



CoMoveIT

CoMoveIT Smart

Système de commande tête-pieds spécialisé pour les fauteuils
roulants électriques



CoMoveIT Smart
Notice d'utilisation



Comment contacter CoMoveIT ?

CoMoveIT nv

Baron Ruzettelaan 5/1.1

Assebroek (Brugge), 8310

Belgique

Tel. : +32 477 880 175

E-mail : info@comoveit.com

Website: www.comoveit.com

CoMoveIT Smart

Système de commande tête-pieds spécialisé pour les fauteuils roulants
électriques

Réalisé et publié par CoMoveIT, Belgique

Version 1.4, 2026-01-15

Article no : CM0001-IFU-FR

Table des matières

Comment contacter CoMoveIT ?	2
Informations importantes concernant cette notice d'utilisation.....	6
Incidents graves	7
Assistance, mise au rebut et pièces de rechange.....	7
Conditions de garantie	8
Consignes de sécurité.....	9
Généralités.....	9
Étiquettes d'avertissement.....	10
Avertissements généraux et précautions.....	10
Liste des symboles figurant sur les étiquettes des produits.....	13
Informations sur l'identifiant unique de l'appareil	15
Utilisation prévue.....	16
Contre-indications	16
Description de l'appareil	17
Généralités.....	17
Possibilité de réglage de la commande occipitale.....	17
Commande occipitale - pad gauche et droit.....	20
Commande occipitale - pad occipital arrière.....	21
Socles.....	22
Socle factice	22
Unité de commande électronique (UCE).....	22
Installation du CoMoveIT Smart	24
Démontage du CoMoveIT Smart.....	27
Configuration.....	27
Configuration R-Net.....	27
Instructions d'utilisation	29
Généralités.....	29
Configuration	29

Utilisation de votre CoMoveIT Smart	31
Maintenance	35
Nettoyage	35
Stockage	36
Dépannage	36
R-net Codes d'erreur	37
Résumé	39
Caractéristiques techniques	41



Informations importantes concernant cette notice d'utilisation

Félicitations pour avoir choisi un produit CoMoveIT. Nous espérons que vous êtes satisfait de votre produit et du revendeur.

Nous nous excusons sincèrement pour la gêne occasionnée, car le mode d'emploi n'est actuellement pas accessible aux personnes malvoyantes.

Avant d'utiliser ce produit, il est important de lire et de comprendre le contenu de ce mode d'emploi et en particulier les consignes de sécurité. Il est dangereux de commencer à utiliser l'appareil avant d'avoir lu le mode d'emploi.

Cette notice d'utilisation explique les caractéristiques et les fonctions du CoMoveIT Smart et la meilleure façon de l'utiliser. Il contient également des informations importantes relative à la sécurité et l'entretien. Il décrit également les problèmes éventuels pouvant survenir durant l'utilisation.

Assurez-vous que vous pouvez vous référer à cette notice d'utilisation lorsque vous commencez à utiliser votre fauteuil roulant.

Vous pouvez également consulter cette notice d'utilisation sur notre site web www.comoveit.com.

Toutes les informations, photos, illustrations et spécifications sont basées sur les informations du produit disponibles au moment de l'impression de cette notice d'utilisation. Les images et illustrations contenues dans cette notice d'utilisation sont représentatives et ne constituent pas une représentation exacte des différents composants du CoMoveIT Smart.

CoMoveIT se réserve le droit de modifier ce produit sans avis préalable.

Demande de documentation

Si vous souhaitez obtenir une copie de cette notice d'utilisation, vous pouvez le commander auprès de CoMoveIT à l'adresse info@comoveit.com en demandant le CM0001-IFU-FR. Les documents d'instructions d'utilisation peuvent également être téléchargés sur : www.comoveit.com.

Incidents graves

INCIDENT GRAVES

En cas d'incidents indésirables ou graves causant des blessures humaines, veuillez dès que possible contacter CoMoveIT à vigilance@comoveit.com ou votre distributeur local, et à l'autorité compétente de l'État membre dans lequel l'utilisateur est établi.

Lorsque vous contactez CoMoveIT, ayez toujours le numéro de série à portée de main afin que les informations correctes puissent être transmises.

Assistance, mise au rebut et pièces de rechange

ASSISTANCE TECHNIQUE

Pour tout problème technique éventuel, veuillez contacter votre représentant local ou CoMoveIT au +32 477 880 175 ou à l'adresse : info@comoveit.com.

Lorsque vous contactez CoMoveIT, indiquez toujours la référence et le numéro de série de l'appareil afin de vous assurer que les informations fournies sont correctes.

PIÈCES DE RECHANGE ET ACCESSOIRES

Les pièces de rechange, les consommables et les accessoires doivent être commandés auprès de votre distributeur local.

MISE AU REBUT DU CoMoveIT Smart

Nous vous invitons à contacter votre distributeur local ou CoMoveIT pour obtenir des informations sur les accords de mise au rebut applicables.

Conditions de garantie

CONDITIONS DE GARANTIE

CoMoveIT offre une garantie de deux ans sur les défauts de matériaux et de fabrication pour le CoMoveIT Smart, à condition qu'il soit utilisé correctement et que les instructions d'entretien soient respectées.

La garantie ne couvre que les pièces et s'applique uniquement au premier acheteur auprès d'un revendeur agréé CoMoveIT. L'usure normale et les consommables sont toujours exclus de la garantie.

Période de garantie

La période de garantie du CoMoveIT Smart commence le jour où le produit est livré pour la première fois au client, ou quarante (40) jours à partir du moment où le produit est expédié au distributeur agréé de CoMoveIT, selon la première éventualité.

Réparation ou remplacement

Pour toute demande de garantie, il convient de contacter le revendeur agréé chez qui le produit a été acheté. En cas de défaut dans le matériel ou l'assemblage, le distributeur doit obtenir un numéro d'autorisation de retour de CoMoveIT et envoyer le produit dans un centre de service désigné par CoMoveIT. Le distributeur remplacera ou réparera tout produit couvert par cette garantie. Cette garantie ne couvre pas les frais de main d'œuvre ou de transport encourus pour le remplacement ou la réparation de l'un des produits.

CONDITIONS DE GARANTIE

Modifications

Personne n'est autorisé à modifier, prolonger ou renoncer aux termes de la garantie stipulée par CoMoveIT. Un document original signé par la ou les parties concernées doit être reçu par CoMoveIT avant que toute modification puisse être effectuée. Cette période de garantie sera prolongée si la loi l'exige.

Annulation de la garantie

La garantie ci-dessus est soumise à une utilisation, un entretien et un soin appropriés du produit. La garantie est annulée si le produit est utilisé de manière incorrecte, s'il est réparé ou si une pièce est remplacée par une personne autre que le personnel de CoMoveIT ou par un distributeur agréé de CoMoveIT.

L'ajout d'équipements, de périphériques ou d'options non fabriqués ou recommandés par CoMoveIT peut avoir un impact sur le fonctionnement prévu du Smart Product de CoMoveIT.

L'utilisation ou l'installation de matériel non validé ou autorisé par CoMoveIT annulera la garantie.

	CoMoveIT NV, Baron Ruzettelaan 5/1.1, 8310, Assebroek (Bruges), Belgium www.comoveit.com info@comoveit.com +32 477 880 175
<div>CH REP</div>	SKS Rehab AG, Im Wyden 3, CH-8762, Schwanden, Switzerland
UK Responsible Person	UK REP MED Limited, Unit D Crondall Place, Coxbridge Business Park, Alton Road, Farnham, GU10 5EH, United Kingdom

Consignes de sécurité

Généralités

Le dispositif de commande tête-pied CoMoveIT Smart pour fauteuils roulants électriques est destiné à être installé sur tout fauteuil roulant électrique équipé d'un système électronique R-net.

Une utilisation incorrecte peut entraîner des risques de blessures pour l'utilisateur et des dommages au fauteuil roulant ou à d'autres biens. Afin de réduire ces risques, il est impératif de lire attentivement le présent mode d'emploi, en accordant une attention particulière aux consignes de sécurité et aux textes d'avertissement.

Toute utilisation non autorisée de CoMoveIT Smart peut entraîner un risque accru d'accident. Suivez scrupuleusement les recommandations de la section Fonctionnement afin de prévenir les risques d'accident liés à l'utilisation.

Toutes les modifications et interventions sur les systèmes vitaux de CoMoveIT Smart doivent être effectuées par un technicien qualifié. En cas de doute, contactez toujours CoMoveIT ou un technicien qualifié de votre distributeur local.

