Netti® DYNAMIC

Netti® Dynamic S

GMDN 41620

Instrukcja obsługi

CE Ten produkt jest zgodny z 2017/745/UE dla wyrobów medycznych.

UM0122 PL 2022-09

inspire joy of life

SPIS TREŚCI

1. WSTĘP 4
- 1.1 OBSZARY ZASTOSOWANIA / WSKAZANIA DLA NETTI DYNAMIC S 5
- 1.2 JAKOŚĆ I TRWAŁOŚĆ 5
- 1.3 ŚRODOWISKO I UTYLIZACJA ODPADÓW 6
- 1.4 INFORMACJE O PONOWNYM UŻYCIU 6
- 1.5 INFORMACJE O TEJ INSTRUKCJI 7
- 1.6 PODSTAWOWE WYMIARY 7

2. STRESZCZENIE 9

3. OPIS 10

4. FUNKCJE NETTI DYNAMIC S 11

5. AKCESORIA 12
- 5.2 MONTAŻ PASA BIODROWEGO 14
- 5.3 MONTAŻ DRĄŻKA PASA BIODROWEGO 15

6. MONTAŻ I REGULACJA 16
- 6.1 ROZPAKOWYWANIE 16
- 6.2 KOŁA GŁÓWNE 16
- 6.3 PRZEDNI WIDELEC 16
- 6.4 KÓŁKA PRZEDNIE 17
- 6.5 WYSOKOŚĆ SIEDZISKA Z PRZODU 18
- 6.6 WYSOKOŚĆ SIEDZISKA Z TYŁU 18
- 6.7 OPARCIE 19
- 6.8 GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA – RÓWNOWAŻENIE WÓZKA INWALIDZKIEGO 19
- 6.9 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z TYŁU 20
- 6.10 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI PŁYTY SIEDZISKA 21
- 6.11 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z PRZODU 22
- 6.12 ZABEZPIECZENIE PRZED PRZEWRACANIEM 23
- 6.13 PODUSZKI 24
- 6.14 REGULACJA OPARCIA Z RZEPEM 24
- 6.15 PODPÓRKA BOCZNA 25
- 6.16 REGULACJA PODŁOKIETNIKA 25
- 6.17 PODNÓŻKI 26
- 6.18 ZAGŁÓWEK 30
- 6.19 PORĘCZ DO POPYCHANIA 31
- 6.20 HAMULCE 32
- 6.21 ZMIANA CYLINDRA DYNAMICZNEGO 34

7. FUNKCJA DYNAMICZNA 35
- 7.1 NETTI DYNAMIC S 36
- 7.2 OCENA I WYBÓR CYLINDRA GAZOWEGO PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC 37
  PRZEGLĄD DOSTĘPNYCH DYNAMICZNYCH CYLINDRÓW ODCHYLANIA I SZEROKOŚCI SIEDZISKA 38
- 7.3 NACHYLANIE JEDNOSTKI SIEDZISKA Z UŻYCIEM UCHWYTU NACHYLENIA 39
- 7.4 ODCHYLANIE OPARCIA WÓZKA - UŻYWANIE UCHWYTU ODCHYLENIA 41

8. MANEWROWANIE 44
- 8.1 TECHNIKI OGÓLNE 44
- 8.2 TECHNIKI JEŻDŻENIA – PODJAZD NA STOPIEŃ – 44
- 8.3 TECHNIKI JEŻDŻENIA – ZJAZD ZE STOPNIA – 45
- 8.4 TECHNIKI JEŻDŻENIA – RAMPA – 45
- 8.5 TECHNIKI JEŻDŻENIA – WJAZD PO SCHODACH – 46
- 8.6 TECHNIKI JEŻDŻENIA – ZJAZD PO SCHODACH – 46
- 8.7 PRZEMIESZCZANIE 47
- 8.8 PODNOSZENIE WÓZKA INWALIDZKIEGO 48
- 8.9 PUNKT RÓWNOWAGI 48
- 8.10 KĄT POCHYLENIA 49
- 8.11 OBRĘCZ NAPĘDOWA 49

9. TRANSPORT 50
- 9.1 SKŁADANIE NA CZAS TRANSPORTU 50
- 9.2 TRANSPORT W SAMOCHODZIE 50
- 9.3 TRANSPORT W SAMOLOCIE 52
- 9.4 PODRÓŻOWANIE TRANSPORTEM PUBLICZNYM 52

10. KONSERWACJA 53
- 10.1 INSTRUKCJE KONSERWACJI 53
- 10.2 CZYSZCZENIE I MYCIE 53
- 10.3 PRZECHOWYWANIE DŁUGOOKRESOWE 54

11. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW 55

12. TESTY I GWARANCJA 56
- 12.1 BADANIA 56
- 12.2 GWARANCJA 56
- 12.3 ROSZCZENIE 57
- 12.4 PERSONALIZACJA NETTI / INDYWIDUALNE DOSTOSOWANIA 57
- 12.5 ŁĄCZENIE Z INNYMI PRODUKTAMI 58
- 12.6 SERWIS I NAPRAWA 58

13. WYMIARY I CIĘŻAR 59

1. WSTĘP

Netti Dynamic S to komfortowy wózek inwalidzki dla dzieci do użycia we wnętrzach i na zewnątrz. Zostały przebadane zgodnie z DIN EN 12183:2014. Badania zostały przeprowadzone przez TÜV SÜD Product Service GmbH w Niemczech.

W Alu Rehab jesteśmy przekonani, że wózki inwalidzkie powinny być wybierane na podstawie dokładnej oceny uwzględniającej potrzeby użytkownika i wymagania środowiska. Dzieci rosną szybko i z tego powodu stworzyliśmy Netti Dynamic S z wieloma regulacjami i dostosowaniami. Jest to wózek inwalidzki łatwy do regulacji z czasem wraz z rozwojem dziecka, zapewniający ergonomiczne siedzenie dla dziecka.

Netti Dynamic S ma regulowany kąt siedziska i oparcia, czyli ułatwia użytkownikami zmianę pozycji, mobilizację lub korektę postawy (stabilizację).

Netti Dynamic S to odchylany wózek inwalidzki z pochylanym oparciem, umożliwiający użytkownikowi kontrolowane „otwarte ruchy kinetyczne" (OK-C).

Netti Dynamic S przeszedł badanie zderzeniowe w Millbrook Proving Ground, Bedford UK i RISE (Szwedzki Instytut Badań), zgodnie z ISO 7176-19:2008.

Maks. waga użytkownika wynosi 75 kg, również podczas korzystania jako siedzisko w samochodzie.

Podczas montażu akcesoriów takich jak zestaw napędowy itd., ciężar akcesoriów należy odjąć od maks. wagi użytkownika.

Specyfikacje są różne w poszczególnych krajach.

1.1 OBSZARY ZASTOSOWANIA / WSKAZANIA DLA NETTI DYNAMIC S

Netti Dynamic S to wielofunkcyjny wózek inwalidzki stanowiący zaawansowaną pomocą w mobilności dla użytkowników z dystonią. Jest przeznaczony dla użytkowników z zaawansowanym schematem ruchów, powodującym silne spazmy i skurcze układu mięśniowo-szkieletowego użytkownika ze skutkiem zwichnięć stawów, ruchów mimowolnych, zsuwanie, utraty funkcji oraz wpływem na wytrzymałość wózka inwalidzkiego.

Opatentowany Netti Dynamic System (patent EP2836184) kompensuje nadmierne ruchy użytkownika, umożliwiając działanie wózka inwalidzkiego w synergii z ruchami użytkownika. W przypadku kompensacji schematu rozciągnięcia spastycznego można zmniejszyć napięcie mięśni i częstotliwość skurczów. Wózek inwalidzki jest dynamiczny i dostosowuje się do ruchów górnej oraz dolnej części ciała użytkownika.

SYSTEM NETTI DYNAMIC
Umożliwia otwarte ruchy kinetyczne (OK-C)

- ruchy nóg
- ruchy bioder
- ruchy pleców
- ruchy głowy
- ruchy stóp

WAŻNE KORZYŚCI

- Wózek inwalidzki dostosowuje się do ruchów użytkownika.
- Użytkownik będzie miał mniejszy dyskomfort w trakcie spazmu, ponieważ wózek inwalidzki wspomaga ruch.
- Po spazmie użytkownik wraca do oryginalnej pozycji siedzącej, zapewniającej dobrą postawę i rozpraszanie nacisku.
- Redukuje niezamierzoną zmianę pozycji.
- Pomaga zapobiegać zsuwaniu się użytkownika do przodu w wózku i przyjmowaniu niewłaściwej pozycji siedzącej oraz nieodpowiedniemu rozpraszaniu nacisku.
- Wydłuża okres użytkowania wózka inwalidzkiego.

PRZECIWWSKAZANIA

- Ograniczenia systemu Netti Dynamic S, jeżeli umożliwienie ruchów powoduje destrukcyjne postawy.
- Jeżeli umożliwienie ruchów zwiększa napięcie rozciągające i skurcze.
- Jeżeli klient może nie być w stanie wrócić do pozycji neutralnej.

1.2 JAKOŚĆ I TRWAŁOŚĆ

Wózki inwalidzkie Netti Dynamic S są badane w TÜV SÜD Product Service GmbH w Niemczech, zgodnie z normą europejską DIN EN 12183:2014.

Alu Rehab A.S jako producent ocenia badanie na 5–6 lat normalnego użytkowania wózka. Niepełnosprawność użytkownika, trudność użycia oraz poziom wykonanej konserwacji decydują przede wszystkim o trwałości wózka inwalidzkiego. Czyli trwałość będzie różna w zależności od tych trzech czynników.

1.3 ŚRODOWISKO I UTYLIZACJA ODPADÓW

Alu Rehab i jej dostawcy dążą do ochrony środowiska.

To oznacza:

- stosowanie substancji i procesów szkodliwych dla środowiska w największym możliwym zakresie.
- Produkty Alu Rehab zapewniają długi okres eksploatacji i wysoki poziom uniwersalności - co wpływa korzystnie na środowisko i ekonomię.
- Wszystkie opakowania mogą być przekazywane do recyklingu.
- Wózek inwalidzki jest przystosowany do oddzielenia materiałów składowych w celu ułatwienia recyklingu.

Aby uzyskać właściwe informacje na temat sposobu postępowania, należy skontaktować się ze lokalnym przedstawicielem ds. recyklingu.

Netti Dynamic S jest przeznaczony do zakresu temperatury od -10°C do +40°C.

1.4 INFORMACJE O PONOWNYM UŻYCIU

Wszystkie produkty firmy Alu Rehab są przystosowane do zapewnienia wieloletniego użytkowania bez konserwacji. Wszystkie produkty można przystosować do ponownego użycia przez autoryzowanego sprzedawcy.
Aby zapewnić skuteczność i bezpieczeństwo, Alu Rehab zaleca poniższe badania zawsze przed każdym ponownym użyciem.

Należy sprawdzić poniższe komponenty pod kątem sprawności, integralności itd. oraz wymienić części w razie potrzeby:

- koła (bieżnik opony)
- rama wózka inwalidzkiego
- przednie kółka i szybkie zwolnienie
- piasty
- funkcja hamulca
- stabilność kierunkowa kół
- łożyska: sprawdzenie zużycia i smarowania.
- poduszki
- Podnóżki
- podłokietniki
- funkcja odchylania/nachylania
- drążek/uchwyty do pchania
- Zabezpieczenie przed przewracaniem

Należy również uwzględnić zawartość rozdziału 10.2 Instrukcje czyszczenia i mycia.

Ze względów higienicznych: należy wymienić zagłówek
dla nowego użytkownika.

ZABEZPIECZENIE PRZED PRZEWRACANIEM
Prawidłowo zamocowane zabezpieczenie przed przewracaniem zabezpiecza fotel przed przechylaniem do tyłu. Zalecamy korzystanie z zabezpieczeń przed przewracaniem.

Instrukcję modernizacji wózków inwalidzkich Netti można pobrać ze strony My-Netti.com

Instrukcję recyklingu wózków inwalidzkich Netti można pobrać ze strony My-Netti.com

1.5 INFORMACJE O TEJ INSTRUKCJI

Aby uniknąć uszkodzeń podczas korzystania z wózka inwalidzkiego Netti Dynamic S, należy uważnie przeczytać tę instrukcję przed rozpoczęciem korzystania z wózka.

Symbol zabronionych działań. Nie można wnosić roszczeń gwarancyjnych, jeżeli doszło do tych działań.

Symbol ostrzeżenia. Jeżeli stosowany jest ten symbol, należy zachować ostrożność.

Symbol ważnej informacji.

Symbol przydatnych wskazówek.

Symbol narzędzi.

7°

Symbol bezpiecznego nachylenia dla hamulca parkingowego.

Max. 135 kg

Symbol maks. wagi użytkownika.

Należy pamiętać, że ta instrukcja jest aktualna zgodnie
z rokiem i datą podanymi na każdej stronie.

Instrukcja obsługi w Internecie **www.my-netti.com**

Dla zwiększenia czytelności (przydatne dla użytkowników z ograniczonym widzeniem) nasza instrukcja obsługi znajduje się na naszej stronie internetowej: **www.My-Netti.com** - instrukcje - instrukcja obsługi Netti Dynamic S.

Najnowsze aktualizacje instrukcji obsługi, informacje o bezpieczeństwie produktu, adresy oraz inne informacje o produkcie, jak wycofania itd. będą publikowane na naszej stronie internetowej.

1.6 PODSTAWOWE WYMIARY

Netti Dynamic S to wygodne wózki inwalidzkie przeznaczone do użycia we wnętrzach i na zewnątrz.
Min. wymiary w tabeli odnoszą się do szerokości siedziska 250 mm.
Maks. wymiar odnosi się do szerokości siedziska 350 mm.

Specyfikacje są różne w poszczególnych krajach.

