	Defekt des AFP-Aktuators. Ersetzen Sie den AFP-Aktuator.
166	Fehler	Defekt der Rückmeldung des AFP-Gelenkaktuators	Überprüfen Sie, ob die Rückmeldung des AFP-Gelenkaktuators verbunden ist oder ob das Rückmeldkabel beschädigt ist. Ersetzen Sie die AFP-Gelenkaktuatorbaugruppe.
167	Fehler	Rückmeldung des AFP-Gelenkaktuators außerhalb der Toleranz	Rückmeldung des AFP-Gelenkaktuators außerhalb der Toleranz: Kalibrieren Sie die Rückmeldung des Aktuators neu. Falls der Fehler weiterhin besteht, ersetzen Sie die AFP-Gelenkaktuatorbaugruppe.
168	Fehler	Defekt des AFP-Gelenkaktuatorschalters	Defekt des AFP-Gelenkaktuators. Ersetzen Sie die AFP-Gelenkaktuatorbaugruppe.
169	Fehler	Defekt der Rückmeldung des AFP-Hebeaktuators	Überprüfen Sie, ob die Rückmeldung des AFP-Hebeaktuators verbunden ist oder ob das Rückmeldkabel beschädigt ist. Ersetzen Sie den AFP-Hebeaktuator.
170	Fehler	Rückmeldung des AFP-Hebeaktuators außerhalb der Toleranz	Rückmeldung des AFP-Hebeaktuators außerhalb der Toleranz: Kalibrieren Sie die Rückmeldung des Aktuators neu. Falls der Fehler weiterhin besteht, ersetzen Sie den AFP-Hebeaktuator.
171	Fehler	Defekt des AFP-Hebeaktuatorschalters	Defekt des AFP-Hebeaktuators. Ersetzen Sie den AFP-Hebeaktuator.
172	Fehler	Kurzschluss in der Rückmeldungsversorgung des Aktuators	Überprüfen Sie die Verkabelung der Aktuatorenrückmeldung auf Beschädigungen und tauschen Sie den betroffenen Aktuator aus.
174	Anomalie	Ungültige Speicherposition	Die Speicherposition enthält inkonsistente Daten oder die Position kann nicht erreicht werden.
175	Fehler	Fehler bei der minimalen Aktuatorhub-Länge	Mindestens ein Aktuator hat während des Kalibrierungsprozesses die minimale Hub-Länge nicht erreicht.
176	Fehler	Fehler bei der minimalen Aktuatorbewegungszeit	Mindestens ein Aktuator hat während des Kalibrierungsprozesses die minimale Bewegungszeit nicht erreicht.
177	Fehler	Ungültige Kalibrierungsdaten des Aktuators	Ungültige Daten wurden während des Kalibrierungsprozesses erkannt.
178	Fehler	Defekt der Rückmeldung des hinteren Aktuators	Überprüfen Sie, ob die Rückmeldung des hinteren Aktuators verbunden ist oder ob das Rückmeldkabel beschädigt ist. Ersetzen Sie den hinteren Aktuator.
179	Fehler	Rückmeldung des hinteren Aktuators außerhalb der Toleranz	Rückmeldung des hinteren Aktuators außerhalb der Toleranz: Kalibrieren Sie die Rückmeldung des Aktuators neu. Falls der Fehler weiterhin besteht, ersetzen Sie den hinteren Aktuator.
180	Fehler	Defekt des Schalters des hinteren Aktuators	Defekt des hinteren Aktuators. Ersetzen Sie den hinteren Aktuator.
181	Fehler	Defekt der Rückmeldung des vorderen Neigungsaktuators	Überprüfen Sie, ob die Rückmeldung des vorderen Neigungsaktuators verbunden ist oder ob das Rückmeldkabel beschädigt ist. Ersetzen Sie den vorderen Neigungsaktuator.
182	Fehler	Rückmeldung des vorderen Neigungsaktuators außerhalb der Toleranz	Rückmeldung des vorderen Neigungsaktuators außerhalb der Toleranz: Kalibrieren Sie die Rückmeldung des Aktuators neu. Falls der Fehler weiterhin besteht, ersetzen Sie den vorderen Neigungsaktuator.
183	Fehler	Defekt des Schalters des vorderen Neigungsaktuators	Defekt des vorderen Neigungsaktuators. Ersetzen Sie den vorderen Neigungsaktuator.
184	Fehler	Die interne Versorgung der Aktuatorenrückmeldung ist außerhalb der Toleranz	Interne Stromversorgung der Rückmeldung außerhalb der Toleranz 1. Gerät ausschalten 2. Verbindungen des Sitzmoduls überprüfen 3. Gerät einschalten Falls der Fehler weiterhin besteht, ersetzen Sie das Aktuatormodul.
203	Fehler	Fehler beim Pre-Drive-Test	Fehler beim Pre-Drive-Test erkannt, bitte starten Sie das System neu. 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
204	Fehler	Kommunikationsfehler	Kommunikationsfehler erkannt, bitte starten Sie das System neu. 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten

			3. Gerät einschalten
205	Warnung	Speicherfehler	Speicherfehler erkannt, bitte starten Sie das System neu. 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
206	Fehler	Datenfehler	Datenfehler erkannt, bitte starten Sie das System neu. 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
208	Fehler	Überwachungsfehler	Überwachungsfehler erkannt, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
209	Warnung	Fehler beim Herunterladen der Überwachungssoftware	Fehler beim Herunterladen der Überwachungssoftware erkannt, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
212	Warnung	Auf die Standardwerte zurücksetzen	Zurücksetzen auf die Standardwerte, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
213	Warnung	Parameter-Datenbank wiederhergestellt	Parameter wiederhergestellt, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
214	Warnung	Fehler beim Laden der Datenbank	Fehler beim Laden der Datenbank, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
215	Warnung	Parameter-Datenbank wurde nicht gespeichert	Fehler beim Laden der Datenbank, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten
220	Fehler	Das Firmware-Paket ist ungültig	Das Firmware-Paket ist ungültig. Bitte laden Sie das Firmware-Paket erneut.
221	Fehler	Fehler im Gyro / Beschleunigungsmesser (IMU)	Fehler im Gyro / Beschleunigungsmesser (IMU: Inertiale Messeinheit)
223	Fehler	Softwarefehler	Softwarefehler erkannt, bitte starten Sie das System neu 1. Gerät ausschalten 2. 5 Sekunden warten 3. Gerät einschalten Falls der Fehler weiterhin besteht, wenden Sie sich an Ihren lokalen Händler.

11. 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.

11.1. 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 jede Gelegenheit die Batterien aufzuladen. Bei diesem Typ von Batterien ist das nicht schädlich! Ein Überladen der Batterien ist nicht möglich.	

11.2. 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.	

11.3. 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.	

11.4. Ladevorgang

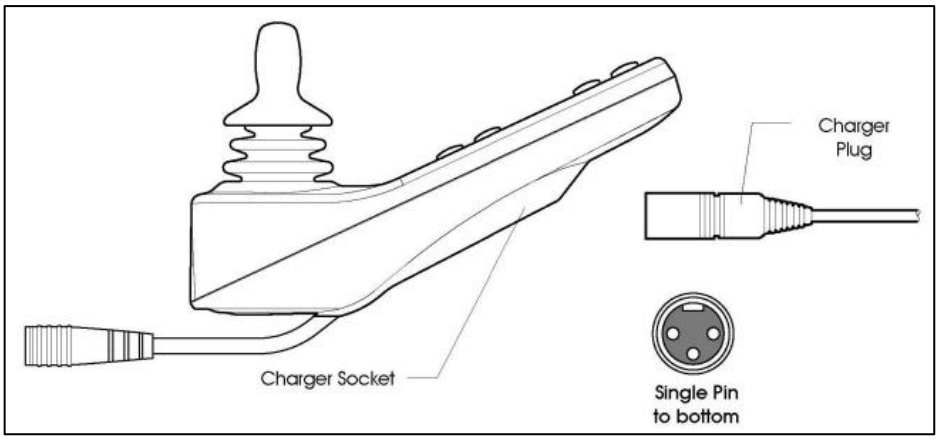
Je nach Modell und Konfiguration ist Ihr Elektrorollstuhl entweder mit einem internen oder externen Ladegerät ausgestattet.