Toutes les informations et spécifications incluses dans ce manuel d'instructions s'appliquaient au moment de la livraison de ce produit. CoMoveIT s'engageant à un développement et à une amélioration continus, nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans notification préalable.

Étiquettes d'avertissement

Le présent mode d'emploi utilise les étiquettes d'avertissement suivantes, destinées à attirer l'attention sur des situations susceptibles d'entraîner des problèmes indésirables, des blessures ou des dommages au fauteuil roulant, etc. Lisez attentivement le mode d'emploi afin de réduire les risques liés à l'appareil.



ATTENTION !

Soyez prudent lorsque ce symbole apparaît. Une telle situation pourrait entraîner des blessures mineures ou modérées.



AVERTISSEMENT !

Une extrême prudence est recommandée lorsque ce symbole d'avertissement apparaît. Le non-respect de cet avertissement peut entraîner des blessures corporelles et des dommages matériels, y compris des dommages au fauteuil roulant.

Avertissements généraux et précautions



AVERTISSEMENT!

N'essayez pas d'utiliser un fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart sans l'assistance et la formation d'un professionnel de la santé qualifié pour ces activités. N'essayez pas d'utiliser de manière autonome un fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart tant qu'un professionnel de la santé qualifié ne vous a pas donné l'autorisation de le faire.



AVERTISSEMENT!

Le fauteuil roulant doit être équipé d'une fonction d'arrêt d'urgence à la portée de l'accompagnateur.



AVERTISSEMENT!

Cessez immédiatement d'utiliser l'appareil en cas de problèmes de fonctionnement.



AVERTISSEMENT!

Le fauteuil roulant doit être équipé d'une fonction d'arrêt d'urgence à la portée de l'accompagnateur.



AVERTISSEMENT!

Le dispositif peut s'activer par inadvertance lorsqu'il est exposé à la pluie ou à une humidité excessive. Le fauteuil roulant peut alors se mettre à rouler de manière involontaire, ce qui crée une situation dangereuse.



AVERTISSEMENT!

N'appuyez pas sur les coussinets de tête et les coussinets de pied de votre dispositif à l'aide d'objets pointus. Cela affecterait le fonctionnement des capteurs de force.



AVERTISSEMENT!

N'utilisez pas les coussinets plantaires du système si la couche supérieure est endommagée ou usée. Des dommages clairement visibles et palpables indiquent qu'il faut les remplacer. Le dispositif peut s'activer par inadvertance lorsque la couche supérieure de la semelle est endommagée. Le fauteuil

roulant peut alors rouler de manière non intentionnelle, ce qui crée une situation dangereuse. Le remplacement peut être facilement effectué en suivant les instructions fournies par le personnel technique.



ATTENTION!

CoMoveIT décline toute responsabilité pour les dommages corporels ou matériels qui pourraient résulter du non-respect par les utilisateurs des indications, recommandations, avertissements, mises en garde et instructions figurant dans le présent document.



ATTENTION!

Les pièces obsolètes de CoMoveIT Smart doivent être éliminées de manière responsable, conformément aux réglementations locales en matière de recyclage.



ATTENTION!

Exigences en matière de compatibilité électromagnétique (CEM)

L'électronique de CoMoveIT Smart peut être affectée par des champs électromagnétiques externes (par exemple les téléphones mobiles).

L'électronique de CoMoveIT Smart émet également des champs électromagnétiques qui peuvent affecter les appareils environnants.

Les valeurs seuils CEM sont définies dans des normes harmonisées en vertu du règlement (UE) 2017/745. CoMoveIT Smart atteint ou dépasse les valeurs seuils pour l'immunité électromagnétique. CoMoveIT Smart respecte ou est inférieur aux valeurs seuils limites pour les champs électromagnétiques émis.










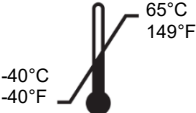
ATTENTION!

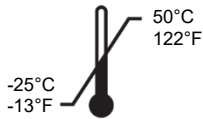









Forces maximales sur la tête

La tête de CoMoveIT Smart peut être affectée par des forces extrêmes appliquées par l'utilisateur. Les forces maximales appliquées dans la tête dans n'importe quelle direction sont spécifiées par CoMoveIT comme pouvant aller jusqu'à 205 Newtons.

Liste des symboles figurant sur les étiquettes des produits

Tous les symboles utilisés dans l'étiquetage de CoMoveIT Smart sont conformes à la norme ISO 15223-1:2021 Dispositifs médicaux - Symboles à utiliser avec les informations à fournir par le fabricant.











Symbole	Description
	Consulter le mode d'emploi ou le mode d'emploi électronique.
	Indique que l'article est un dispositif médical.
	Indique le fabricant du dispositif médical.
 YYYY-MM-DD	Indique le pays de fabrication des produits et la date de fabrication (ANNEE-MONTHÈQUE-JOUR).
	Indique le numéro de catalogue du fabricant afin que le dispositif médical puisse être identifié.
	Indique le numéro de série du fabricant afin de permettre l'identification d'un dispositif médical spécifique.
	Indique le numéro de lot du fabricant afin de pouvoir identifier un lot ou une série.
	Température de stockage : Indique les limites de température auxquelles le dispositif médical peut être exposé en toute sécurité pendant le stockage.







Symbole	Description
	Température de fonctionnement : Indique les limites de température auxquelles le dispositif médical peut être exposé en toute sécurité pendant son fonctionnement.
	Indique la plage d'humidité à laquelle le dispositif médical peut être exposé en toute sécurité.
	Indique un dispositif médical qui doit être protégé de l'humidité.
	Indique un dispositif médical qui doit être protégé de la chaleur et des sources radioactives.
	Indique un dispositif médical qui peut être cassé ou endommagé s'il n'est pas manipulé avec précaution.
	Indique qu'un dispositif médical ne doit pas être utilisé si l'emballage a été endommagé ou ouvert.
	Indique un support qui contient des informations d'identification unique du dispositif.
	Indique l'entité qui distribue le dispositif médical dans la localité.
	Le produit ne doit pas être jeté comme un déchet non trié, mais doit être envoyé à des installations de collecte séparées pour être récupéré et recyclé.
	Indique que le fabricant ou l'importateur affirme que les produits sont conformes aux normes européennes en matière de santé, de sécurité et de protection de l'environnement.
IP41	Indique le degré de protection selon la norme IEC 60529 : Protection contre les corps solides étrangers ≥ 1 mm et

Symbole	Description
	contre les chutes verticales de gouttes d'eau.

Informations sur l'identifiant unique de l'appareil

Chaque pièce de votre appareil CoMoveIT Smart porte un numéro d'identification unique (UDI). L'explication du numéro UDI est donnée dans le tableau ci-dessous.

CoMoveIT Smart ECU   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-start; margin-left: 10px;"> (01) (11) (21) </div>	(01) Numéro d'article commercial mondial : 05430002911007 (11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : Janvier, DD : 2ème jour. (21) Numéro de série : numéro à 9 chiffres
CoMoveIT Smart H3   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-start; margin-left: 10px;"> (01) (11) (21) </div>	(01) Numéro d'article du commerce mondial : 05430002911014 (11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour. (21) Numéro de série : numéro à 9 chiffres
CoMoveIT Smart F   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-start; margin-left: 10px;"> (01) (11) (21) </div>	(01) Numéro d'article du commerce mondial : 05430002911038 (11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour. (21) Numéro de série : numéro à 9 chiffres
CoMoveIT Smart dF   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-start; margin-left: 10px;"> (01) (11) (21) </div>	(01) Numéro d'article du commerce mondial : 05430002911045 (11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour. (21) Numéro de série : numéro à 9 chiffres
CoMoveIT Smart H2   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-start; margin-left: 10px;"> (01) (11) (21) </div>	(01) Numéro d'article commercial mondial : 05430002911021 (11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour. (21) Numéro de série : numéro à 9 chiffres
Headset Mounting Clamp	(01) Numéro d'article commercial mondial : 05430002911069

  <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-end;"> (01) (11) (10) </div>	<p>(11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour.</p> <p>(10) Numéro de lot : 6 chiffres : AAMM, et 2 chiffres</p>
<p>ECU Mount for Ottobock</p>   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-end;"> (01) (11) (10) </div>	<p>(01) Numéro d'article commercial mondial : 05430002911076</p> <p>(11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour.</p> <p>(10) Numéro de lot : 6 chiffres : AAMM, et 2 chiffres</p>
<p>ECU Mount for Permobil</p>   <div style="display: flex; flex-direction: column; align-items: flex-end;"> (01) (11) (10) </div>	<p>(01) Numéro d'article commercial mondial : 05430002911052</p> <p>(11) Date de fabrication : 6 chiffres indiquant l'année, le mois et la date dans le format suivant : AAMMJJ. Par exemple, 230102 indique AA : 2023, MM : janvier, DD : 2ème jour.</p> <p>(10) Numéro de lot : 6 chiffres : AAMM, et 2 chiffres</p>

Utilisation prévue

CoMoveIT Smart est destiné à être utilisé comme dispositif de contrôle d'entrée spécialisé pour les fauteuils roulants électriques. CoMoveIT Smart est destiné aux personnes souffrant de troubles complexes du mouvement, tels que la dystonie et la choréoathétose dans la paralysie cérébrale dyskinétique. En général, tous les utilisateurs souffrant de troubles du mouvement qui n'ont pas la capacité de faire fonctionner des fauteuils roulants électriques à l'aide de dispositifs d'entrée conventionnels.