CIĘŻAR CAŁKOWITY: 23,3 – 24 – 24,7 KG
bez poduszek, nogi i zagłówka

SZEROKOŚĆ SIEDZISKA:

250, 300 i 350 mm

GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA:
(Od poduszki oparcia
do przodu płyty siedziska)

250, 300 i 350 mm

WYSOKOŚĆ SIEDZISKA:
Od podłogi do górnej
płyty siedziska z głównym kołem 16"
(lub dla kół głównych 22")

440 mm (lub 470 mm)*

* Po zmianie pozycji głównych kół można uzyskać wysokość siedziska 500 mm.

WYSOKOŚĆ OPARCIA:
(Pomiar od płyty siedziska
do górnej części rzepu oparcia.)

375 mm*

Zastosowanie wydłużenia oparcia daje 100 mm dodatkowej wysokości oparcia.

Zakres nachylania 35° / zakres odchylania 35°

*** Najmniejsza stabilność i największa stabilność odnoszą się do ustawiania zabezpieczeń przed przewracaniem.

* Test został przerwany przy 15°.

Specyfikacja	min.	maks.
Ogólna długość z podnóżkiem i poręczą do popychania	920 mm	1050 mm
Długość ogólna bez podnóżka, poręcz do popychania złożona	740 mm	740 mm
Ogólna szerokość	405 mm	515 mm
Wysokość bez zagłówka	885 mm	885 mm
Długość po złożeniu	740 mm	740 mm
Szerokość po złożeniu	395 mm	495 mm
Wysokość po złożeniu	885 mm	885 mm
Masa całkowita bez wszystkich wsporników	23,3 kg	24,7 kg
Masa najcięższej części – podnóżek	2,3 kg	2,4 kg
Stabilność statyczna pod górę	0°	15°
Stabilność statyczna w dół	9°	15°
Stabilność statyczna pod po bokach	0°	15°
Kąt płaszczyzny siedziska	0°	35°
Skuteczna głębokość siedziska	250 mm	350 mm
Skuteczna szerokość siedziska	250 mm	350 mm
Wysokość powierzchni siedziska z przodu	440 mm	470 mm
Kąt oparcia	90°	125°
Wysokość oparcia	375 mm	375 mm
Odległość siedziska od płyty nożnej	240 mm	390 mm
Kąt pomiędzy siedziskiem a podnóżkiem	79°	0°
Odległość siedziska od podłokietnika	120 mm	290 mm
Miejsce z przodu struktury podłokietnika	235 mm	275 mm
Średnica obręczy napędowej - koło 22”	480 mm	
Lokalizacja osi poziomej	120 mm	120 mm
Hamulec parkingowy - bezpieczne nachylenie	0°	7°
Minimalny kąt obrotu	665 mm	685 mm

Szerokość modelu 350 mm. Pomiar bez poduszek.
Dla obliczania ogólnej szerokości:

Netti Dynamic S z 16”:	SW + 155 mm
Netti Dynamic S z 22”:	SW + 345 mm
Netti Dynamic S z 22” i błotnikami:	SW + ok. 360 mm

2. STRESZCZENIE

Treść tej strony stanowi streszczenie całej instrukcji. Zawiera ono krótkie przedstawienie użytkowania i dbałości o wózek inwalidzki Netti Dynamic S.

Streszczenie nie zastępuje instrukcji, stanowi jedynie przypomnienie / listę kontrolną.

- Rozpakować wózek inwalidzki.
- Złożyć oparcie do góry i zamontować odchylającą sprężynę gazową do wspornika sprężyny oparcia.
- Zamontować podłokietniki.
- Zamontować podnóżki.
- Złożyć i wyregulować poręcz do popychania.
- Zamontować zagłówek.
- Zainstalować poduszki.
- Zamontować akcesoria.

(Więcej informacji znajduje się w rozdziale 5. Opisy montażu są podane z akcesoriami.)

Regulacja wózka inwalidzkiego do użytkownika: wyregulować głębokość siedziska i ewentualnie równowagę wózka inwalidzkiego, wysokość podnóżka, wysokość podłokietnika, wysokość i głębokość zagłówka, wysokość poduszki oparcia wózka zanim wózek inwalidzki będzie gotowy do użycia.

Więcej informacji na temat przystosowania wózka inwalidzkiego do użytkownika znajduje się w: bazie wiedzy **My-Netti.com**.

Powiadomienia o bezpieczeństwie produktu i ewentualne wycofania produktu będą publikowane na naszej stronie głównej www. My-Netti.com

Informacje o rozwiązywaniu problemów podano w rozdziale 11. Montaż i regulację opisano w rozdziale 6.

Dla osób niedowidzących instrukcje i katalogi można pobrać ze strony www.My-Netti.com

Jeździć ostrożnie!

Pamiętać, że tarcie o obręcze napędowe mogą spowodować rozgrzanie powierzchni.

Temperatura powierzchni części metalowych w strukturze ramy może wzrosnąć w przypadku narażenia na bezpośrednie nasłonecznienie.

Słona woda może zwiększyć ryzyko korozji, inne środki ostrożności związane warunkami środowiskowymi nie są konieczne.

Zabezpieczenia przed przewracaniem powinny być zawsze stosowane dla bezpieczeństwa użytkownika.

Jeżeli wózek jest odchylony do tyłu, zabezpieczenia przed przewracaniem i hamulce muszą być zawsze używane.

Upewnić się, że wszystkie blokady działają poprawnie.

Uważać na niebezpieczeństwo przytrzaśnięcia podczas składania i rozkładania, nachylania, odchylania oraz innych ruchów regulacyjnych.

Jeżeli wózek ma opony pneumatyczne: sprawdzać koniecznie ciśnienie w oponach co tydzień i pompować, aby utrzymać poziom 35 psi / 2,4 bara.

Nigdy nie stawać na płytach nożnych ze względu na niebezpieczeństwo przewrócenia się do przodu.

Nigdy nie podnosić wózka inwalidzkiego za podnóżki, podłokietniki lub zagłówek.

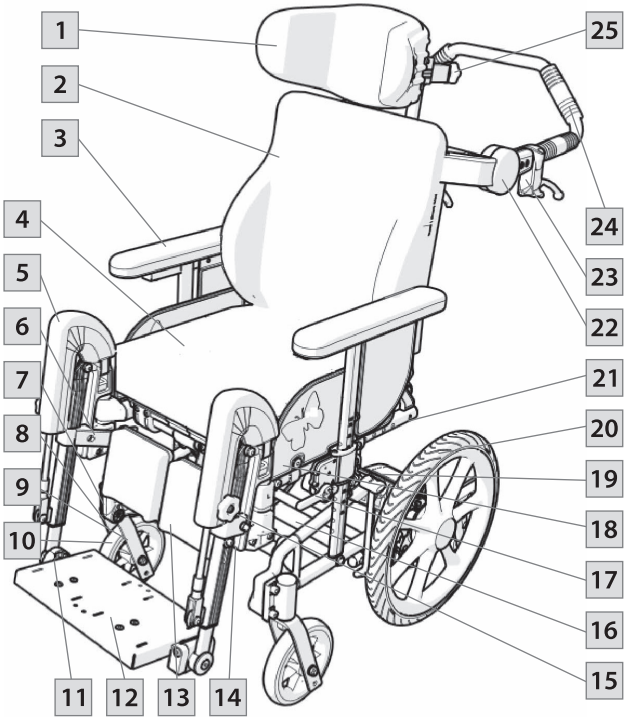
Ilustracje mogą się różnić od dostarczonego produktu.

W razie wątpliwości należy skontaktować się z dystrybutorem!

3. OPIS

Wersja standardowa*

1. Zagłówek
2. Poduszka oparcia
3. Podłokietnik z podkładką
4. Poduszka siedziska
5. Podkładka pod kolana na podnóżku
6. Wspornik oparcia łydki
7. Obudowę łożyska / mocowanie widelca przedniego
8. Szybkie zwolnienie widelca przedniego
9. Widelec przedni
10. Kółko przednie
11. Blokada płyty nożnej
12. Płyta nożna
13. Oparcie łydki
14. Śruba regulacji wysokości
15. Pokrętło regulacji kąta
16. Tabliczka znamionowa wózka inwalidzkiego na dolnym tylnym drążku poprzecznym.
17 Pokrętło wysokości podłokietnika
18. Ochraniacz odzieży
19. Hamulec użytkownika (jeżeli jest zamontowany)
20. Koło główne
21. Tylny zawias - regulacja głębokości siedziska
22. Zawias obrotowy poręczy do popychania
23. Uchwyt hamulca bębnowego
24. Poręcz do popychania
25. Pokrętło głębokości zagłówka



Jeżeli brakuje jakiejkolwiek części i potrzeba więcej informacji, należy skontaktować się z dystrybutorem.

Konfiguracja produktu może się zmieniać w zależności od krajów.

4. FUNKCJE NETTI DYNAMIC S

STANDARD

SIEDZISKO
- Płyta siedziska Dynamic
- Poduszka rozpraszająca nacisk Netti Sit S
- Nachylenie od –0° do +35°
- Regulowana wysokość siedziska 440 – 470 mm
- Regulowana głębokość siedziska: 100 mm

KOŁA
- Koło główne 16" x 1,4" poliuretan z hamulcem bębnowym
- Kółko przednie: 6" poliuretan z osią szybkiego zwolnienia

Standardowe główne koła mogą być różne w poszczególnych krajach.

OPARCIE
- Kąt: 35°
- Wysokość: 375 mm
- Poduszka oparcia Netti Super Stabil S ma zintegrowaną podpórkę lędźwiową i podpórkę boczną
- Regulowany kąt i składana poręcz do popychania

HAMULCE
- Hamulce bębnowe, dźwignia opiekuna i hamulce nożne + uchwyt hamulca użytkownika

ZABEZPIECZENIE PRZED PRZEWRACANIEM
- Obracane, z regulowaną wysokością i długością

PODNÓŻEK
- Dynamiczny podnóżek
- Regulowana wysokość całej płyty nożnej

PODŁOKIETNIK
- Regulowana wysokość i opuszczany podłokietnik
- Podkładki z regulowaną wysokością

ZAGŁÓWEK
- Netti Mini – z regulacją wysokości i głębokości z podpórką boczną
- Wyjmowany
- Zintegrowane wsporniki mocujące pas

AKCESORIA

SIEDZISKO
- Podstawka
- Pasy biodrowe / stabilizator miednicy i uprząż 4-punktowa
- Przedłużacze głębokości siedziska do szerokości siedziska 350 mm - (jeden daje głębokość siedziska 395 mm, dwa 440 mm)
- Podkładki szerokości siedziska umożliwiające płynne skrócenie szerokości siedziska o maks. 90 mm

KOŁA
- Główne koła zabezpieczone przed przebiciem 22" z hamulcami bębnowymi
- Obręcze napędowe 22"
- Kółko przednie: 6" 150 x 30 mm Flexel
- Kąt pochylenia: 4°
- Osłona szprych

OPARCIE
- Poduszki oparcia Netti Stabil

PODNÓŻEK
- Podnóżek z regulowanym kątem z płytą nożną i oparciem łydki
- Oparcie amputacyjne
- Podpórka kolan i ud

PODŁOKIETNIK
- Różne podkładki

ZAGŁÓWEK
- Netti A z podpórką boczną
- D86133 lub D23973
- Zagłówek E z podpórkami bocznymi o różnej długości

5. AKCESORIA

Aktualizowany cały czas katalog akcesoriów i części zamiennych można pobrać z naszej strony internetowej www.My-Netti.com w sekcji formularzy zamówienia.

RAMA

ZESTAW DO MOCOWANIA W SAMOCHODZIE

PRZEDŁUŻACZ RAMY
Zwiększa odległość między głównymi kołami i kółkami przednimi. Ogranicza ryzyko przewrócenia się.

TYŁ

PODUSZKI OPARCIA
Kilka modeli. Należy skontaktować się z dystrybutorem.

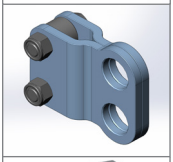
KLIN
Zwiększa oparcie boczne.

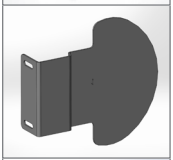
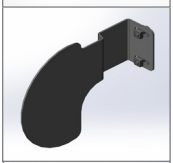
PODPÓRKA LĘDŹWIOWA
Zwiększa krzywiznę lędźwiową.

PODPÓRKA BOCZNA
Regulowana wysokość i głębokość.

PODPÓRKA BOCZNA DO SW 25
Regulowana wysokość i głębokość.

PODKŁADKI SZEROKOŚCI SIEDZISKA
Regulowana wysokość, głębokość i boczna, patrz rozdz. 6.12.



SIEDZISKO

PODUSZKI SIEDZISKA
Jest wiele do wyboru. Należy sprawdzić naszą stronę internetową.

PASY
Wiele modeli; pasy biodrowe z pokryciem lub bez i z blokadą plastikową bądź samochodową, kamizelkami i uprzężami (montaż opisano w rozdz. 5.1 i 5.2).

BLOKADA ABDUKCYJNA
Netti Mini

SZYNY MONTAŻOWE DO UPRZĘŻY
Regulowana wysokość i szerokość. Szybkie blokady mocowania pasów są mocowane do nakrętek kwadratowych w profilu poziomym. Szyna jest montowana na profilach oparcia wózka. Patrz rozdział 5.2.

ZESTAW BLOKAD MOCUJĄCYCH
Blokady są montowane do szyny montażowej, aby ułatwić mocowanie uprzęży.

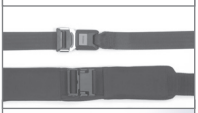
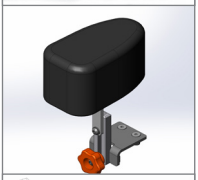
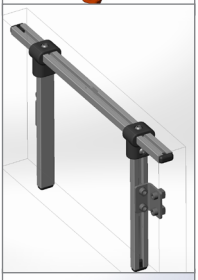
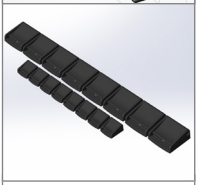
UPRZĘŻE
Kilka typów pasów i uprzęży z pokryciem lub bez.