11.4.1. 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.

11.4.2. 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.	

11.5. 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.
3	Alarm: Dunkel: Kein Alarm vorhanden -> ok 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.	

12. 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.

13. Transport

13.1. Haltepunkte

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

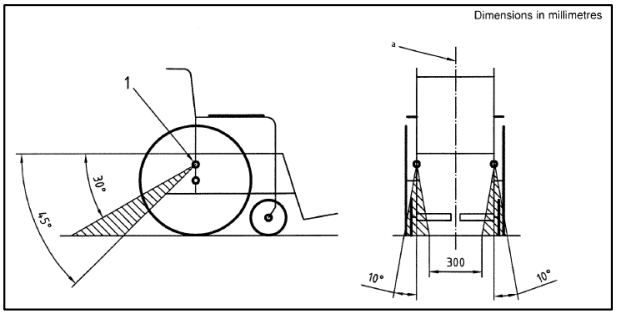
	VORSICHT
	Beschädigung
Auf Grund des hohen Gewichts empfiehlt sich ein mechanisches Anheben mit Gurten. Achten Sie dabei auf die Gewichtsverteilung. Vermeiden Sie unbedingt den Rollstuhl an Anbauteilen wie Armlehnen oder Fussstützen anzuheben. Achten Sie ggf. auf die erhöhte Klemmgefahr.	

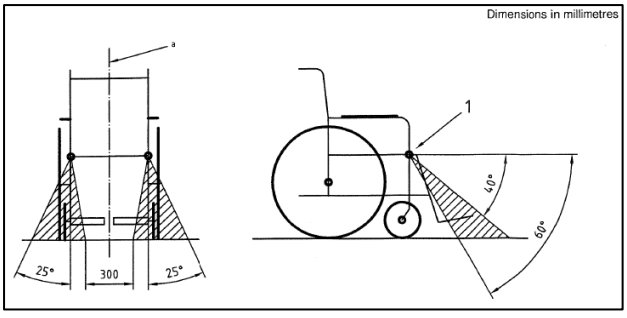
13.2. Fixierung Rollstuhl

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).	