Contre-indications

CoMoveIT Smart ne doit pas être utilisé par des personnes souffrant d'un handicap mental grave, qui ne sont pas en mesure de suivre et de comprendre des instructions de base, qui sont atteintes d'une déficience visuelle grave ou qui souffrent d'épilepsie grave. L'utilisateur doit être capable d'estimer et de corriger les résultats de ses actions lorsqu'il utilise le fauteuil roulant.

Conditions environnementales



AVERTISSEMENT!

N'utilisez pas votre appareil sous la pluie. Des éléments tels que le système sensoriel et l'électronique pourraient être endommagés.



Votre appareil peut être utilisé en toute sécurité à des températures ambiantes comprises entre -25°C / -13°F et 50°C / 122°F. Nous vous recommandons de ne pas utiliser votre appareil à des températures en dehors de cette plage. L'humidité relative de l'environnement doit être comprise entre 10 % et 90 %. Ne pas utiliser l'appareil sous la pluie.

Description de l'appareil

Généralités

CoMoveIT Smart capte la pression exercée par l'utilisateur sur les coussinets de tête et de pied de l'appareil et la traduit en commandes de conduite pour le fauteuil roulant électrique. CoMoveIT Smart intègre un algorithme adaptatif qui adapte en temps réel la pression requise pour activer le système de commande du fauteuil roulant, en fonction du comportement de conduite de l'utilisateur. L'algorithme adaptatif filtre les mouvements incontrôlés et involontaires et les traduit en commandes de conduite fluides, ce qui permet une conduite détendue. CoMoveIT Smart est un dispositif à brancher et à conduire qui pourrait offrir une mobilité indépendante.

La tête de CoMoveIT Smart est montée à l'arrière du fauteuil roulant électrique, tandis que les coussinets des pieds sont montés sur le repose-pieds existant. La position de la tête et des capteurs peut être ajustée afin d'optimiser les performances de l'utilisateur pour les activités de conduite et de contrôle.

CoMoveIT Smart fonctionne avec PG Drives Technology R-net OMNI 2, PG Drives Technology R-net Input/Output Module, Q-Logic 3 EX Enhanced Display, Curtis Instruments AG Display Module pour contrôler le fauteuil roulant électrique à la place d'un dispositif de contrôle ordinaire.

Possibilité de réglage de la commande occipitale

La position de la commande occipitale peut être ajustée pour répondre au mieux aux besoins de l'utilisateur. La hauteur totale de la commande occipitale peut être réglée à l'aide de la molette. Voir la figure 1.

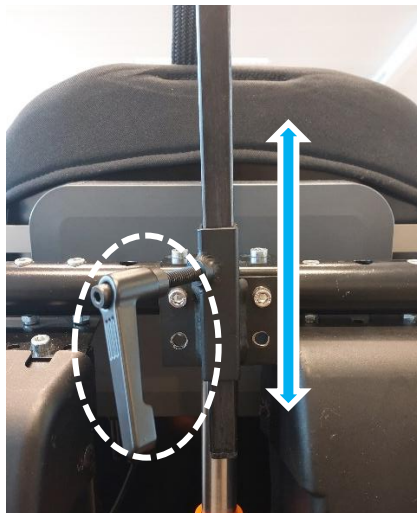


Figure 1. Molette permettant de régler la hauteur de la commande occipitale.

La profondeur de la commande occipitale peut être réglée à l'aide du bouton rotatif situé à l'arrière. Voir la figure 2.

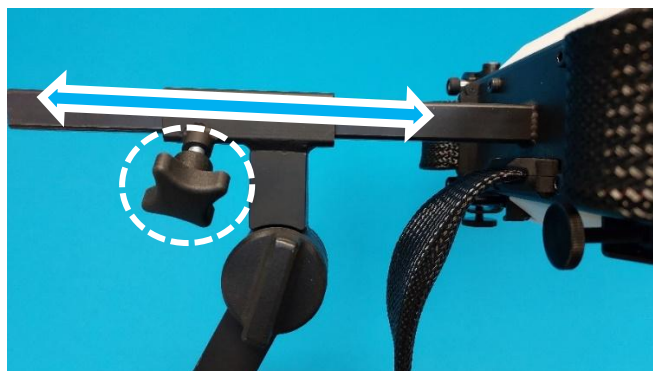


Figure 2. Molette permettant le réglage de la profondeur de la commande occipitale.

L'inclinaison du système de commande occipitale peut être réglée à l'aide de la molette placée sur le tube vertical. Voir la figure 3.



Figure 3. Molette permettant le réglage de l'inclinaison de la commande occipitale.



ATTENTION!

Molette de réglage de l'inclinaison

Ne serrez pas trop la molette de réglage de l'inclinaison. Le mécanisme de serrage assure une prise suffisante. Si vous serrez trop la molette, vous risquez de l'endommager.

L'angle de chaque côté de la commande occipitale peut être réglé par les boutons rotatifs situés à l'arrière de la commande. Voir la figure 4.

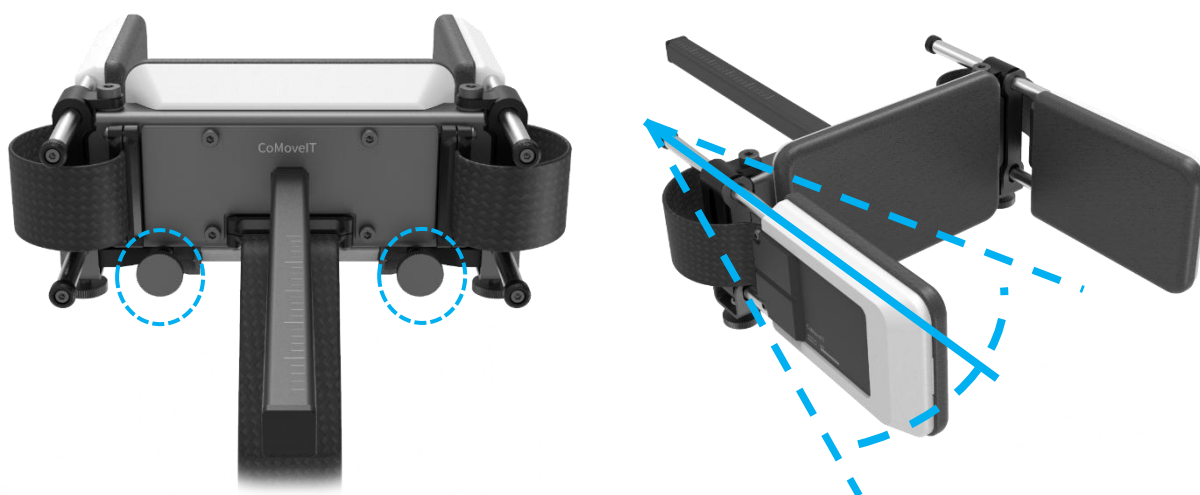


Figure 4. Molettes permettant de régler l'angle des pads.

La profondeur des pads latéraux peut être réglée à l'aide des molettes situées à l'arrière et au bas de la commande occipitale. La profondeur peut être réglée en desserrant la molette, en déplaçant le pad, puis en resserrant la molette. Voir la figure 5.