PASY BIODROWE 4-PUNKTOWE

PRZEDŁUŻACZ OPARCIA
Podwyższa oparcie z rzepem o 100 mm.

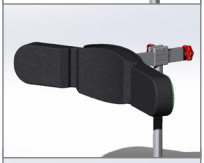
OPASKI NA ŁYDKI NA OPARCIACH ŁYDEK

OPASKI NA KOSTKI

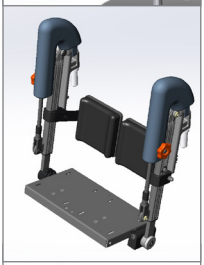
ZAGŁÓWEK

PODPÓRKA A –
Mini.

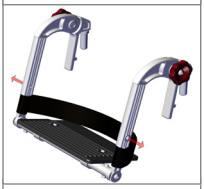


PODPÓRKA E –
Z podpórkami bocznymi o różnej długości.

PODNÓŻKI



PODNÓŻEK NETTI MINI
Regulowany kąt.



UNIWERSALNY PODNÓŻEK NETTI MINI

KOMORA NA STOPY

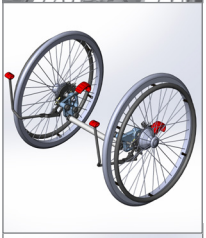
PODSTAWKI itd.
Przed zamówieniem podstawki należy przeprowadzić ocenę użytkownika: potencjalny konflikt między ruchami dynamicznymi a nieruchomym stolikiem.

POKRYCIE NA PODSTAWKĘ.
Zapewnia miękką podstawę dla oparcia ramienia na podstawce.

NETTI NATURE
Zestaw z kołem przednim 12″ i ramą do mocowania Netti Dynamic S umożliwia jazdę na zewnątrz i po drogach terenowych.

KOŁA

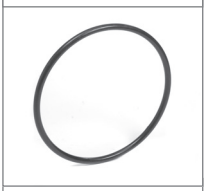
KOŁA GŁÓWNE
16″ i 22″ z hamulcem bębnowym.



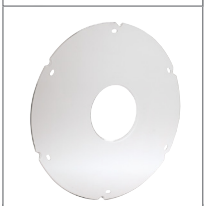
Zestaw koła 22″ z hamulcami bębnowymi. Do montowania przez uprawniony personel.

BŁOTNIK
Do kół 22″.

KÓŁKA PRZEDNIE 6″
150 x 30 mm Flexel.



PIERŚCIEŃ DO POPYCHANIA
Aluminium 22″.



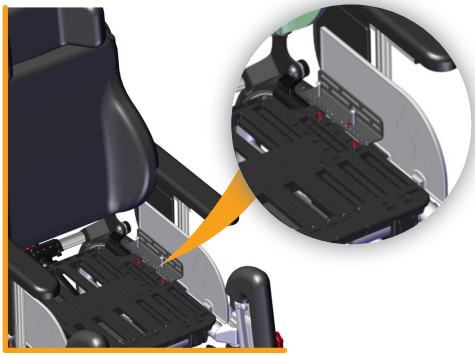
OSŁONY SZPRYCH
Do koła głównego 22″. Przezroczyste.

ZESTAW NARZĘDZI

5.2 MONTAŻ PASA BIODROWEGO

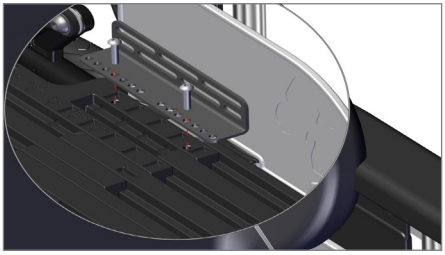
- Przeciągnąć pas przez otwór do wspornika pasa biodrowego.

- Przewlec pas ponownie przez zacisk.



- Zamocować pas biodrowy do wspornika na płycie siedziska przy użyciu dołączonych śrub i nakrętek.

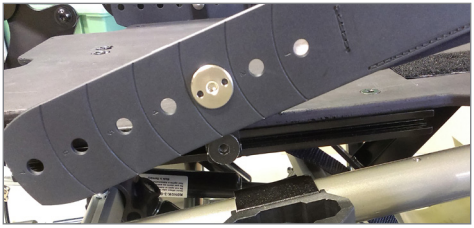
Klucz imbusowy 4 mm.



- Wspornik pasa biodrowego na płycie siedziska można przesuwać do 7 różnych pozycji, zapewniająca optymalną pozycję dla pasa biodrowego.

Wspornik pasa biodrowego jest zamontowany do płyty siedziska w następujący sposób:

- Przesunięcie śruby za zestawem Evoflex przez wspornik pasa na płycie siedziska.



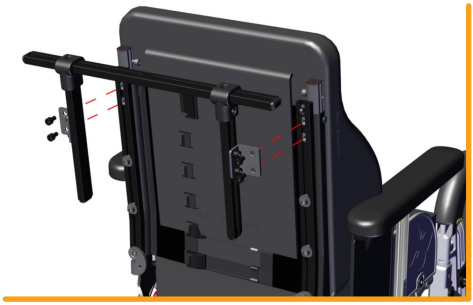
- Przesunąć nakrętkę z nakładką przez pas w otworze, zapewniając prawidłową długość dla użytkownika.
- Podłączyć śrubę i nakrętkę z nakładką oraz dobrze dokręcić. Śruba i nakrętka mają dostateczną długość, aby pas mógł się swobodnie obracać wokół nich.
- Skrócić koniec pasa, aby nie dopuścić do konfliktu z płytą siedziska.
- Wyregulować pozycję pasa siedziska.

- Pas biodrowy powinien zostać umieszczony na udach. Pas biodrowy jest potrzebny do aktywowania dynamicznej płyty siedziska. Pas podnosi płytę siedziska, kiedy użytkownik się wysunie. Zapewnia powrót użytkownika do oryginalnej pozycji siedzenia po wysunięciu i pomaga zmniejszyć posuw oraz ponowne ustawienie pozycji.

Aktualizowane cały czas zestawienie pasów i uprzęży znajduje się na naszej stronie głównej **www.My-Netti.com**

5.3 MONTAŻ DRĄŻKA PASA BIODROWEGO

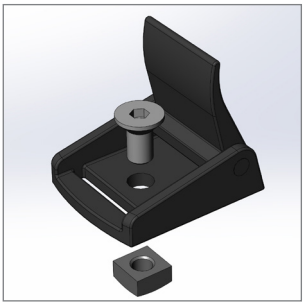
- Zamocować wspornik mocujący pasa biodrowego na profilach oparcia 2 x 2 śrubami M6 na nakrętkach kwadratowych w profilach oparcia.



- Zamocować wsporniki mocujące pas biodrowy we właściwej pozycji/wysokości. Wysokość powinna być równa z barkami użytkownika.

BLOKADA MOCUJĄCA

- Zamontować blokady mocujące do drążków pionowych i poziomych w razie potrzeby.
- Zdjąć nasadki plastikowe zamykające końcówkę drążka.
- Włożyć nakrętkę kwadratową w gniazdo drążka.
- Wkręcić przez blokadę mocującą w nakrętkę kwadratową.
- Przesunąć blokadę mocującą na bok do żądanej pozycji na drążku przed mocnym dokręceniem.



- Przewlec pas przez blokady mocujące na drążku i blokadzie. Wyregulować na żądaną długość pasa.

Blokada mocująca umożliwia łatwą regulację w dowolnym momencie.

Dolne końce pasów można zamocować jak pokazano w rozdziale 5.1.

Klucz imbusowy 4 mm do śrub M6 z łbami stożkowymi.
Klucz imbusowy 5 mm do śrub M6 z łbem walcowym.

6. MONTAŻ I REGULACJA

Informacje na temat przystosowania wózka inwalidzkiego do użytkownika znajduje się w:
bazie wiedzy na My-Netti.com.

Potrzebne narzędzia są opisane w poszczególnych rozdziałach. Akcesoria opisane w rozdziale 5 przedstawiają opcję i zostaną dostarczone z oddzielnymi opisami montażu.

6.1 ROZPAKOWYWANIE

1. Rozpakować wszystkie części i sprawdzić, czy wszystko jest zgodnie z listą pakowania.
2. Rozłożyć oparcie wózka i zamontować cylinder odchylający do ramy oparcia wózka.
3. Zamontować zabezpieczenia przed przewracaniem.
4. Podciągnąć podłokietniki na prawidłową wysokość.
5. Umieścić poduszki i zamontować podnóżki.
6. Zamontować akcesoria.

Ciężar komponentów

Koło główne:	16" x 1,4": 1,7 kg każdy
Kółka przednie:	6": 0,6 kg każdy
Podnóżek:	2,1 kg (z płytą nożną)
Poduszka oparcia:	Super Stabil S: 1,0 kg
Poduszka Netti S Sit:	0,8 kg
Zagłówek A Mini:	0,75 kg

Niezbędne narzędzia są opisane w każdym rozdziale. Akcesoria opisane w rozdziale 5 są prezentacjami opcji i będą dostarczane z oddzielnymi opisami montażowymi.

6.2 KOŁA GŁÓWNE

16" x 1,4" (406 x 36 mm) z hamulcem bębnowym są instalowane domyślnie w fabryce.

Można zamawiać koła główne 22". Będą one instalowane fabrycznie lub przez upoważniony personel.

Koła 22" mają kąt pochylenia 4 stopnie i hamulce bębnowe. Hamulec są obsługiwane niezależnie z każdej strony.

Koła główne 22" umożliwiają wyższą wysokość siedziska.

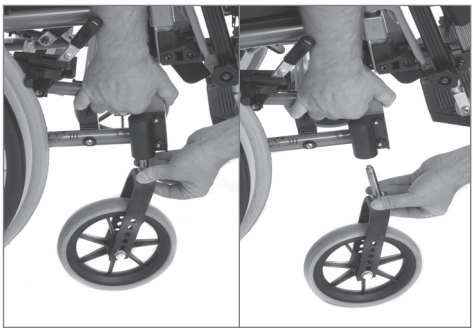
6.3 PRZEDNI WIDELEC

Przednie widelce są standardowo wyposażone w osie szybkiego zwolnienia na górze.

Przednie widelec jest łatwo zdejmowany po naciśnięciu pokrętła QR. Pokrętło znajduje się po nasadką silikonową na górze korpusu łożyska. Wyciągnąć oś do dołu z korpusu łożyska.

Sprawdzić kąt korpusu łożyska kółka. Powinien znajdować się pionowo względem podłoża, aby zapewnić dobrą skuteczność jazdy.

6.4 KÓŁKA PRZEDNIE



Zdejmowanie
- Nacisnąć przycisk szybkiego zwolnienia i pociągnąć kółko przednie w dół.

Montowanie
- Wsunąć oś szybkiego zwolnienia w korpus łożyska i dobrze pociągnąć.
- Pociągnąć widelec delikatnie, aby zapewnić, że jest całkowicie zablokowany.

Rozmiar wózka można zwiększyć przez wymianę korpusów łożyska przednich kółek.

Piasek i woda morska (sól używana do posypywania zimą) może spowodować uszkodzenia łożysk kółek przednich i kół głównych.
Po narażeniu dokładnie wyczyścić wózek inwalidzki.

KĄT OBUDOWY ŁOŻYSKA

Prawidłowo wyregulowany kąt pionowy przedniego widelca jest ważny dla uzyskania właściwej jakości manewrowania wózka inwalidzkiego.

Odkręcić dwie śruby korpusu łożyska na zewnątrz ramy tak, aby wyregulować nakrętkę mimośrodową wewnątrz.
Ustawić kąt obudowy łożyska, aby wynosił 90° względem ziemi, dokręcić dobrze śruby.

1 klucz imbusowy.

Możliwe jest regulowanie wysokości obudowy łożyska.

Sprawdzić pozycję zabezpieczenia przed przewracaniem.

6.5 WYSOKOŚĆ SIEDZISKA Z PRZODU

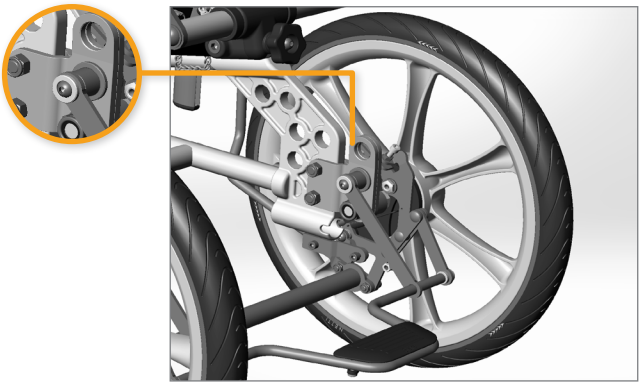
Wysokość siedziska zależy od:
- rozmiaru przednich kółek.
- rozmiaru przedniego widelca.
- kontroli kąta obudowy łożyska kółka.

6.6 WYSOKOŚĆ SIEDZISKA Z TYŁU

Wysokość siedziska z tyłu zależy od:
- Rozmiar głównego koła.
- Pozycja głównego koła.

KOŁO GŁÓWNE
Odkręcić śruby utrzymujące koło, w tym podkładkę i nakrętkę, również mocowania hamulca bębnowego dla hamulca użytkownika, hamulec w pedale nożnym + drążek poprzeczny. Zamontować w wymaganej pozycji w uchwycie przedniego koła.

Na ilustracji przedstawiono koło główne zamontowane do wspornika rozszerzenia ramy, co jest standardową konfiguracją.



2 klucze płaskie.

Po zmianie wysokości siedziska należy się upewnić, kółka główne są umieszczone w taki sposób, że dolna rurka ramy jest ustawiona równolegle do ziemi.

Ryzyko przewrócenia zwiększa się, kiedy koło główne przesuwa się do przodu w uchwycie głównego koła.