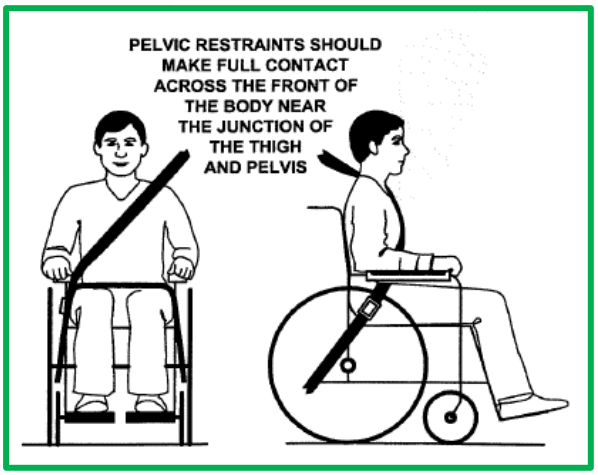




13.3. Fixierung Personen

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

13.3.1. Allgemein

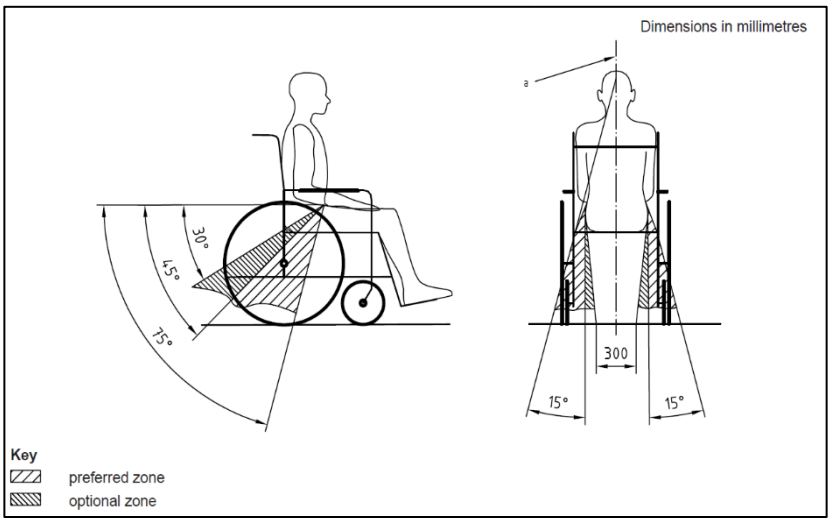


	WARNUNG
	Rückhaltevorrichtung

- 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.

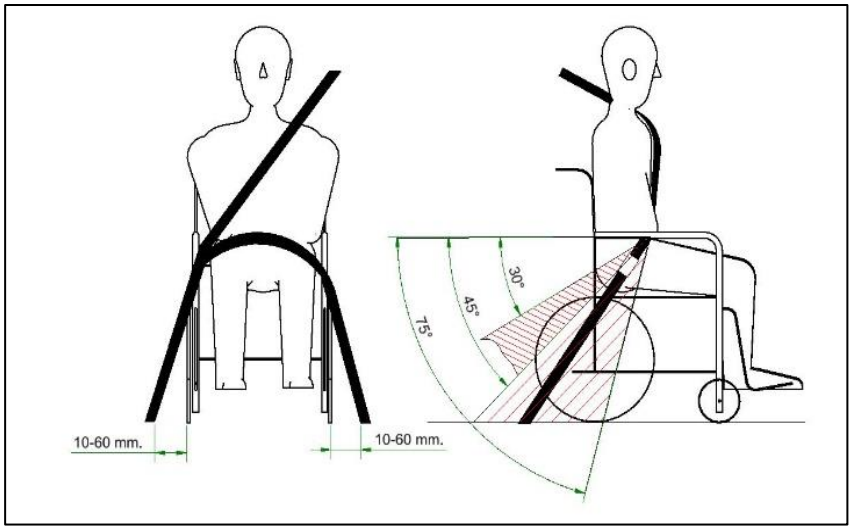
13.3.2. Positionierung Sicherheitsgurt mittels 4-Punkt-Gurtensystem

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°.



13.3.3. 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°.



14. 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.	

15. Reinigung

	WARNUNG
	Elektrobauteile
Elektronikbauteile und Kabel dürfen nicht in Kontakt mit Wasser kommen.	

Schalten Sie den Rollstuhl zur Reinigung aus.

15.1. 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.

15.2. 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).

16. 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).

16.1. Anzugsdrehmoment Schrauben

M3	1.3Nm
M4	3.0Nm
M5	6.0Nm
M6	10.3Nm
M8	25Nm
M10	49Nm
M12	86Nm

17. 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.

18. 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 ab Auslieferung auf die Rahmenteile sowie auf die Anbauteile.
Auf Ersatzteile und Reparaturen gewährt SKS einen Garantiezeitraum von einem Jahr. Batterien haben generell nur einen Garantiezeitraum von 6 Monaten.

19. 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.

20. 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

Unsere Produkte sind CE zertifiziert.

SKS REHAB

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