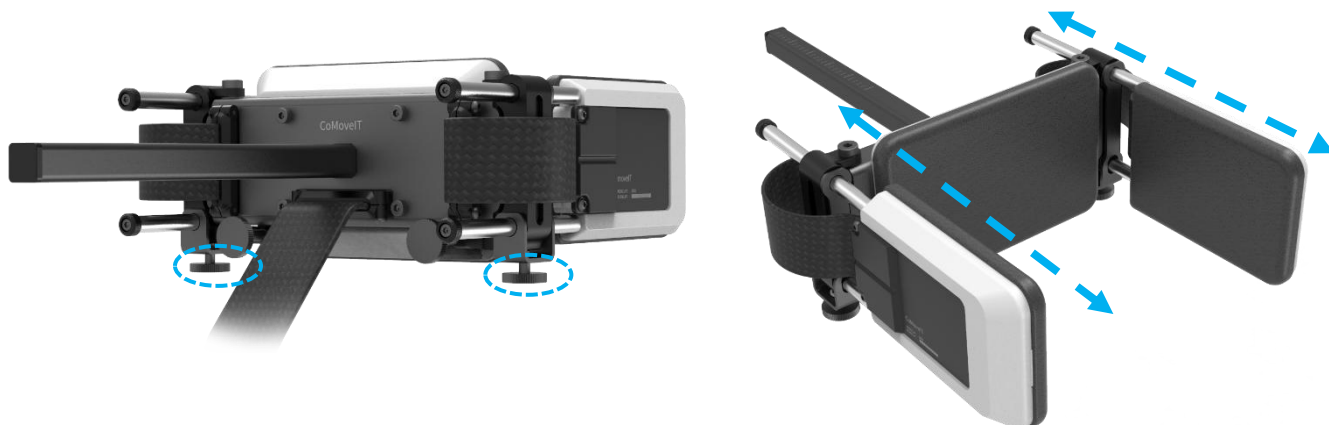


Figure 5. Molettes permettant de régler la profondeur des pads droit et gauche.



ATTENTION !

Le fait de forcer l'un des mécanismes de réglage ci-dessus autrement que conformément à la description ci-dessus peut endommager les mécanismes de verrouillage.

Commande occipitale - pad gauche et droit

Les pads occipitaux de droite et de gauche comportent une matrice de capteurs de force intégrée au pad. Voir la figure 6.

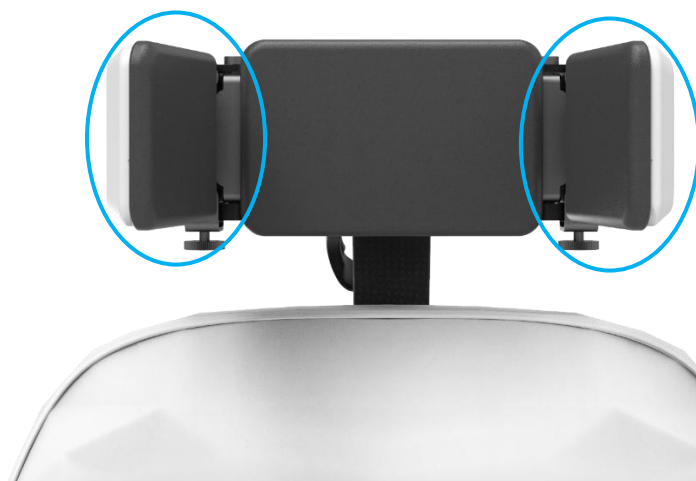


Figure 6. Pads occipitaux gauche et droit où les matrices de capteurs de force sont intégrées.

Commande occipitale - pad occipital arrière

Le pad occipital arrière comporte une matrice de capteurs de force intégrée au pad. Voir la figure 7.

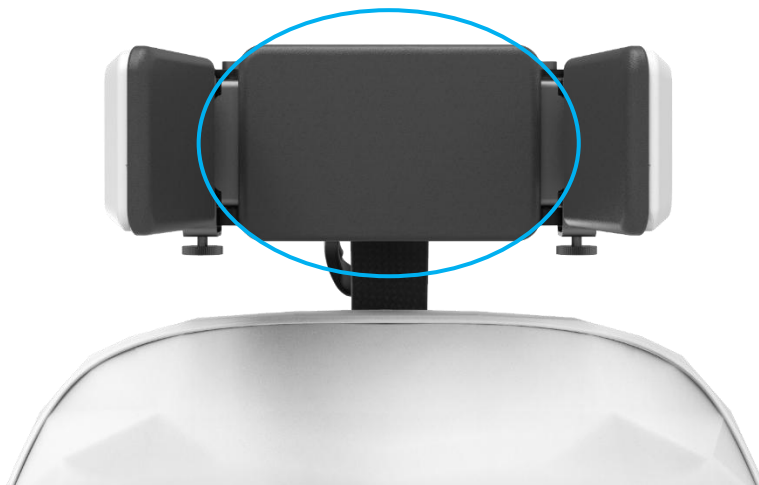


Figure 7. Pad arrière de la commande occipitale où la matrice de capteurs de force est intégrée.



ATTENTION !

Selon la configuration du CoMoveIT Smart acheté, il existe deux ou trois matrices de capteurs de force intégrées dans la commande occipitale. Dans la configuration avec deux matrices de capteurs de force, une est prévue dans le pad de gauche et une dans le pad de droite. Dans la configuration à trois matrices de capteurs de force, une est prévue dans le pad de gauche, une dans le pad de droite et une dans le pad arrière.



AVERTISSEMENT !

N'appuyez pas sur la commande occipitale avec des objets contondants. Cela affectera le fonctionnement de la matrice de capteurs de force. Le fauteuil roulant peut alors se déplacer de manière imprévue, entraînant une situation dangereuse. Si vous constatez un quelconque dommage sur la commande occipitale, contactez votre revendeur agréé dans les plus brefs délais.

Socles

Chaque socle du CoMoveIT Smart est équipé d'une matrice de capteurs de force. Les socles sont visibles sur la figure 8.

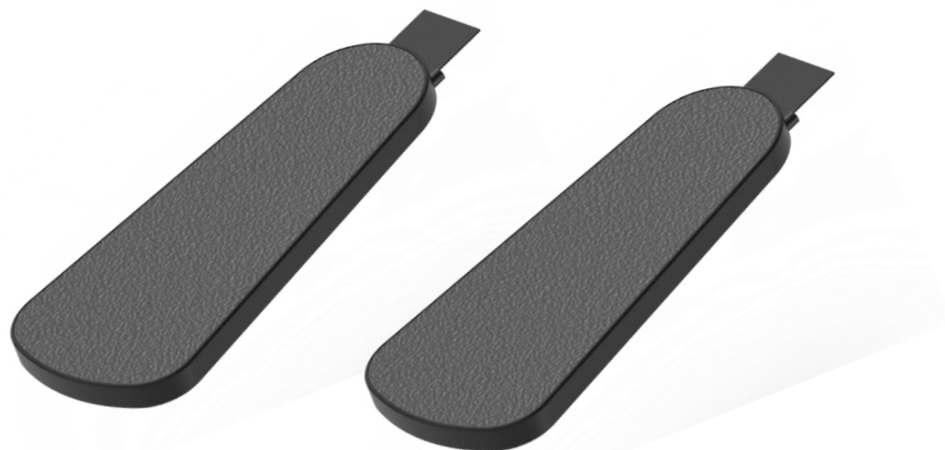


Figure 8. Socles du CoMoveIT Smart



AVERTISSEMENT !

N'appuyez pas sur les socles avec des objets contondants. Cela affectera le fonctionnement de la matrice de capteurs de force. Le fauteuil roulant peut alors se déplacer de manière imprévue, entraînant une situation dangereuse. Si vous constatez un quelconque dommage sur les socles, contactez votre revendeur agréé dans les plus brefs délais.

Socle factice

Le socle factice du CoMoveIT Smart ne contient aucune matrice de capteurs de force et aucun câble. Il est utilisé à des fins symétriques de sorte que les deux pieds de l'utilisateur se situent à la même hauteur.

Unité de commande électronique (UCE)

Tous les composants du CoMoveIT Smart sont connectés à l'UCE. Le schéma de connexion est illustré à la figure 9.



ATTENTION!

Ne modifiez pas les connecteurs de la batterie de têtes et des repose-pieds. Demandez l'aide d'un ingénieur qualifié ou d'une personne ayant les connaissances adéquates pour effectuer le réglage de manière experte ou contactez CoMoveIT si des changements de connexion sont nécessaires.