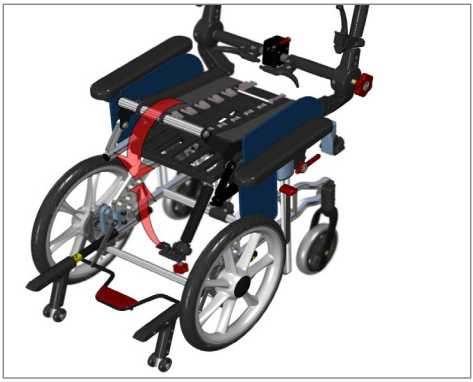
Sprawdzić pozycję zabezpieczenia przed przewracaniem.

Ponownie wyregulować hamulce.

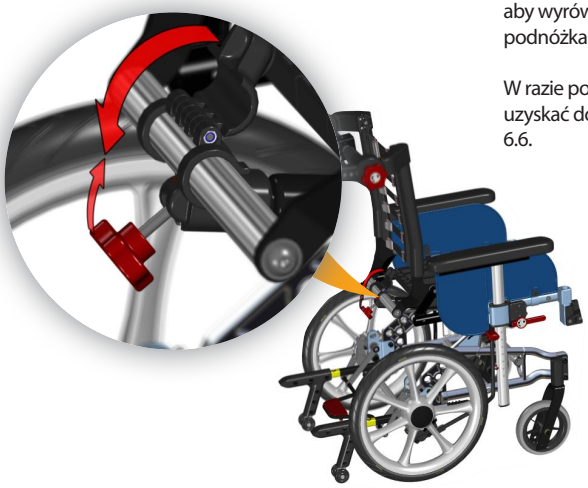
Ponownie wyregulować kąt obudowy łożyska.

6.7 OPARCIE

- Rozłożyć i podnieść oparcie do góry oraz zamocować sprężynę gazową we wsporniku blokującym oparcie.

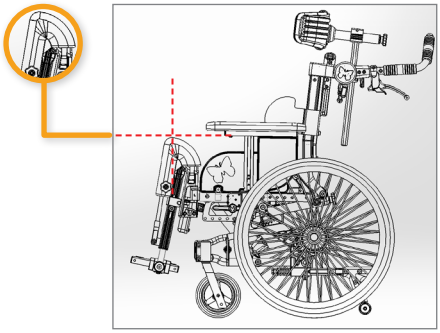


- Zabezpieczyć oparcie przez zablokowanie blokady oparcia
  i dokręcenie pokrętła gwiazdowego.



6.8 GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA – RÓWNOWAŻENIE WÓZKA INWALIDZKIEGO

Głębokość siedziska można regulować z przodu i z tyłu. Celem jest zapewnienie użytkownikowi ergonomicznej pozycji siedzenia z podpórką lędźwiową i stawem kolanowym wyrównanym z punktem obrotowym stawu kolanowego na podnóżkach.



Regulowanie głębokości siedziska wpływa na równowagę wózka inwalidzkiego i tym samym na właściwości jezdne.
Dobrze wyważony wózek jest łatwy do kierowania i nie ma tendencji do przechylania się do tyłu.
Zgodnie z podstawową zasadą należy zacząć od regulacji głębokości siedziska do tyłu. Po wykonaniu wsporniki rozszerzenia podnóżka można wyciągnąć, aby wyrównać punktu obrotowy stawu kolanowego podnóżka ze stawem kolanowym użytkownika.

W razie potrzeby należy przemieścić koła główne, aby uzyskać dobrą równowagę wózka inwalidzkiego, patrz 6.6.

6.9 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z TYŁU

ZNAJDOWANIE WŁAŚCIWEJ GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA:

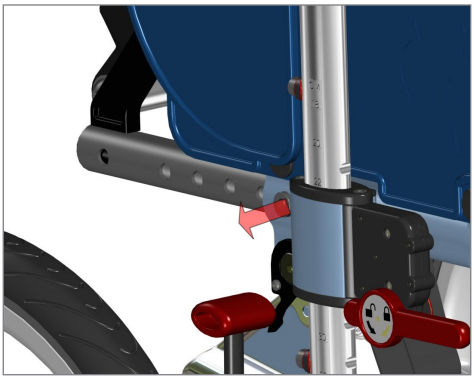
- Zdjąć podnóżek i zagłówek.
- Wyregulować siedzisko do pozycji poziomej.
- Otworzyć nieznacznie kąt oparcia, aby ułatwić użytkownikowi dobre wstawienie spodu na wózek.
- Wyregulować wysokość poduszki oparcia, aby zapewnić użytkownikowi dobrą podpórkę lędźwiową.
- Prawidłowa głębokość siedziska zależy od długości ud użytkownika i jest mierzona podczas siedzenia.

Kiedy głębokość siedziska będzie prawidłowo, między przednią krawędzią poduszki a zagłębieniem kolana powinna być odległość około 20-30 mm.

- Głębokość siedziska można regulować w 6 zakresach (250 – 275 – 300 – 325 i 350 mm) bez wymiany części.
- Małe regulacje są wykonywane przez regulowanie pasów na oparciu z rzepem.

REGULACJE SĄ WYKONYWANE W NASTĘPUJĄCY SPOSÓB:

- Otworzyć blokadę oparcia i złożyć oparcie do przodu do wózka.
- Wykręcić śruby regulujące głębokość siedziska z dwóch stron i przesunąć zawias oparcia na wymaganą głębokość siedziska.
- Zawias oparcia musi być w tych samych pozycjach z dwóch stron.



- Dokręcić śruby.
- Sprężyna gazowa odchylenia musi zmienić pozycję tak, aby kąt oparcia wynosił 90°, kiedy sprężyna gazowa odchylenia znajduje się w pozycji końcowej.

Klucz imbusowy 6 mm.
Klucz płaski 13 mm.

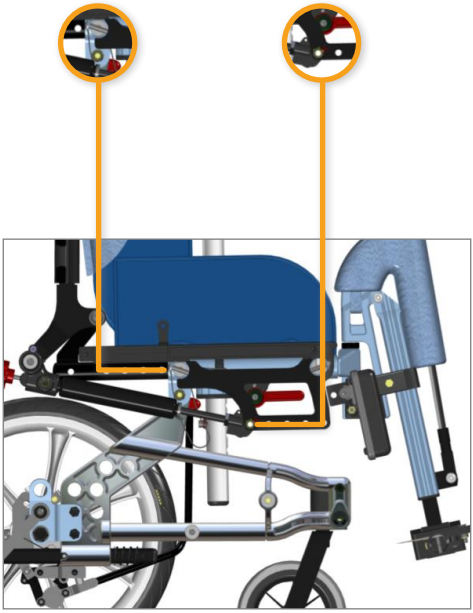
6.10 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI PŁYTY SIEDZISKA

MOCOWANIE SPRĘŻYNY GAZOWEJ POD WÓZKIEM

Aby uzyskać pozycję 90° oparcia, pozycja sprężyny gazowej pod wózkiem musi zostać zmieniona po wyregulowaniu głębokości siedziska. Otwór przy zamontowanym zawiasie oparcia dostosowuje się do otworu we wsporniku, gdzie zamontowany jest cylinder.

Pozycja zawiasu oparcia

Pozycja cylindra



Płyta siedziska może mieć regulowaną głębokość w 5 stopniach (250 – 275 – 300 – 325 i 350 mm) bez zmiany części z wyjątkiem wymiany poduszki siedziska na głębokość równą nowe głębokości siedziska.

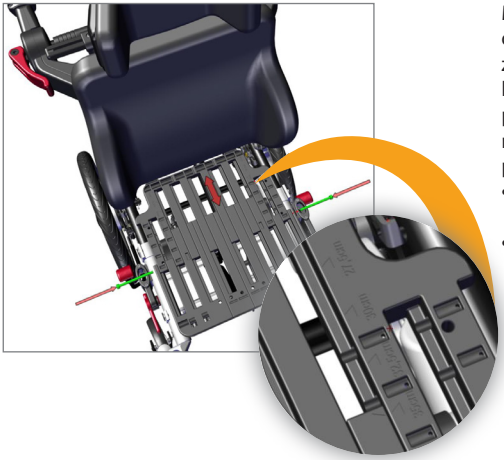
REGULACJE SĄ WYKONYWANE W NASTĘPUJĄCY SPOSÓB:

- Wyjąć poduszki.
- Pociągnąć podłokietnik do wysokości maks. lub wyjąć go.
- Wyjąć dolne ochraniacze odzieży, odkręcając 2 śruby przytrzymujące je.
- Przechylić płytę siedziska do góry, aby uzyskać dostęp do śrub znajdujących się z boku.
- Wykręcić śruby z każdej strony i pociągnąć lub popchnąć tylną część płyty siedziska na żądaną głębokość.
- Włożyć śruby i zamocować.
- Wymienić wszystkie komponenty.

Jeżeli specjalne potrzeby użytkownika wymagają kąta innego niż pozwala funkcja odchylania, można wyregulować sprężynę gazową.

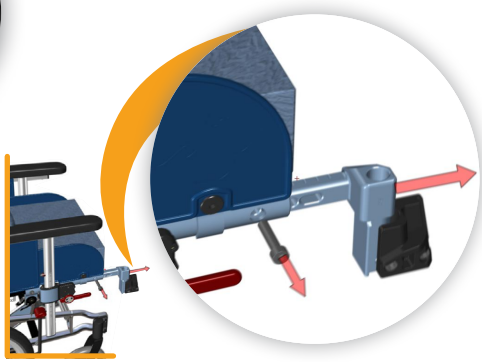
Podczas zmiany głębokości siedziska zmienia się również punkt przewrócenia wózka. Można temu zapobiec przez zmianę pozycji głównego koła w jego uchwycie (patrz rozdział 6.6).

6.11 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z PRZODU



Możliwe jest wyregulowanie głębokości siedziska do 60 mm
z przodu. Celem jest uzyskanie wyrównania stawu kolanowego użytkownika ze punktem obrotu kolana podnóżka - podczas gdy użytkownik jednocześnie ma podparcie tylnej części pleców - czyli na przykład po zmianie kąta podnóżka.

- Wykręcić śrubę utrzymującą element wyciągany podnóżka.
- Ustawić element wyciągany w wymaganej pozycji. Dokręcić śruby siłą 25 Nm.



Na płycie siedziska wygrawerowana jest skala jej głębokości.

Klucz imbusowy 6 mm.

**Przez ustawienie elementów wyciąganych w różnych pozycjach, istnieje możliwość kompensacji
obracanej miednicy lub różnej długości ud.**

W przypadku użytkowników z silnymi ruchami mimowolnymi elementy rozszerzające nie mogą być wyciągane ponad 50 mm.

BLOKADA ABDUKCYJNA
Płyta siedziska jest przygotowywana do montażu blokady abdukcyjnej. Ustawić wspornik bloku na środku na górze płyty siedziska. Przeciągnąć śruby przez 2 otwory i zamocować nakrętkami od dołu.

6.12 ZABEZPIECZENIE PRZED PRZEWRACANIEM

Netti Dynamic S jest zawsze dostarczany z zabezpieczeniami przed przewracaniem. Zabezpieczenia przed przewracaniem należy aktywować zawsze w codziennym użytkowaniu. Zawsze aktywować zabezpieczenia przed przewracaniem zawsze,
kiedy wózek inwalidzki pozostaje bez opiekuna. Zabezpieczenia przed przewracaniem muszą zostać złożone, kiedy trzeba przejechać przez przeszkody.

Aktywować (z pozycji złożenia):
- Nacisnąć pedał hamulca parkingowego i zablokować.
- Wyciągnąć zabezpieczenie przed przewracaniem / pociągnąć do tyłu.
- Obrócić w dół o 180°.
- Zablokuje się w pozycji z naprężoną sprężyną.

Rozkładanie:
- Nacisnąć pedał hamulca parkingowego i zablokować.
- Wyciągnąć zabezpieczenie przed przewracaniem / pociągnąć do tyłu.
- Obrócić w górę o 180°. Zablokuje się w pozycji z naprężoną sprężyną.

Zabezpieczenia przed przewracaniem są dostarczane wyregulowane zgodnie z zamówionym rozmiarem koła głównego w pozycji standardowej.

Wysokość zabezpieczeń przed przewracaniem jest regulowana w poniższych sposób:
- Odkręcić 3 śruby pedału zabezpieczenia przed przewracaniem.
- Wyciągnąć lub popchnąć drążek pionowy.
- Zamocować we właściwej wysokości kluczem imbusowym.
- Wykonać tę samą procedurę po przeciwnej stronie.

Klucz imbusowy 5 mm.

Sprawdzić, czy obydwa zabezpieczenia przed przewracaniem mają tę samą długość. Odstęp między kołami zabezpieczenia przed przewracaniem a ziemią musi wynosić maks. 30 mm.

Zabezpieczenie przed przewracaniem powinno być zawsze stosowane dla bezpieczeństwa użytkownika.

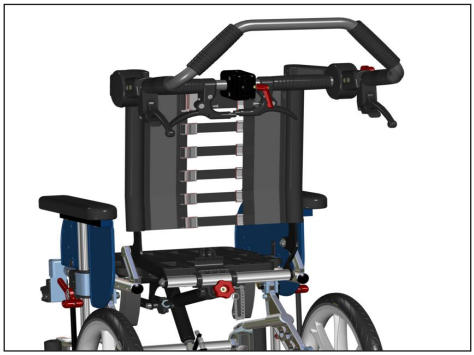
6.13 PODUSZKI

Poduszki są zamocowane i wyregulowane na wózku inwalidzkim za pomocą rzepu.

Kluczowe znaczenie ma prawidłowe skonfigurowanie poduszki, aby zapewnić dobry komfort siedzenia.

Pokrywy poduszki można prać i są wielokrotnego użytku. Przestrzegać instrukcji z tyłu poduszki, aby zapewnić jej prawidłową konserwację i pranie.

6.14 REGULACJA OPARCIA Z RZEPEM



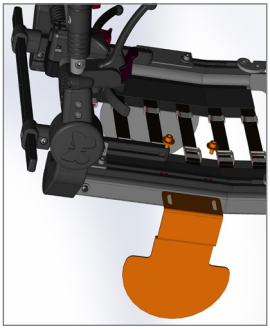
- Poluzować pasy i włożyć poduszkę oparcia tak, aby użytkownik miał miejsce na dolną i zintegrowaną podpórkę lędźwiową we właściwej pozycji.
- Dociągnąć pasy, aby były zgodne z krzywizną kręgosłupa i zapewniały niewielkie dodatkowe podparcie na górze krzyża.

6.15 PODPÓRKA BOCZNA

Poduszka oparcia może być stabilizowana po bokach / wzmacniana przez montaż podpórek bocznych. Są one montowane do profili oparcia i mogą być regulowane na wysokość i szerokość, aby zapewnić użytkownikowi optymalne podparcie boczne.

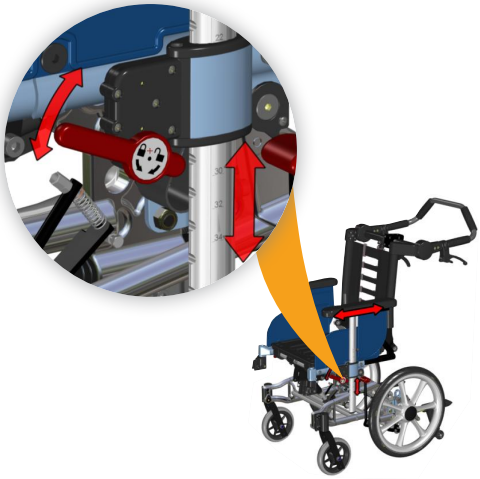
Montaż:

- Złożyć oparcie do przodu do pozycji poziomej.
- Włożyć 2 nakrętki kwadratowe M6 w profil oparcia.
  Na dolnym końcu profilu otwór umożliwia wsunięcie nakrętek w gniazdo.
- Przesunąć nakrętki do góry.
- Położyć podpórkę boczną na górze profilu jak pokazano na ilustracji i zamocować śrubami wprowadzanymi w 2 nakrętki kwadratowe.
- Wyregulować wysokość i szerokość podpórki bocznej. Sprawdzić, czy poduszka oparcia zasłania podpórkę boczną bez twardych krawędzi.

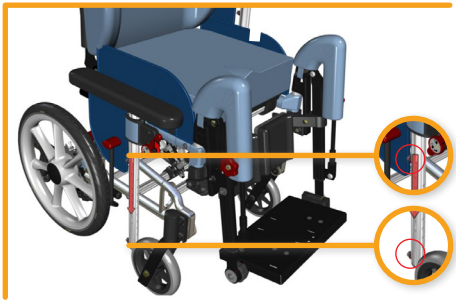


6.16 REGULACJA PODŁOKIETNIKA

- Podłokietniki są regulowane przez otwarcie blokady podłokietnika.
- Pociągnąć podłokietnik w górę lub w dół.
- Skala na profilu pionowym pomaga w zdefiniowaniu tej samej wysokość z dwóch stron.



Podkładka ramienia może być regulowana do przodu i do tyłu przez poluzowanie śrub pod profilem podkładki ramienia. Przesunąć podkładkę ramienia do żądanej pozycji i zamocować. Na górze podkładek podłokietnika poduszki mogą się przesuwać. Zdjąć po zamontowaniu stolika.



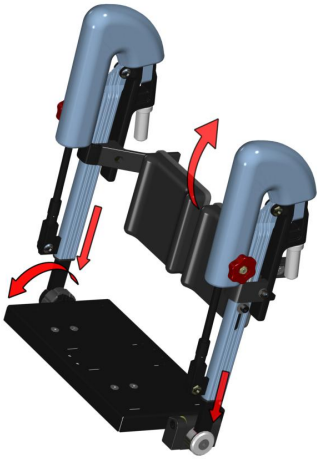
2 śruby pozycyjne umożliwiają ograniczenie wysokości. Ustawić je w razie potrzeby.

6.17 PODNÓŻKI

Podnóżek Netti Dynamic z całą płytą nożną jest standardem dla Netti Dynamic S.
Uniwersalny podnóżek i regulowany kąt podnóżek z płytą nożną i oparcie łydki są również dostępne dla Netti Dynami S.

PODNÓŻKI NETTI DYNAMIC S
są wychylane i wyjmowane. Są dostarczane z oparciami łydki z regulacją głębokości i wysokości.

PRZEGLĄD FUNKCJONALNY
Podnóżki Netti Dynamic umożliwiają kontrolowane otwarte ruchy kinetyczne (OKC) dolnych kończyn użytkownika. Inaczej niż w przypadku statycznych wózków inwalidzkich segmenty dystalne użytkownika są wspomagane, ale mogą się poruszać. Pomaga to uzyskać kontrolę nad segmentami proksymalnymi zwłaszcza kiedy użytkownik nie może hamować ruchów ze względu na stan medyczny.



Podnóżek Netti Dynamic System S umożliwia dla dynamiki:

- Zgięcie podeszwowe stóp (podnóżek obraca się do przodu).
- Jednostronne rozciągnięcie biodra (pojedynczy podnóżek przesuwa się w dół).
- Przedłużenie kolana (podnóżki przesuwają się do przodu).

Kiedy napięcie się zmniejsza, dolne kończyny będą wspierane w kierunku pozycji spoczynkowej.

Podnóżki muszą być regulowane dla każdego użytkownika, aby zapewnić unikalne potrzeby użytkownika.

Regulacja powinna być wykonywana przez przeszkolonego specjalistę.

Podnóżek Netti Dynamic S jest specjalnie opracowany, aby umożliwić nierównomierne siły z nóg.
Jednostronne rozciągnięcie biodra (lewa lub prawa część podnóżka przesuwa się w dół).

MONTAŻ PODNÓŻKÓW

Opis obowiązuje dla wszystkich podnóżków.

- Wstawić śrubę mocującą podnóżka pionowo w otwór wspornika podnóżka, obracając ją ok. 30 stopni na zewnątrz, ale łatwo wprowadzić. Obrócić do środka, aż zatrzaśnie się w pozycji użytkownika.
- Zdjąć przez odblokowanie płyty nożnej i podniesienie oraz obrócenie podnóżka na zewnątrz.

Przy płycie nożnej złożonej do góry
jest wolna przestrzeń na przemieszczanie.

Płyta nożna składa się w dół z lewej strony i zostaje zablokowana z prawej strony; co zapewnia stabilną platformę dla stóp.

⚠ **Zawsze utrzymywać płytę nożną zablokowaną podczas używania.**

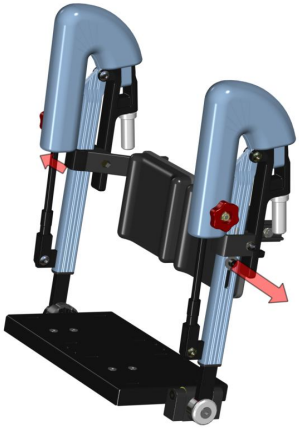
OPASKI NA KOSTKI

Płyta nożna ma otwory przygotowane na opaski na kostki lub skorupy butów do zamontowania jako akcesoria w razie potrzeby.
Opaski na kostki są przydatne, jeżeli mimowolne ruchy nóg zsuwają stopy z płyty nożnej.
Opaski na kostki są montowane do płyty nożnej przez przeciągnięcie pasów mocujących przez otwory w płycie nożnej i zamocowanie sprzączkami na spodzie płyty nożnej.

REGULACJA WYSOKOŚCI PŁYTY NOŻNEJ

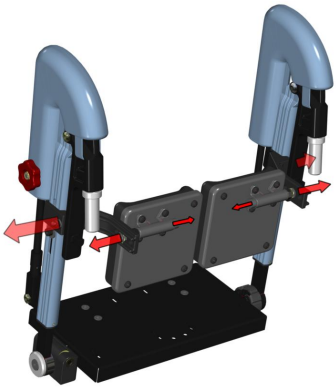
Poluzować śruby M6 utrzymujące profil długości podnóżka na zewnątrz za pomocą klucza imbusowego 5 mm. Wyregulować płytę nożną na wysokość od góry przedniej krawędzi poduszki siedziska do płyty nożnej równej długości dolnej nogi.

⚠ **Upewnić się, że pod płytą nożną jest dostateczna przestrzeń na przejechani wózkiem inwalidzkim przez niewielkie przeszkody. Pomocne może być nieznaczne nachylenie jednostki siedziska.**

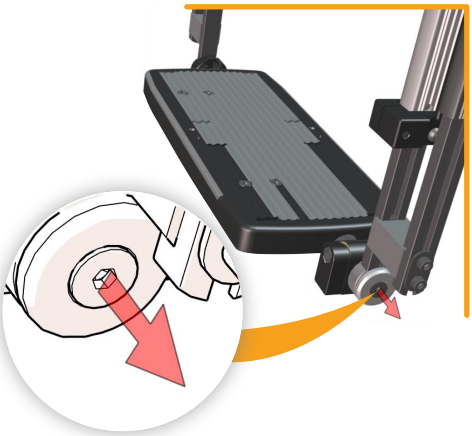


OPARCIE ŁYDKI MA REGULACJĘ NA WYSOKOŚĆ I GŁĘBOKOŚĆ

- Poluzować dwie śruby M6 utrzymujące ramię podkładki łydki i przesunąć każdą podkładkę łydki w górę lub w dół na żądaną wysokość. Oprócz podparcia łydki powinny one również pomagać w zapobieganiu zsuwania się stóp do tyłu z płyty nożnej.



- Obrócić podkładki łydki pod kątem zapewniającym podparcie nogi, kiedy podnóżek znajduje się pod kątem. Podkładki łydki mogą obracać się swobodnie, podążając za ruchami i regulować się do pozycji nogi użytkownika.
- Wyregulować głębokość podkładki łydki przez poluzowanie śruby M8 znajdującej się w podkładce łydki.
- Ustawić podkładkę łydki do tyłu lub do przodu, aż będzie delikatnie dotykać łydkę użytkownika, trzymającego stopy na płycie nożnej.
- Stopy powinny znajdować się na środku płyty nożnej.



REGULACJA KĄTA PŁYTY NOŻNEJ

- Poluzować śrubę M8 na lewym podnóżku kluczem imbusowym 5 mm. Umożliwi do obrócenie płyty nożnej.
- Wybrać kąt płyty nożnej najbardziej podobny do kąta stopy użytkownika. Zamocować śruby ściśle tak, aby płyta nożna nie ruszała się.

Należy pamiętać, że płyta nożna Dynamic System nadal umożliwia nieznaczny obrót do przodu do elastyczności, kiedy użytkownik wyciągnie stopy.

Należy pamiętać – cotygodniowe smarowanie profili długości ślizgowej białą wazeliną jest ważne dla zapewnienia płynnego działania podnóżków Netti Dynamic System.

Netti Dynamic ma również poniższe alternatywne podnóżki - cała komora na stopy (patrz rozdział 5).

BLOKOWANIE KĄTA PODNÓŻKA

Podnóżki z regulowanym kątem
Czerwone pokrętło gwiazdowe na zewnątrz podnóżka jest stosowane do ustalania wymaganego kąta podnóżka.

Kąt podnóżka Netti Dynamic System
można poluzować przez dokręcenie czerwonego pokrętła gwiazdowego po zewnętrznej stronie podnóżka. Jest to konieczne, jeżeli nagłe wysunięcie może zrobić krzywdę osobom znajdującym się w pobliżu lub w otoczeniu i zawsze, kiedy wózek jest stosowany jako siedzisko w samochodzie.

Zawsze blokować funkcje dynamiczne podnóżków Netti Dynamic S, kiedy Netti Dynamic S jest stosowany jako siedzisko w samochodzie.

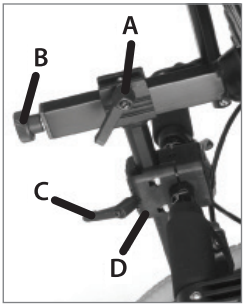
Aby utrzymać funkcje dynamiczne podnóżków Netti Dynamic S («OK-C»), czerwone pokrętło gwiazdowe musi być luźne, umożliwiając ruchy kolana (ruchy «OK-C» kolana).

6.18 ZAGŁÓWEK

Głębokość zagłówka powinna być wyregulowana tak, aby tylko co dotykała tyłu głowy użytkownika siedzącego w pozycji spoczynkowej.

Wysokość zagłówka musi być wyregulowana, aby pasowała bezpośrednio za głową.

A - dźwignia regulacji głębokości
B - pokrętło regulacji kąta
C - dźwignia regulacji wysokości
D - wspornik zagłówka.



Włożyć kwadratową nakrętkę w ślad wspornika zagłówka jak pokazano powyżej.

- Włożyć zagłówek we wspornik zagłówka.
- Wysokość i głębokość zagłówka jest ustawiona na wymagane pozycje i ustalona.
- Wspornik zagłówka jest zamocowany przez dokręcenie czterech śrub po dwie po przekątnej, aby wspornik został zamocowany z taką samą siłą rozłożoną na cztery śruby.

Regulacja zagłówka na głębokość:
- Zwolnić dźwignię blokującą na górze drążka pionowego **(A)**.
- Wyregulować zagłówek i zamocować go w wymaganej pozycji.

Regulacja zagłówka na wysokość:
- Zwolnić dźwignię blokującą na adapterze zagłówka **(C)**.
- Wyregulować zagłówek i zamocować go w wymaganej pozycji.

Regulacja kąta zagłówka:
- Zwolnić pokrętło regulacyjne z tyłu drążka poziomego **(B)**.
- Wyregulować zagłówek i zamocować go w wymaganej pozycji.