Numéro de connexion	Action
1	Connecteur D-Sub à 9 broches - communication avec le module Rnet Omni2 ou le module d'entrée/sortie Rnet.
2	Connecte la matrice de capteurs de force pour "tourner à gauche".
3	Connecte la matrice de capteurs de force pour "tourner à droite".
4	Connectez la matrice de capteurs de force pour le commutateur utilisateur.
5	Connecte la matrice de capteurs de force pour la conduite.

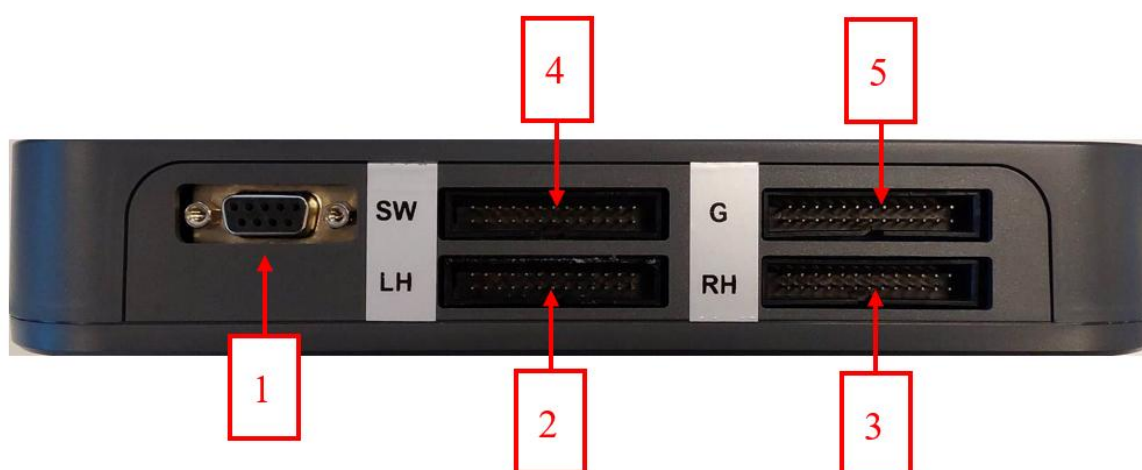


Figure 9. Panneau de connexion.



ATTENTION !

Ne modifiez pas la configuration du branchement des connecteurs. Cela peut entraîner des conditions dangereuses. Demandez le concours d'un ingénieur qualifié ou d'une personne ayant des connaissances suffisantes pour effectuer les réglages de manière responsable. Ou contactez CoMoveIT si des ajustements sont nécessaires.

Installation du CoMoveIT Smart



ATTENTION !

L'installation et le démontage du CoMoveIT Smart ne doivent être effectués que par des personnes expérimentées dans le processus d'installation sachant que divers connecteurs sont fournis pour fixer et sécuriser le CoMoveIT Smart et ses câbles.

1. Assurez-vous que le fauteuil roulant soit éteint.
2. Insérez la barre verticale du CoMoveIT Smart dans le support situé à l'arrière du siège du fauteuil roulant et serrez la molette. Le CoMoveIT Smart s'adapte à tout type de support carré de 16 x 16 mm. Voir la figure 10. CoMoveIT propose une pince de fixation spécifique pour les fauteuils roulants Permobil et Ottobock, qui peut également convenir à d'autres marques de fauteuils roulants. La pince de fixation doit être achetée séparément de votre appareil.

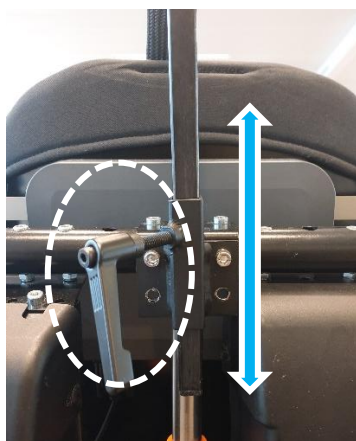


Figure 10. Support carré de 16 x 16 mm.

3. Fixez les câbles de l'unité de commande occipitale aussi près que possible de la barre verticale et du châssis ou du cadre du fauteuil roulant ou de l'assise du fauteuil roulant. L'utilisation d'attaches rapides tous les 15 à 20 cm est fortement recommandée. Voir la figure 11.



Figure 11. Utilisation d'attaches rapides.

4. Tenez les câbles de la commande occipitale à l'écart des angles ou objets contendants et assurez-vous qu'une tolérance suffisante soit prévue lorsque la barre verticale est déployée au maximum.
5. Placez l'UCE sur le dos du siège en utilisant les quatre points de connexion M6 fournis.
6. Placez les socles du CoMoveIT Smart sur les repose-pieds du fauteuil roulant à l'aide des attaches Velcro fournies. Voir la figure 12.



Figure 12. Velcro pour relier les socles aux repose-pieds du fauteuil roulant.



ATTENTION!

Inspectez le velcro des coussinets une fois par mois pour vous assurer de son bon fonctionnement.

7. Fixez les câbles des socles aussi près que possible du châssis, du cadre et/ou de l'assise du fauteuil roulant. L'utilisation d'attaches rapides tous les 15 à 20 centimètres est fortement recommandée.

8. Tenez les câbles des socles à l'écart des coins ou des objets contendants et assurez-vous que la tolérance soit suffisante lorsque les socles sont entièrement déployés.
9. Le CoMoveIT Smart UCE contient 4 trous ou les écrous borgnes (inclus dans le sont mises. Voir Figure 13.



Figure 13 - écrous borgnes positionnés dans les quatre trous du UCE

10. Comme chaque chaise est unique, il n'y a aucun support de montage disponible. Les dimensions, à voir dans Figure 14, doivent être respectés pour monter le UCE. Utilisez quatre vis M6 avec les écrous borgnes pour fixer le UCE. CoMoveIT propose des supports de fixation spécifiques pour les fauteuils roulants Permobil et Ottobock. Le support de montage doit être acheté séparément de votre appareil.

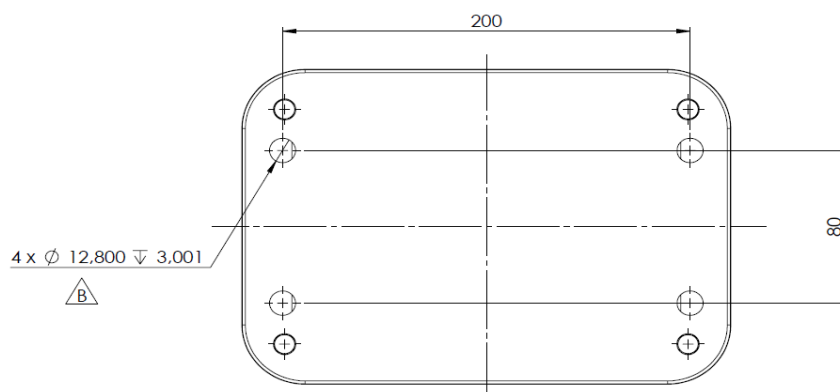


Figure 14 – dimensions du ECU

11. Connectez tous les câbles des capteurs à l'UCE du CoMoveIT Smart.
12. Connectez et fixez les vis du connecteur DB9 du CoMoveIT Smart au module Rnet Omni2.

Démontage du CoMoveIT Smart

Effectuez le processus d'installation dans l'ordre inverse.

1. Assurez-vous que le fauteuil roulant soit éteint.
2. Retirez toutes les attaches rapides des câbles de la commande occipitale et des socles.
3. Débranchez le connecteur DB9 du CoMoveIT Smart du module Rnet Omni2.
4. Déconnectez tous les câbles des capteurs de l'UCE CoMoveIT Smart.
5. Retirez les socles de la bande velcro.
6. Retirez la commande occipitale en libérant le verrouillage mécanique de la barre verticale.
7. Retirez l'UCE en dévissant les vis aux 4 points de fixation M6 prévus à cet effet.

Configuration

Configuration R-Net



AVERTISSEMENT!

La programmation ne doit être effectuée que par des professionnels de la santé ayant une connaissance approfondie de la programmation des paramètres R-net. Une programmation incorrecte peut entraîner une configuration dangereuse pour vous et votre appareil.

Définissez les paramètres suivants dans le programmeur R-net et écrivez-les dans le contrôleur de votre fauteuil roulant électrique.

- Gestion des profils > Créez trois profils de conduite pour CoMoveIT Smart. Un pour la conduite à l'intérieur, un pour la conduite à l'extérieur et un avec des réglages de vitesse intermédiaires.
- Gestion des profils > Type de périphérique d'entrée : réglez ce paramètre sur Omni.