Regulacja krzywizn zagłówka:
- adapter zagłówka można przesuwać w prawą i lewą stronę, zapewniając możliwość wykorzystania w przypadku potrzeb specjalnych dla zagłówka.
- Odkręcić cztery śruby przytrzymujące adapter.
- Przesunąć adapter do wymaganej pozycji i zamocować go, dokręcając śruby po przekątnej.

⚠ **Należy pamiętać o zwolnieniu dźwigni podczas regulacji zagłówka.**

6.19 PORĘCZ DO POPYCHANIA

Jeżeli stojak zagłówka nie pasuje idealnie do wspornika to prawdopodobnie wspornik jest zamocowany za ściśle lub nierówno.

Po włożeniu zagłówka należy zamocować go prawidłowo przez dokręcenie małej śruby ustalającej w środku na górze wspornika zagłówka przy użyciu klucza imbusowego.

Jeżeli zagłówek wydaje się mieć za małą wysokość, można obrócić go o 180°, zwalniając pokrętło regulacyjne z tyłu drążka poziomego (B).

Regulacja poręczy do popychania:

- Zwolnić czerwony uchwyt z prawej strony poręczy do popychania.
- Odchylić poręcz do popychania do żądanej pozycji.
- Zablokować poręcz w żądanej pozycji przez dokręcenie czerwonego pokrętła.

Upewnić się, że poręcz do popychania została zablokowana poprawnie.

Upewnić się, że linki hamulców i funkcje nachylania/odchylania nigdy nie są ostro zagięte.

Aby usunąć poręcz do popychania, można ją obrócić całkowicie w dół, aż dotknie oparcia wózka.

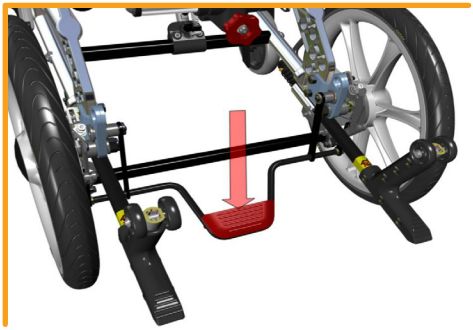
6.20 HAMULCE

Netti Dynamic S kołami napędowymi 16" jest wyposażony w hamulce bębnowe w 3 trybach działania:

- Hamulce parkingowe - z pedałem nożnym.
- Hamulce parkingowe obsługiwane przez użytkownika - z uchwytem.
- Hamulce opiekuna – z uchwytami hamulca na drążku do pchania.

Hamulec parkingowy - obsługiwany przez opiekuna: nacisnąć pedał nożny w dół.

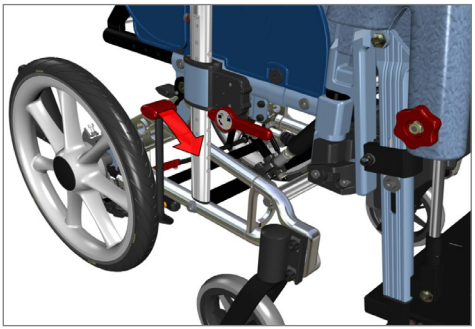
- Aby dezaktywować hamulec, należy podnieć pedał nożny.



Netti Dynamic S z kołami napędowymi 22" nie ma pedału nożnego, ale ma inne hamulce.

KORZYSTANIE Z HAMULCA PARKINGOWEGO

- Popchnąć uchwyt hamulca do przodu, aby zablokować.
- Pociągnąć uchwyt do tyłu, aby zwolnić.



HAMULCE OPIEKUNA

Pociągnąć uchwyty w kierunku poręczy do popychania.
Umożliwi do regulację prędkości jazdy.

Te hamulce mogą być aktywowane również jako hamulce parkingowe, kiedy mały uchwyt na uchwycie hamulca głównego zostanie przesunięty do przodu przy wyciągniętym głównym uchwycie. Upewnić się, że obydwa hamulce parkingowe są zablokowane.

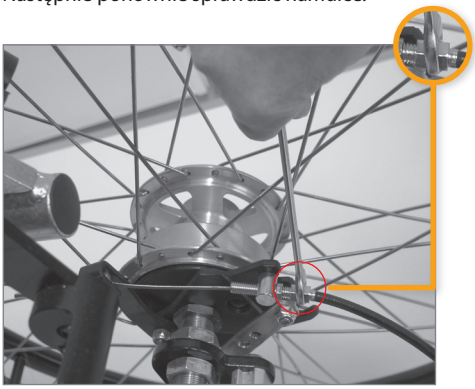
Funkcja hamulca parkingowego jest zwalniana przez pociągnięcie głównego uchwytu jeszcze raz.

Bardzo ważne jest, aby hamulce parkingowe były zablokowane, kiedy użytkownik zostanie siedzący w wózku inwalidzkim.

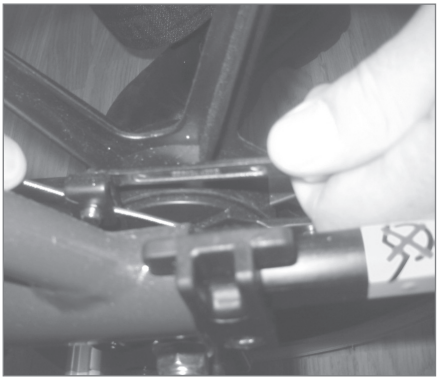
Nie pozostawiać użytkownika w wózku inwalidzkim bez aktywowanego hamulca parkingowego.

REGULACJA HAMULCA BĘBNOWEGO

Jeżeli hamulec nie hamuje prawidłowo:
Aby wyregulować linkę z jednej lub z dwóch stron, należy wyregulować śrubę nożną 2–4 obroty. Następnie ponownie sprawdzić hamulce.



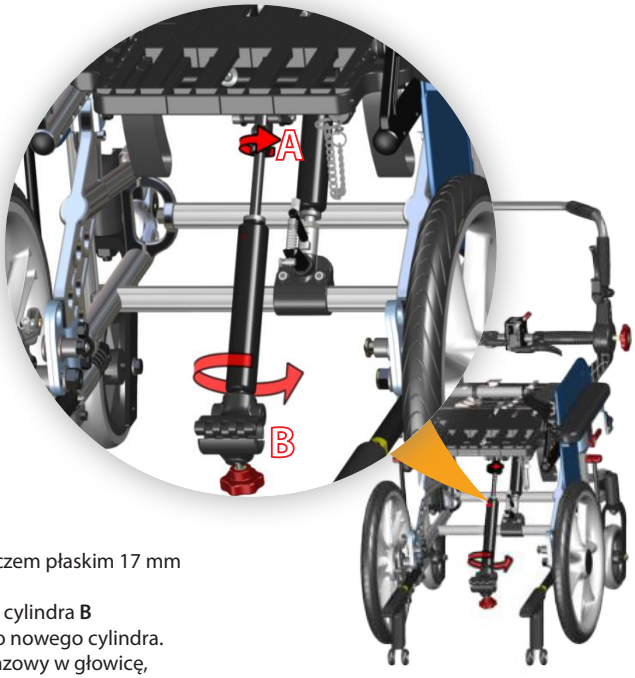
Jeżeli linka jest za luźna:
wyregulować śrubę nożną w całości. Dokręcić linki przez poluzowanie zacisku przewodu przed dalszym przeciągnięciem linki. Docisnąć zacisk linki i wyregulować ponownie śrubę nożną.



1 płaski klucz 10 mm.

Aby zapewnić prawidłowe działanie linki, nigdy nie może być naprężona.

6.21 ZMIANA CYLINDRA DYNAMICZNEGO



Konieczna może być zmiana cylindra odchylania oparcia w celu wyregulowania do wagi i siły użytkownika.

- Złożyć oparcie wózka do przodu, odłączając je od cylindra.
- Otworzyć nakrętkę **A** kluczem płaskim 17 mm i wyjąć cylinder.
- Odkręcić uchwyt głowicy cylindra **B** i zamocować wspornik do nowego cylindra.
- Wkręcić nowy cylinder gazowy w głowicę, aż dotknie wkrętu krzyżowego bez luzu. Pozostawić nakrętkę **A** poluzowaną, aż cylinder uzyska prawidłową głębokość.

Jeżeli cylinder jest osadzony za luźno, nie można go zwolnić za pomocą uchwytu obsługi; jeżeli jest zbyt ścisły, uchwyt obsługi nie zablokuje cylindra.

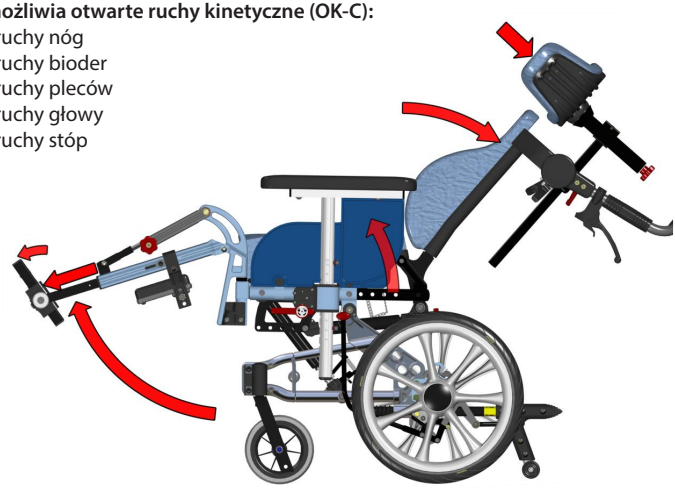
Dokręcić nakrętkę A blisko do głowicy kluczem płaskim 17 mm i dobrze zamocować cylinder gazowy. Złożyć do góry oparcie zamocować do niego cylinder.

Sprawdzić wszystkie funkcje dynamiczne.

7. FUNKCJA DYNAMICZNA

NETTI DYNAMIC SYSTEM
umożliwia otwarte ruchy kinetyczne (OK-C):

- ruchy nóg
- ruchy bioder
- ruchy pleców
- ruchy głowy
- ruchy stóp



Z prawidłową siłą cylindra odchylania wózek inwalidzki przywróci użytkownika do normalnej pozycji po spazmie.

7.1 NETTI DYNAMIC S

MAKS. ROZSZERZENIE

7.2 OCENA I WYBÓR CYLINDRA GAZOWEGO PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC

Pozycja oparcia wózka jest definiowana przez cylinder oparcia wózka.

CYLINDER PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU
Umożliwia przesuwanie podpórki pleców do tyłu w celu całkowitego odchylenia, zapewniając pełne podparcie podczas ruchu wysuwania. Kiedy użytkownik zaczyna cylinder przesuwa podpórkę pleców do jej oryginalnej pozycji.

Siłę całkowicie swobodnego cylindra należy dopasować indywidualnie zgodnie z wagą ciała. Cylinder zbyt mocny nie umożliwia przesuwania podpórki pleców. Cylinder za słaby nie będzie odpowiednio mocny do podniesienia podpórki pleców do oryginalnej pozycji.

CYLINDER PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU - BLOKOWANIE
Cylinder swobodny jest blokowany pod każdym kątem odchylonym, jeżeli uchwyt odchylania z tyłu znajduje się w pozycji neutralnej. Może być to konieczne/wymagane, kiedy wózek jedzie po nierównym podłożu, gdzie nagłe rozciągnięcie spastyczne może spowodować niestabilność wózka lub jeżeli użytkownik musi się odchylić, aby odpocząć.

Jeżeli oparcie zostanie odchylone na wózku inwalidzkim za pomocą cylindra swobodnego, blokując je w pozycji odchylonej, tylko podnóżki Netti Dynamic, płyta siedziska i zagłówek zareagują na ruchy spastyczne.

Jeżeli cylinder swobodny zostanie zablokowany, ważne jest, aby użytkownik było prawidłowo ułożony i nie zsunięty do przodu, co pozwoli zapobiec uszkodzeniom podnóżka.

Ostrzeżenie: podnóżek może pęknąć, jeżeli nie zostanie prawidłowo wyregulowany, czyli przedłużenie podnóżka użytkownika dojdzie do końca obszaru dynamicznego podnóżka lub jeżeli użytkownik zsunął się do przodu.

CYLINDER PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU - AKTYWOWANE

Dynamiczne rozwiązanie pleców Netti Dynamic System jest aktywowany przez pociągnięcie uchwytu odchylania.
Szczegółowe ilustracje znajdują się na stronie 34.

Cylinder podpórki pleców może być wymieniany na inny cylinder (o sile mniejszej/większej w niutonach) w razie potrzeby; ze względu na nowe lub zmienione potrzeby użytkownika lub jeżeli zmieniła się waga użytkownika.

Należy skontaktować się ze swoim dystrybutorem, aby uzyskać poradę co do wyboru nowego cylindra. W rozdziale 6.20 tej instrukcji opisano wymianę cylindra gazowego.

OCENA SIŁ DYNAMICZNEGO CYLINDRA GAZOWEGO, PODPÓRKI PLECÓW ODPOWIADAJĄCYCH WYTRZYMAŁOŚCI UŻYTKOWNIKA I SCHEMATOM

Ocena użytkownika jest potrzebna do znalezienia właściwej mocy cylindra.

Właściwe rozwiązanie: cylinder tylny zapewnia pełne wsparcie całego otwartego ruchu kinetycznego w trakcie rozszerzonego schematu użytkownika. Kiedy użytkownik zaczyna odpoczywać, cylinder przesuwa podpórkę pleców do jej oryginalnej pozycji.

JAK OCENIĆ I WYBRAĆ WŁAŚCIWĄ SIŁĘ DYNAMICZNEGO CYLINDRA PODPÓRKI PLECÓW?

Główne czynniki, jakie musi uwzględnić przeszkolony specjalista:

- Waga, szerokość i wzrost użytkownika.
- Charakter i wytrzymałość rozszerzeń części ciała i schematów ruchu.
- cele i usprawnienie w odniesieniu do stanu zdrowia i „aktywności w codziennym życiu" użytkownika.

Schemat ruchu użytkownika i napięcie mięśni mogą się również zmienić z czasem.

Ma to znaczenie dla oceny i monitorowania mocowania wózka inwalidzkiego oraz mocy cylindrów gazowych zgodnie z rozwojem schematu ruchu użytkownika i napięcia mięśni z czasem. Jeżeli sprężyna gazowa jest za mocna, użytkownik nie będzie w stanie wykonać rozciągnięcia. Będzie to „zamknięty ruch kinetyczny" lub pozycja statyczna dla użytkownika.

Jeżeli sprężyna gazowa będzie za słaba, użytkownik nie zostanie podniesiony do oryginalnej pozycji siedzenia po rozciągnięciu górnej części ciała.

PRZEGLĄD DOSTĘPNYCH DYNAMICZNYCH CYLINDRÓW ODCHYLANIA I SZEROKOŚCI SIEDZISKA

Szerokość **użytkownika** jest wskaźnikiem oceny w zakresie wyboru minimalnej siły sprężyny gazowej.
Waga **użytkownika** jest wskaźnikiem oceny w zakresie wyboru minimalnej siły sprężyny gazowej:
Sprężyna musi być odpowiednio silna, aby podnieć użytkownika do pozycji pionowej po rozszerzeniu.

MODELE Z CYLINDREM PODPÓRKI PLECÓW O SWOBODNYM RUCHU - BLOKOWANY	WAGA UŻYTKOWNIKA	SZEROKOŚCI SIEDZISKA		
Niuton (N)	Minimum kg	250 mm	300 mm	350 mm
100 N	15 kg	✓	✓	
200 N	20 kg	✓	✓	
300 N	30 kg	✓	✓	
400 N	40 kg	✓	✓	✓
500 N	50 kg		✓	✓
600 N	60 kg			✓

7.3 NACHYLANIE JEDNOSTKI SIEDZISKA Z UŻYCIEM UCHWYTU NACHYLENIA

SŁOWA KLUCZOWE DOTYCZĄCE NACHYLANIA I ODCHYLANIA STATYCZNYCH KOMFORTOWYCH WÓZKÓW INWALIDZKICH

Nachylanie i odchylanie stanowią podstawę zalet komfortowego wózka inwalidzkiego. Pozwala to na zmianę pozycji siedzenia na wózku inwalidzkim.

Po przeanalizowaniu dowodów klinicznych dotyczących nachylania i odchylania stwierdzono, że jest kilka badań lub wytycznych najlepszych praktyk sugerujących, że sekwencja nachylania i odchylania jest ważna do zmniejszenia obcierania i ześlizgiwania się.

Najpierw należy nachylić, a następnie odchylić.
Po ustawieniu klienta ponownie w pozycji prostej w sekwencji najpierw należy wykonać odchylenie, a następnie nachylenie. Okaże się, że największe obciera zostanie wywołane podczas prostowania z pozycji odchylenia i nachylenia.

Nacisnąć lewy uchwyt na drążku do pchania i docisnąć drążek do pchania, aby nachylić jednostkę siedziska jedną ręką, mając kontakt wzrokowy z użytkownikiem i położyć drugą rękę na podłokietniku. Prawidłowy kąt względny między częściami ciała pozostaje ten sam, kiedy jednostka siedziska jest nachylona.

Po puszczeniu uchwytu jednostka siedziska pozostanie w tej pozycji. Aby podnieść jednostkę siedziska, należy nacisnąć uchwyt, cylinder nachylania pomoże w podniesieniu jednostki siedziska.

Jednostka siedziska nachylona do tyłu powoduje ostrzejszy kąt siedzenia w odniesieniu do powierzchni i zapobiega ześlizgiwaniu się użytkownika wózka inwalidzkiego.

Jednostkę siedziska można nachylać od 0° do +35°. Z boku wózka znajduje się skala nachylania.

ZMNIEJSZANIE PRAWDOPODOBIEŃSTWA ZEŚLIZGIWANIA SIĘ OBCIERANIA I ODLEŻYN:

kąta nachylenia należy używać do uzyskiwania zmian pozycji siedzącej użytkownika. Powszechnie wiadomo, że odchylania nie należy regulować po ustawieniu kąta oparcia w najlepszej dla użytkownika pozycji siedzącej.

Napięcie mięśni szyi i pleców powinno być jak najmniejsze dla użytkownika, aby uniknąć ześlizgiwania, a zmiana kąta odchylenia z pozycji oryginalnej przerwie i zniszczy prawidłową pozycję ciała oraz spowoduje zwiększenie napięcie mięśni szyi.

Znak nachylania jest umieszczony na drążku do pchania z lewej strony:

⚠ **Kąt siedziska i oparcia nie może być regulowany bez zabezpieczeń przed przewracaniem.**

⚠ **Aby zapewnić prawidłowe działanie linek, nigdy nie mogą być naprężone.**

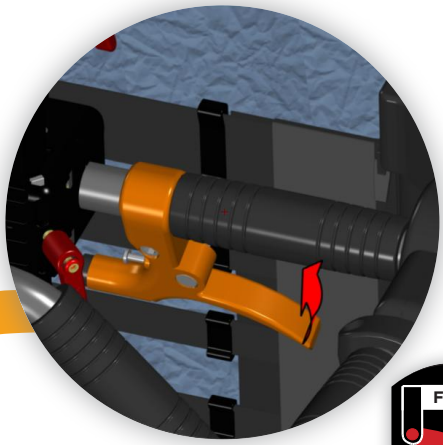
⚠ **Jeżeli funkcja odchylania jest używana podczas przenoszenia lub w innych sytuacjach, ważne jest, aby kąt nachylenia został ponownie wyregulowany do prawidłowej oryginalnej pozycji, kiedy użytkownik wróci do normalnej pozycji siedzenia.**

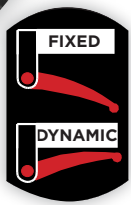
⚠ **Nieprawidłowe użycie odchylenia powoduje większe prawdopodobieństwo ześlizgnięcia, a to oznacza większe niebezpieczeństwo ocierania siły poziome i pionowe oraz odleżyn.**

7.4 ODCHYLANIE OPARCIA WÓZKA - UŻYWANIE UCHWYTU ODCHYLENIA

Nacisnąć prawy uchwyt i docisnąć drążek do pchania, aby odchylić oparcie jedną ręką, mając kontakt wzrokowy z użytkownikiem i położyć drugą rękę na podłokietniku.

Jednostkę siedziska można odchylać od 0° do +35°. Po puszczeniu uchwytu oparcie wózka pozostanie zatrzymane i zablokowane.





DYNAMICZNE OPARCIE:

Aby uzyskać dynamiczne działanie oparcia, należy aktywować uchwyt odchylenia.

- Pociągnąć uchwyt odchylenia ściśle do drążka do pchania, czerwony uchwyt automatycznie się zatrzaśnie.
- Ruszajmy.
- Uchwyt pozostanie blisko drążka do pchania i system dynamiczny będzie aktywny.

Aby dezaktywować odchylani dynamiczne, wystarczy nacisnąć uchwyt razem z czerwonym małym uchwytem ponownie; mały czerwony uchwyt zostanie zwolniony, uchwyt wróci do ustalonej pozycji, a oparcie będzie zamocowane.

Znak nachylania jest umieszczony na drążku do pchania z prawej strony:

Na uchwycie odchylania znajduje się oznaczenie przypominające o dynamicznym działaniu oparcia przy aktywowanym uchwycie odchylania oraz że oparcie jest zamocowane przy otwartym uchwycie. Uchwyt odchylania i oparcia dynamicznego oraz znak znajduje się na drążku do pchania z prawej strony.

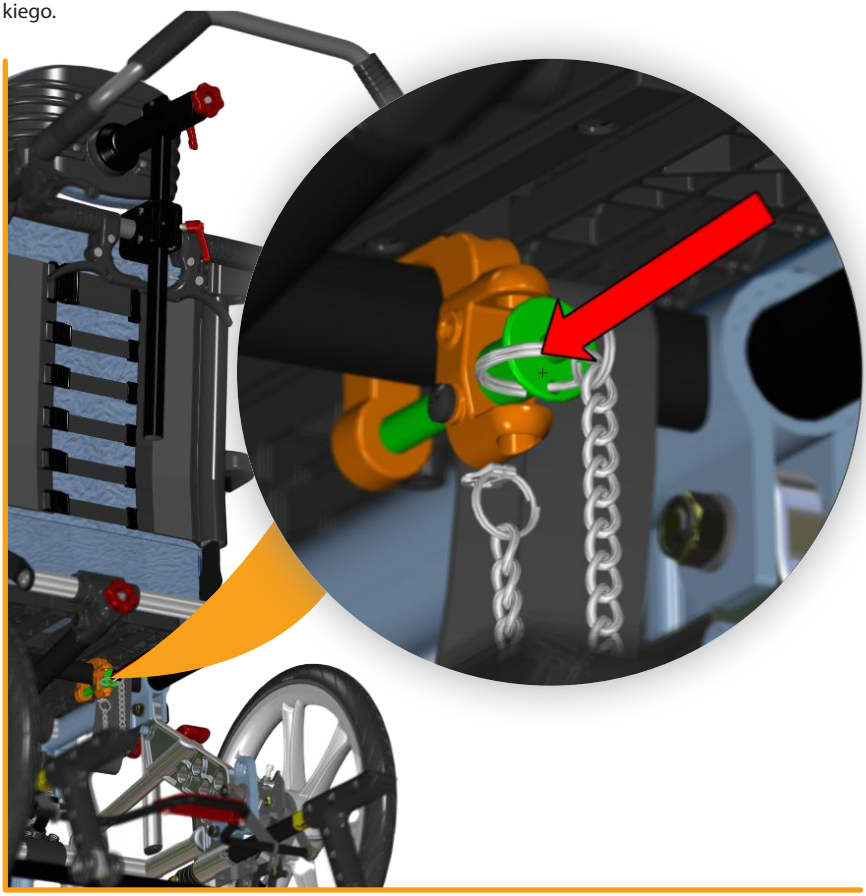
BLOKADA DYNAMICZNEJ PŁYTY SIEDZISKA

Dynamiczna płyta siedziska odchyla się do góry na przedniej krawędzi. Pas biodrowy jest mocowany do płyty siedziska, a jeżeli użytkownik ma założony pas, następuje rozszerzenie, według którego porusza się płyta siedziska. Po rozszerzeniu użytkownik opada siedząc w tej samej pozycji na siedzisku.

W niektórych przypadkach ze względów bezpieczeństwa konieczne może być zablokowanie ruchu siedziska. Dzieje się tak na przykład podczas jazdy wózkiem inwalidzkim po nierównej powierzchni, gdzie nagłe rozszerzenie spastyczne może spowodować niestabilność użytkownika wózka inwalidzkiego.

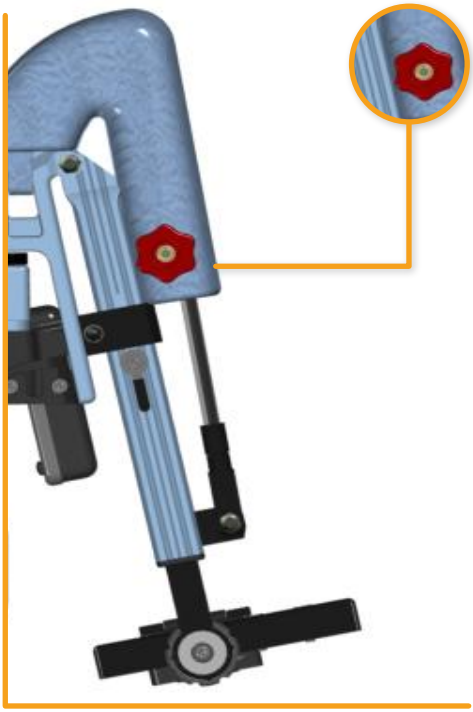
Blokada płyty siedziska jest łatwa w użyciu; wyjąć QR-Axcle przez naciśnięcie głowicy w celu jej zwolnienia oraz przesunięcie od pozycji pionowej i wsunięcie w pozycję poziomą.

⚠ **Należy pamiętać o odblokowaniu płyty siedziska po powrocie do miejsc równych, aby umożliwić działanie Netti Dynamic System.**



BLOKADA DYNAMICZNEGO PODNÓŻKA

Podnóżki dynamiczne można poluzować przez dokręcenie czerwonego pokrętła gwiazdowego po zewnętrznej stronie podnóżka.



8. MANEWROWANIE

8.1 TECHNIKI OGÓLNE

MANEWROWANIE I RÓWNOWAŻENIE WÓZKA:

ciężar i równowaga wózka wpływa na jakość manewrowania wózka inwalidzkiego. Ciężar, rozmiar i pozycja siedzenia użytkownika do czynniki oddziałujące. Pozycja kół dodatkowo wpłynie na jakość manewrowania. Im większy ciężar będzie oddziaływał na główne koła, tym łatwiejsze będzie manewrowanie. Jeżeli na przednie kółka działać będzie duży ciężar, trudno będzie manewrować wózkiem. Patrz strona 16 - Regulacja głębokości siedziska - do równoważenia wózka.

⚠ **Zbliżanie się do stopni:**
do stopni należy zawsze zbliżać się powoli, zapobiegając uderzeniu kółek przednich w stopień z siłą. Użytkownik może wypaść z wózka pod wpływem siły. Kółka przednie mogą ulec uszkodzeniu.

⚠ **Zjazd po stopniach / jazda po chodnikach:**
zachować ostrożność i nie zjeżdżać po stopniach wyższych niż 30 mm. Podnóżki mogą jako pierwsze uderzyć w podłoże. W związku z tym można utracić sterowania i może dojść do złamania podnóżków.

⚠ **Jazda po podłożu miękkim, nierównym lub śliskim może utrudnić bezpieczne manewrowanie, ponieważ kółka tracą trakcję i trudno jest sterować wózkiem inwalidzkim.**

⚠ **Parkowanie:**
podnieść podnóżek i podparcie wózka inwalidzkiego, przesuwając wózek około 100 mm do tyłu i powodując obrócenie kółek przednich do przodu.