Profile Management	Profile 1	Profile 2	Profile 3
Profile Name	CoMoveIT Smart IN	CoMoveIT Smart M	CoMoveIT Smart OUT
Profile Enable	Yes	Yes	Yes
Mode Enable	[12345678]	[12345678]	[12345678]
Input Device Type	Omni	Omni	Omni
Input Device Subtype	All	All	All
Seat Reversal Profile	No	No	No
Allow Grab	Yes	Yes	Yes

- Omni > Port : sélectionner le port Omni auquel CoMoveIT Smart est connecté.
- Omni > Ports > SID : régler le paramètre SID sur 3-Axis Switch.
- Omni > Ports > Switches (Commutateurs) : Réglez les paramètres 9-Way Detect et 9-Way SID Switch Detect sur Off.

Omni			
Global			
Profiled			
Port			
Ports			
SID			
SID			
Switches			
User Switch			
Switch Detect			
9-Way Detect			
Switch Long			
Switch Medium			
Switch Debounce			
Double Click			
User Switch Detect			
9-Way SID Switch Detect			

Si vous souhaitez utiliser uniquement la configuration de la tête de réseau, réglez le paramètre SID sur 3-Axis Switch :

- Omni > Ports > Controls : Réglez Fwd /Rev Auto Toggle sur Off..

Controls	Port 1	Port 2
User Control	Menu	Menu
Return To	Menu	Drive
Timeout to Menu	0 s	0 s
Menu Navigation	Normal	Normal
Menu Scan Rate	0.00 s	0.00 s
Auto-repeat	Off	Off
Fwd / Rev Auto Toggle	Off	Off
Auto Toggle Time	3.00 s	2.00 s
Axis Direction Toggle Time	0.25 s	0.25 s
Actuator Selection	SID	SID
Actuator Axes	Normal	Normal

Instructions d'utilisation

Généralités

Le CoMoveIT Smart est conçu pour une utilisation à l'intérieur et à l'extérieur. Pour une utilisation à l'intérieur, il convient de faire preuve d'une prudence normale. À l'extérieur, vous devez vous rappeler de vous déplacer très lentement sur les terrains pentus. Il convient par ailleurs d'être extrêmement prudent lors de l'utilisation sur des surfaces irrégulières. Consultez la notice d'utilisation du fauteuil roulant pour plus d'informations sur les règles de conduite de votre fauteuil roulant. L'électronique du CoMoveIT Smart traduit la pression exercée par les pieds et la tête en commandes de conduite conformément aux intentions.

Configuration

Le CoMoveIT Smart est proposé dans différentes configurations en fonction de la capacité de l'utilisateur à utiliser consciemment ses deux pieds. Chaque configuration vous permet de conduire en avant, de tourner à gauche et à droite et de passer en marche arrière. Vous pouvez également exploiter le menu de commande de l'OMNI2. La façon de procéder est différente selon la configuration, bien que le fait de tourner à gauche ou à droite se fasse principalement à l'aide des coussins de tête gauche et droite.

Conduite avec le pied droit - Commutation avec le pied gauche

Dans cette configuration, vous appuyez avec le pied droit pour avancer, comme avec un accélérateur. Les virages à gauche et à droite se font respectivement avec l'appui-tête gauche et droit. Le pied gauche active le commutateur permettant de modifier la direction de l'avant à l'arrière. En maintenant le pied gauche enfoncé plus longtemps, vous accédez au menu de commande. (Figure 13). Si vous le souhaitez, les fonctions du pied gauche et du pied droit peuvent être permutées.



Figure 15. Conduite au pied – Configuration du passage des vitesses au pied.

Conduire avec l'arrière de la tête - commuter avec un pied

Une configuration pour les personnes pour lesquelles il est plus confortable de conduire vers l'avant en exerçant une pression sur le coussin arrière. Dans cette

configuration, une matrice de capteurs est également intégrée. Bien entendu, dans cette configuration, une pression peut être exercée simultanément sur les appui-têtes gauche et droit pour qu'ils tournent, afin de garantir une conduite harmonieuse.

L'un des repose-pieds, pouvant être soit le gauche soit le droit, est utilisé pour actionner le commutateur. Il s'agit de changer de direction, soit en avant, soit en arrière. En maintenant le commutateur enfoncé plus longtemps, on accède au menu de commande. (Figure 14).



Figure 16. Conduire avec l'arrière de la tête - Commuter avec un pied

Conduire avec un pied - Commuter avec l'arrière de la tête.

Une dernière alternative consiste à rouler en avant à l'aide d'un pied en utilisant le socle gauche ou droit. Vous utilisez le coussin arrière pour activer le commutateur permettant de changer de direction de conduite. En maintenant le commutateur enfoncé plus longtemps, vous accédez au menu de commande. (Figure 15).



Figure 17. Conduire avec un pied - Commuter avec l'arrière de la tête.

Les matrices de capteurs de forces peuvent être utilisées pour commander le fauteuil roulant, naviguer dans le menu utilisateur, actionner les fonctions du siège et commander des dispositifs externes au moyen du module Omni2.



AVERTISSEMENT !

Les matrices de capteurs de force intégrées dans l'appui-tête et les socles peuvent s'activer par inadvertance lorsqu'ils sont exposés à la pluie, aux cheveux mouillés ou à une humidité excessive. Le fauteuil roulant peut alors se déplacer de manière imprévue, entraînant une situation dangereuse.

Contrôle de sécurité automatique

Le CoMoveIT Smart vérifie en permanence son état interne et l'état des matrices de capteurs de force.

Utilisation de votre CoMoveIT Smart



AVERTISSEMENT!

N'essayez pas d'utiliser un fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart sans l'assistance et la formation d'un prestataire de soins qualifié. N'essayez pas de faire fonctionner le fauteuil roulant électrique de façon autonome sans l'autorisation d'un prestataire de soins qualifié.



AVERTISSEMENT!

Le fauteuil roulant doit être équipé d'une fonction d'arrêt d'urgence à la portée de l'accompagnateur.



AVERTISSEMENT!

L'accompagnateur ou le professionnel de santé est censé interpréter les capacités de l'utilisateur en termes de vitesse, de conduite en marche arrière, d'activation/désactivation, d'utilisation des pieds ou non, de capacité cognitive et mentale à utiliser un fauteuil roulant électrique, en particulier les mécanismes de sécurité tels que le bouton d'activation/désactivation ou le bouton d'arrêt d'urgence.

Votre CoMoveIT Smart a la capacité de contrôler tous les modes et fonctions de votre fauteuil roulant électrique. Votre prestataire de soins et/ou un ingénieur qualifié expérimenté peut personnaliser le fonctionnement de votre CoMoveIT Smart pour répondre à vos besoins individuels. Cela peut inclure le réglage de la fonctionnalité et/ou de la position de l'appui-tête et des socles du CoMoveIT Smart. La façon dont vous utilisez votre fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart dépend de la façon dont votre fournisseur a programmé le fauteuil roulant avec Rnet.

Une fois que le CoMoveIT Smart et le système Rnet ont été adaptés à vos besoins, votre revendeur agréé vous formera à l'utilisation de votre CoMoveIT Smart. Si vous n'êtes pas sûr de pouvoir utiliser le CoMoveIT Smart pour contrôler votre fauteuil roulant électrique, nous vous conseillons de contacter votre prestataire de soins ou votre revendeur agréé local.

Il est recommandé de tester le CoMoveIT Smart dans un endroit ouvert et familier avant de vous rendre dans un lieu public et fréquenté. Cela vous permettra de vous familiariser avec le fonctionnement du système CoMoveIT Smart. Le fonctionnement de base du CoMoveIT Smart est décrit ci-dessous.

Avant d'utiliser votre CoMoveIT Smart pour la première fois, il est conseillé que le distributeur ou l'ingénieur de service assiste et explique les différentes possibilités et options à l'utilisateur et/ou à l'accompagnateur. Si nécessaire, le distributeur peut procéder à des ajustements finaux afin d'optimiser votre expérience.

Il est important que l'utilisateur et l'accompagnateur sachent parfaitement comment utiliser le système et quels sont les réglages possibles pour optimiser l'expérience d'utilisation. Veuillez inspecter votre appareil en suivant les instructions de la section « Entretien » du présent document.

Conduite en avant

Assurez-vous que le fauteuil roulant électrique soit en "drive mode". Appliquez une pression sur l'appui-tête ou le socle responsable de la conduite en avant afin d'avancer tout droit.

- Utilisation du support arrière de la tête :

Pour conduire en ligne droite, appuyez l'arrière de votre tête sur les capteurs de pression jusqu'à ce que la pression correcte soit appliquée. Pendant que votre tête est soutenue par le coussin, il vous permet également de rouler droit devant vous.

- Utilisation de l'un des socles :

Pour rouler en ligne droite, appuyez sur le socle jusqu'à ce que la pression correcte soit appliquée aux capteurs. Tant que vous exercez cette pression, le fauteuil roulant roulera droit devant vous.

S'arrêter

Retirez toute pression de TOUTES les matrices de capteurs de force pour arrêter le déplacement du fauteuil roulant.



ATTENTION !

Une exception est faite lorsque l'électronique du fauteuil roulant est programmée pour une "conduite en mode verrouillé" (latched driving). Il peut alors être nécessaire d'activer un interrupteur de réinitialisation pour arrêter le fauteuil roulant. Contactez votre revendeur de fauteuils roulants pour plus de détails si votre fauteuil roulant est réglé pour une "conduite en mode verrouillé" (latched driving).

Tourner à droite/ tourner à gauche

Tournez vers la droite en appliquant une pression sur l'appui-tête droit, sans appliquer de pression sur les pads marche avant/arrière. Ainsi, le fauteuil roulant tourne vers la droite dans le plus petit cercle possible.

Tournez vers la gauche en exerçant une pression sur l'appui-tête gauche, sans exercer de pression sur les pads marche avant/arrière. Ainsi, le fauteuil roulant tourne vers la gauche dans le plus petit cercle possible.

Commande de correction de trajectoire

Tout en conduisant en ligne droite, il est possible d'effectuer une correction de trajectoire (courbe) en appliquant simultanément une pression sur l'appui-tête gauche ou droit. Les mouvements de correction peuvent être utiles lorsque vous suivez un itinéraire aux courbes douces. L'intensité du virage de votre fauteuil roulant lors d'une commande de correction de trajectoire dépend non seulement du modèle de votre fauteuil roulant, mais est également contrôlé par le profil choisi et la vitesse instaurée.

Modification du mode de fonctionnement

Le mode de fonctionnement détermine quelle fonction du fauteuil roulant le CoMoveIT Smart contrôle. Les différents modes de fonctionnement peuvent être la conduite, le réglage de l'assise, la commande par souris, la commande par dispositif Bluetooth ou la commande par dispositif infrarouge.

Les différents modes que votre fauteuil roulant peut contrôler dépendent des connexions effectuées et de la programmation du Rnet.

Le CoMoveIT Smart peut être utilisé pour passer d'un mode de fonctionnement à l'autre en appuyant suffisamment longtemps sur le pad commandant la fonction de commutation. Ceci donne accès au menu de commande. Après avoir accédé à ce

dernier, il est possible de "scroller" avec le pad réglé pour une conduite en avant. La sélection d'une valeur dans le menu se fait avec l'appui-tête de droite.

Commande de conduite en marche arrière

Pour conduire en marche arrière, appuyez brièvement sur le socle programmé pour commuter la marche avant et arrière. Vous pouvez alors rouler en marche arrière en utilisant la même pression que pour la marche avant. Pour changer à nouveau de direction, appuyez brièvement sur le socle du pied ayant été utilisé pour commuter la direction de conduite.



ATTENTION !

La configuration de la commande pour rouler en marche en arrière peut également être mise en place par la programmation du Rnet. Veuillez consulter un ingénieur qualifié.



ATTENTION !

Ne modifiez pas la configuration du branchement des connecteurs. Cela peut entraîner des conditions dangereuses. Il est également possible de programmer différentes options de commutation dans Rnet. Demandez le concours d'un ingénieur qualifié ou d'une personne ayant des connaissances suffisantes pour effectuer les réglages de manière responsable. Ou contactez CoMoveIT si des ajustements sont nécessaires.

Utilisez cet espace pour rédiger d'éventuelles instructions spécifiques à l'utilisateur

Maintenance

CoMoveIT Smart ne nécessite aucun entretien, à condition d'être utilisé conformément au présent mode d'emploi.

Vous devez effectuer une inspection mensuelle des pièces suivantes et vous assurer que :

- Tous les boulons et vis sont serrés.
- Le câblage de la tête, des repose-pieds et de l'unité de contrôle électronique n'est pas endommagé.
- Les fiches de la tête de réseau et des repose-pieds ne sont pas endommagées.
- Les connecteurs de l'unité de contrôle électronique ne sont pas endommagés.
- Aucune pièce de l'appareil ne présente d'usure excessive.
- Les coussins de la tête de lit ne présentent pas d'usure excessive.
- Il n'y a pas d'usure excessive de la couche supérieure du coussin plantaire.
- Le velcro de fixation des coussinets offre une prise adéquate.

Nous vous conseillons de faire contrôler au moins une fois par an votre fauteuil roulant et ses sous-systèmes par un technicien qualifié.

L'entretien est important pour la sécurité et les performances de votre CoMoveIT Smart.

Nettoyage



AVERTISSEMENT !

Ne renversez pas d'eau sur votre CoMoveIT Smart et n'utilisez pas de tuyau d'arrosage pour le nettoyer. Ceci peut endommager les capteurs et l'électronique.



ATTENTION!

Il est recommandé d'utiliser une solution d'eau savonneuse pour le nettoyage de votre CoMoveIT Smart. N'utilisez pas de produits de nettoyage agressifs.

Il est recommandé de nettoyer les parties en plastique et en métal de la commande occipitale du CoMoveIT Smart à l'aide d'un chiffon humide. En cas de poussière ou



de saleté excessive, une solution d'eau savonneuse peut être utilisée. Séchez toujours le système après le nettoyage.

Les coussins de la commande occipitale doivent être nettoyés chaque semaine avec de l'eau ou une solution d'eau savonneuse. Par temps chaud, il est recommandé de le nettoyer quotidiennement, en raison de la transpiration souvent excessive durant les journées chaudes. Séchez toujours le système après le nettoyage.

Les socles doivent être nettoyés avec de l'eau ou une solution d'eau savonneuse et un chiffon humide. Séchez toujours le système après le nettoyage. Si vous constatez une usure des socles, veuillez contacter votre revendeur agréé CoMoveIT Smart.

L'humidité peut affecter le fonctionnement des matrices de capteurs de forces. Assurez-vous que toutes les parties et surfaces du CoMoveIT Smart soient totalement sèches avant de réutiliser le fauteuil roulant.

Le nettoyage permet de nettoyer les surfaces de l'appareil, en particulier les coussins de la tête, avec lesquels la tête est en contact. Le nettoyage contribue à l'hygiène générale de votre appareil. Si vous ne le faites pas régulièrement, la sueur et la saleté risquent de s'accumuler sur les coussins de la tête de lecture.

Stockage

Votre appareil peut être stocké à des températures ambiantes comprises entre -40°C / -40°F et 65°C / 149°F pendant quelques jours. Il est recommandé de ne pas stocker votre appareil à plus long terme à ces températures. L'idéal est de le conserver à température ambiante. Pendant le stockage, veillez à ce que votre appareil soit protégé de la pluie ou des écoulements de liquide. Gardez votre appareil à l'abri de la lumière directe du soleil et protégez la tête et les coussinets des objets pointus. Effectuez toujours un contrôle fonctionnel avant d'utiliser votre appareil après un stockage de longue durée.

Dépannage

Vous devez cesser d'utiliser l'appareil immédiatement si des problèmes de fonctionnement surviennent.

Si votre appareil ne réagit pas, vérifiez les points suivants :

- Assurez-vous que les capteurs de la tête (et) des coussinets sont connectés à l'ECU.
- Assurez-vous que le câble entre CoMoveIT Smart et le module Omni est connecté.
- Assurez-vous que le câble entre CoMoveIT Smart et le module Omni est connecté au port programmé de l'OMNI2 (PORT1 ou PORT 2).
- Si un code d'erreur apparaît sur l'écran de l'Omni2, consultez le tableau suivant. Les erreurs apparaissent sur l'écran de l'OMNI 2 sous forme de messages textuels accompagnés d'un code d'identification. N'essayez pas

de résoudre ce problème vous-même, demandez de l'aide à votre distributeur local.

R-net Codes d'erreur

Error ID	Nom de l'erreur	Texte affiché sur OMNI	Remède #
0704	12V Supply Failure		1
0808	Joystick Error	Joystick Error	2
080A	Joystick Error	Joystick Error	2
080B	Joystick Error	Joystick Error	2
0905	SID Detached	SID Disconnected	3
09B1	Omni Input	Omni Input Module Error	4
0E00	Joystick Error	Joystick Error	2
0E02	Joystick Error	Joystick Error	2
1E07	User Switch Detached	Switch Detached	5
1E40	Omni Input	Omni Input Module Error	6
1E50/1E54	Omni Input	Omni Input Module Error	7
1E72	Omni Input	Omni Input Module Error	8
2F01	Center Joystick	Center Joystick	2
8146	Omni Input	Omni Input Module Error	9

Remède 1

Effectuer les opérations suivantes :

- Vérifier l'état et le niveau de charge des batteries.
- S'assurer que les connexions entre les batteries et le module d'alimentation sont bien serrées et que les câbles ne sont pas endommagés.
- Vérifiez que les connexions entre les moteurs et le module d'alimentation sont bien serrées et que les câbles ne sont pas endommagés.
- Coupez et rétablissez l'alimentation du système d'entraînement en mettant le disjoncteur hors/en service ou en déconnectant le fusible principal des batteries et en le reconnectant.

Remède 2

La cause la plus fréquente de cette erreur est que le joystick est déplacé ou qu'un capteur de CoMoveIT Smart est pressé avant ou pendant la mise sous tension du système de commande. L'écran de déplacement du joystick s'affiche pendant 5

secondes. Si la pression exercée par un capteur de CoMoveIT Smart n'est pas relâchée dans ce laps de temps, une erreur est enregistrée.

- Veillez à ce qu'aucun capteur de CoMoveIT Smart ne soit pressé avant ou pendant la mise en marche du fauteuil roulant. Mettez votre fauteuil roulant sous tension.
- Si l'erreur persiste, dans le programmeur Rnet, allez à : Omni > Ports > SID : Réglez le paramètre SID sur 3-Axis Switch.

Remède 3

- Vérifiez le câble entre l'Omni et le CoMoveIT Smart.
- Si l'erreur persiste, dans le programmeur R-net, allez à : Omni > Ports > Switches : Omni > Ports > Switches : Régler 9-Way Detect sur Off.
- Si un interrupteur est connecté à l'OMNI 2 et que le message e-stop s'affiche sur l'écran de l'Omni2 lors de la mise sous tension, dans le programmeur R-net, aller à : Omni > Interrupteurs : Régler l'interrupteur utilisateur sur Normalement ouvert ou Normalement fermé, en fonction du type d'interrupteur utilisé.

Remède 4

Dans le programmeur R-net, allez à : Omni > Commutateurs > : Régler la détection 9 voies sur Off. Réglez la détection à 9 voies sur Off.

Remède 5

L'Omni a détecté que le commutateur utilisateur s'est déconnecté du port U1 ou U2 de l'Omni.

- Vérifier tous les câbles et connecteurs entre les ports de l'Omni et le commutateur utilisateur. Si le déclenchement est toujours présent après les vérifications ci-dessus, il se peut que l'interrupteur utilisateur soit défectueux. Essayez de le remplacer par un commutateur en bon état.
- S'il est nécessaire d'utiliser l'Omni sans qu'un commutateur utilisateur soit connecté, allez dans le programmeur R-net sous : Omni > Interrupteurs : Réglez Switch Detect sur Off.
- Branchez un interrupteur sur le port U de l'Omni ou réglez Switch Detect sur Off dans le programmeur R-net.

Remède 6

- Dans le programmeur R-net, allez à : Omni > Switches > : Set User Switch Detect to Off.

Remède 7



- Dans le programmeur R-net, allez à : Omni > Switches > : Set User Switch Detect to Off : Omni > Switches > : Set 9-Way SID Switch Detect to Off.

Remède 8

- Vérifier le câble entre l'Omni et CoMoveIT Smart.
- Rebranchez le câble ou remplacez-le.

Remède 9

- Vérifier le câble entre l'Omni et CoMoveIT Smart.
- Si l'erreur persiste, rebrancher le câble ou le remplacer.

Résumé

Ce résumé n'est pas destiné à remplacer le mode d'emploi complet. Vous devez lire l'intégralité du mode d'emploi avant d'utiliser votre CoMoveIT Smart.

Le CoMoveIT Smart ne doit pas être utilisé par des personnes souffrant d'un handicap mental grave, d'une déficience visuelle grave ou d'une épilepsie grave. L'utilisateur doit être capable d'estimer et de corriger les résultats de ses actions lorsqu'il utilise le fauteuil roulant.

N'essayez pas de faire fonctionner un fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart sans l'aide et la formation d'un professionnel de la santé qualifié pour ces activités. N'essayez pas d'utiliser un fauteuil roulant électrique avec le CoMoveIT Smart de manière autonome tant qu'un professionnel de la santé qualifié ne vous a pas donné l'autorisation de le faire.

Le fauteuil roulant doit être équipé d'une fonction d'arrêt d'urgence à la portée de l'accompagnateur. Vous devez cesser immédiatement d'utiliser l'appareil en cas de problèmes de fonctionnement.

N'utilisez pas votre appareil par temps pluvieux. Le fauteuil roulant pourrait alors se déplacer de manière intempestive, ce qui créerait une situation dangereuse.

N'appuyez pas sur les coussinets de tête et les coussinets de pied de votre appareil à l'aide d'objets pointus. Cela affecterait le fonctionnement des réseaux de capteurs de force.

La programmation des paramètres R-net de votre fauteuil roulant est importante et doit être affinée en fonction de vos besoins, et ne doit être effectuée que par des professionnels qualifiés ayant des connaissances approfondies.

Avant d'utiliser votre CoMoveIT Smart pour la première fois, vous et votre accompagnateur devez être pleinement conscients de la manière d'utiliser le système et des ajustements possibles pour optimiser l'expérience d'utilisation. Connectez votre (vos) pavillon(s) à l'unité de contrôle électronique. Ensuite, connectez l'unité de contrôle électronique au module Omni2.

Pour utiliser votre CoMoveIT Smart, mettez votre fauteuil roulant sous tension et sélectionnez le profil de conduite approprié à votre environnement de conduite.

(intérieur ou extérieur). Pour avancer, exercez une pression sur la tête ou sur le coussin de pied affecté à la pédale d'accélérateur. Pour tourner à droite, exercez une pression sur la tête ou le coussin de pied assigné à la direction droite. Pour tourner à gauche, exercez une pression sur la tête ou la pédale assignée à la direction gauche. Pour sélectionner la conduite en marche arrière, appuyez brièvement sur la tête ou la pédale affectée au commutateur utilisateur. Pour conduire en marche arrière, assurez-vous que la marche arrière est sélectionnée et exercez une pression sur la tête ou la pédale d'accélérateur. Pour accéder au menu utilisateur de l'Omni 2, appuyez longuement sur la touche de la tête ou du pied affectée au commutateur utilisateur, et le menu utilisateur s'affiche. Le menu utilisateur vous permet de contrôler votre siège, d'ajuster la vitesse, de choisir le profil de conduite, de contrôler les appareils Bluetooth et les périphériques.

Une fois par mois, vérifiez que les pièces suivantes de votre appareil ne sont pas endommagées : boulons et vis, câbles, fiches de câble, connecteurs, coussins de tête, couvre-pieds et fixations Velcro. Une fois par semaine, nettoyez les coussins de la tête, les parties en plastique et en métal de votre appareil avec un chiffon humide et de l'eau ou une solution d'eau savonneuse. Essayez délicatement après le nettoyage.

Utilisez cet espace pour noter les numéros de téléphone à contacter en cas d'urgence.

Caractéristiques techniques

CARACTÉRISTIQUES	
Nom du système	CoMoveIT Smart
Interface de connexion	D-sub à 9 broches femelles pour la connexion avec le module d'interface
Interfaces	PG Drives Technology R-net OMNI 2, PG Drives Technology R-net Input/Output Module, Q-Logic 3 EX Enhances Display, Curtis Instruments AG Display Module
Tension de fonctionnement	12 VCC
Consommation de courant maximale	66 mA
Type de commande Omni SID	Entrée commutée à 3 axes ou Entrée commutée à 4 axes
Connecteur matrice de capteurs de force	Connecteur IDC, 26 Contacts



CoMoveIT NV
Baron Ruzettelaan 5 bus1.1
8310 Assebroek
Belgique
E-mail : info@comoveit.com

Votre distributeur



© 2026 CoMoveIT NV (BE)

Version 1.4, 2026-01-15

N° d'article : CM0001-IFU-FR