⚠ **Opiekun:**
jeżeli użytkownik zostanie sam w wózku inwalidzkim, zawsze należy zablokować hamulce i sprawdzić, czy zabezpieczenia przed przewracaniem są obrócone w dół.

8.2 TECHNIKI JEŻDŻENIA – PODJAZD NA STOPIEŃ –

Opiekunowie, wjazd po stopniach do przodu:
- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Obrócić wózek inwalidzki do tyłu.
- Wyrównoważyć wózek na kołach głównych i przesunąć go do przodu, aż przednie kółka znajdą się na stopniu.
- Podnieść uchwyty do pchania, przesuwając wózek na stopień.

⚠ **Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.**

Użytkownicy, wjazd po stopniach do tyłu:
Ta technika jest przydatna tylko w przypadku bardzo niskich stopni. Zależy to również od luzu między płytami nożnymi a podłożem.
- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Podjechać wózkiem do tyłu do stopnia.
- Dobrze chwycić za obręcze napędowe i przesunąć ciało do przodu podczas popychania.

⚠ **Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.**

Opiekunowie, wjazd po stopniach do tyłu:
- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Przesunąć wózek do tyłu do stopnia.
- Obrócić wózek inwalidzki do tyłu, unieść przednie kółka delikatnie w powietrze.
- Przesunąć wózek inwalidzki w górę po stopniu i przejechać do tyłu na odpowiednią odległość, aby opuścić przednie kółka na stopień.

⚠ **Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.**

8.3 TECHNIKI JEŻDŻENIA – ZJAZD ZE STOPNIA –

Opiekunowie, zjazd do stopniach do przodu:

- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Obrócić wózek inwalidzki do tyłu, unieść przednie kółka delikatnie w powietrze.
- Zjechać ostrożnie po stopniu i obrócić wózek inwalidzki do przodu, ustawiając kółka przednie ponownie na ziemi.

⚠ **Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.**

Opiekunowie, zjazd do stopniach do tyłu:

- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Podjechać wózkiem inwalidzkim tyłem do stopnia.
- Zjechać ostrożnie ze stopnia i cofnąć wózek inwalidzki za główne koło, aż przednie kółka zjadą ze stopnia.
- Ustawić kółka przednie na ziemi.

⚠ **Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.**

8.4 TECHNIKI JEŻDŻENIA – RAMPA –

Ważna porada dla jazdy w dół i w górę, unikając niebezpieczeństwa przewrócenia.

⚠ **Unikać skręcania wózkiem inwalidzkim na środku rampy.**

⚠ **Zawsze jechać jak najbardziej prosto.**

⚠ **Lepiej jest poprosić o pomoc niż ryzykować.**

Jazda w górę zbocza:
przesunąć górną część ciała do przodu, aby zachować równowagę wózka.

Jazda w dół zbocza:
przesunąć górną część ciała do tyłu, aby zachować równowagę wózka. Kontrolować prędkość wózka przez ściskanie obręczy napędowych. Nie używać hamulców.

8.5 TECHNIKI JEŻDŻENIA – WJAZD PO SCHODACH –

Zawsze należy poprosić o pomoc.

Nigdy nie korzystać z ruchomych schodów, nawet z pomocą opiekuna.

Z pomocą, do tyłu.

- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Podjechać wózkiem inwalidzkim tyłem do pierwszego stopnia schodów.
- Obrócić wózek inwalidzki do tyłu na głównych kołach.
- Przesunąć wózek inwalidzki powoli w górę schodów, po jednym stopniu, zachowując równowagę na głównym kole.
- Po dojechaniu do góry schodów należy przesunąć wózek inwalidzki do dołu tak, aby przednie kółka znalazły się bezpiecznie na podłożu.

Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.

Jeżeli jest dwóch opiekunów, jedna osoba może pomóc w podniesieniu przodu ramy.

Nie podnosić wózka inwalidzkiego, trzymając za podnóżki.

Nie podnosić wózka inwalidzkiego, trzymając za podłokietniki.

opiekunowie powinni używać siły nóg podczas przenoszenia wózka i unikać nadmiernego obciążenia pleców.

8.6 TECHNIKI JEŻDŻENIA – ZJAZD PO SCHODACH –

Nigdy nie korzystać z ruchomych schodów, nawet z pomocą opiekuna.

Z pomocą, do przodu:

- Sprawdzić, czy zabezpieczenie przed przewracaniem jest obrócone do góry.
- Podjechać wózkiem inwalidzkim do przodu do pierwszego stopnia schodów.
- Obrócić wózek inwalidzki do tyłu na głównych kołach.
- Dobrze chwycić za poręcz do popychania i zachować równowagę głównego koła, przejeżdżając po jednym stopniu.
- Po dojechaniu do dołu schodów należy przesunąć przednie kółka bezpiecznie na podłożu.

Obrócić zabezpieczenie przed przewracaniem do dołu.

Jeżeli jest dwóch opiekunów, jedna osoba może pomóc w podniesieniu przodu ramy.

Nie podnosić wózka inwalidzkiego, trzymając za podnóżki.

Nie podnosić wózka inwalidzkiego, trzymając za podłokietniki.

8.7 PRZEMIESZCZANIE

Techniki przemieszczania do/z wózka inwalidzkiego powinny być dobrze stosowane przez uczestniczące osoby.
Tutaj przekazujemy kilka ważnych porad dotyczących przygotowania wózka:

Z opiekunem lub bez - chodniki.
Przed przemieszczeniem:
- wózek inwalidzki należy ustawić jak najbliżej miejsca docelowego przemieszczenia.
- Przesunąć wózek inwalidzki do tyłu 50-100 mm, aby obrócić przednie kółka do przodu.
- Zablokować hamulce.
- Zdjąć podnóżek i podłokietnik z boku układu przemieszczania.
- Obrócić wózek do pozycji poziomej.

Z opiekunem lub bez - do przodu.
Przed przemieszczeniem:
- wózek inwalidzki należy ustawić jak najbliżej miejsca docelowego przemieszczenia.
- Przesunąć wózek inwalidzki do tyłu 50-100 mm, aby obrócić przednie kółka do przodu.
- Zablokować hamulce.
- Przechylić wózek do przodu.

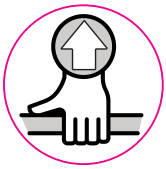
UŻYWANIE WCIĄGNIKA:

Przed**przemieszczeniem wózka:**
- Przechylić wózek do tyłu.
- Zdjąć zagłówek.
- Zdjąć podnóżki.
- Delikatnie odchylić oparcie.
- Wymienić komponenty po zakończeniu przemieszczania.

Nigdy nie stawać na płytach nożnych ze względu na niebezpieczeństwo przewrócenia się wózka do przodu.

8.8 PODNOSZENIE WÓZKA INWALIDZKIEGO

- Wózek inwalidzki należy podnosić tylko za ramę i poręcz do popychania.
- Punkty podnoszenia są oznaczone tym znakiem.



Nigdy nie podnosić wózka inwalidzkiego za podnóżki lub podłokietniki.

Nie podnosić wózka inwalidzkiego, kiedy jest na nim użytkownik.

8.9 PUNKT RÓWNOWAGI

Wyregulować punkt równowagi przez zmianę pozycji głównego koła w jego uchwycie.
- Poruszyć koło główne.
- Wyregulować hamulce.

Kiedy koła główne zostaną przesunięte do przodu, będzie łatwiej manewrować wózkiem inwalidzkim, ale większa się ryzyko odchylenia do tyłu.

Punkt równowagi można również zmienić przez regulację kąta siedziska i/lub kąta oparcia.

Zawsze stosować zabezpieczenie przed przewracaniem.

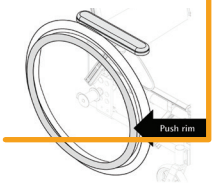
8.10 KĄT POCHYLENIA

Netti Dynamic S standardowo nie ma kąta pochylenia. Jeżeli koła 16" są wymieniane na koła 22", wymagany wspornik przedłużacza ramy koła ma kąt pochylenia 4° dla stosowanych otworów koła głównego.

Wymianę kół głównych musi wykonywać upoważniony personel.

8.11 OBRĘCZ NAPĘDOWA

Netti Dynamic S może być dostarczany z aluminiowymi obręczami napędowymi z kołami głównymi 22". Materiał i odległość od głównego koła wpływa na możliwości chwytania przez użytkownika. Skontaktować się z dystrybutorem, aby uzyskać informacje na temat alternatywnych obręczy napędowych pasujących do wózka.



Alternatywne obręcze napędowe mogą zapewniać lepszą przyczepność, ale może się zwiększać tarcie.

W przypadku zatrzymywania wózka rękami zwiększa się ryzyko oparzeń rąk.

Niebezpieczeństwo zgniecenia i pochwycenia palców może wystąpić podczas przejeżdżania przez wąskie przejazdy oraz jeżeli palce dostaną się między szprychy. Aby uniknąć takiego ryzyka, zalecamy akcesoria w postaci osłon szprych.

W razie potrzeby/konieczności wymiany obręczy napędowych lub zwiększenia/zmniejszenia odległości między obręczami napędowymi a kołem, należy skontaktować się z dystrybutorem.

9. TRANSPORT

9.1 SKŁADANIE NA CZAS TRANSPORTU

Jeżeli wózek inwalidzki nie jest zajęty, należy go złożyć zgodnie z poniższym opisem. Włożyć wózek inwalidzki w bagażnik samochodowy lub na tylne siedzenie. Po ułożeniu na tylnym siedzeniu zabezpieczyć wszystkie części i ramę pasami bezpieczeństwa.

- Wyjąć poduszki.
- Zdjąć zagłówek (rozdz. 6.10).
- Obrócić zabezpieczenia przed przewracaniem do góry (rozdz. 6.7).
- Zdjąć podłokietniki (rozdział 6.11).
- Zdjąć podnóżki (rozdział 6.9).
- Wyciągnąć śrubę blokującą oparcia i złożyć oparcie do przodu w siedzisku (rozdz. 6.5).
- Zdjąć koła główne (rozdział 6.2).
- Zdjąć kółka przednie (rozdział 6.3).

9.2 TRANSPORT W SAMOCHODZIE

Jeśli to możliwe, podczas podróży samochodem użytkownik powinien zawsze przesiąść się na normalny fotelik samochodowy.
Jeśli nie jest to możliwe, Netti Dynamic S został poddany testowi zderzeniowemu i zatwierdzony jako siedzenie w samochodzie zgodnie z ISO 7176-19.

Netti Dynami S został przebadany i zatwierdzony zgodnie z testem zderzeniowym ISO 7176-19.

MAKS. WAGA UŻYTKOWNIKA PODCZAS KORZYSTANIA Z SIEDZISKA W SAMOCHODZIE: 75 KG.

Jeżeli zamontowany jest system siedzenia inny niż Netii, dostawca systemu odpowiada za zatwierdzenie, czy połączenie Netti Dynamic S i systemu jest bezpieczne do zastosowania jako siedzenie w samochodzie.

Należy zapoznać się z instrukcją obsługi UM0131 –
Jak używać wózka inwalidzkiego Netti jako siedzenie w samochodzie, jeżeli jest więcej szczegółów.

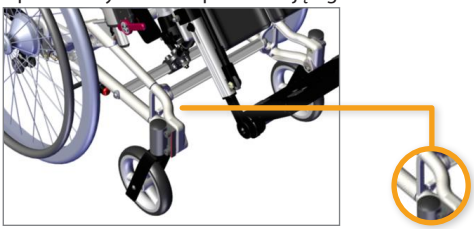
Jeżeli Netti Dynamic S jest stosowany jako siedzisko w samochodzie, wszystkie części akcesoriów, które mogą się odłączyć w razie zderzenia, należy usunąć i zabezpieczyć we właściwym miejscu.

Zawsze należy stosować zatwierdzony system zabezpieczeń pasażera i wózka inwalidzkiego (ISO 10452:2012) do mocowania wózka inwalidzkiego w pojeździe.

Netti Dynamic S przeszedł pomyślnie testy zderzeniowe, z ustawieniem do przodu, zgodnie z wymaganiami normy ISO 7176-19 przy zastosowaniu połączonego systemu zabezpieczeń pasażera i wózka inwalidzkiego W120/DISR opracowany przez Unwin Safety Systems. Więcej informacji:
www.unwin-safety com

ZABEZPIECZANIE WÓZKA INWALIDZKIEGO

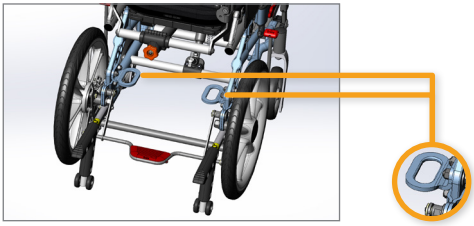
Z przodu: użyć haka lub pasa mocującego.



Z przodu należy użyć pasów owiniętych wokół drążka ramy pionowej za kółkami przednimi. Wyciągnąć i do przodu. Naklejki wskazujące miejsce mocowania pasów.

Z tyłu wózka wsporniki mocujące samochodu należy zamocować do uchwytów koła.

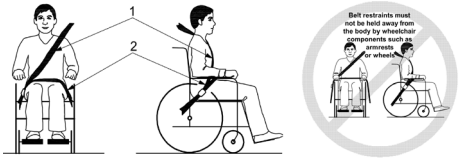
Wspornik ma numer zamówienia 88203.



Użyć haów do zamocowania pasów do wsporników mocujących samochodu.

Zapiąć hak/karabińczyk w „śrubie oczkowej".
Kąt pasów powinien być zbliżony do 45°.

ZABEZPIECZANIE UŻYTKOWNIKA



Zawsze stosować pasy zabezpieczające pasażera w samochodzie dla użytkownika wózka inwalidzkiego. Uprząż korekcyjna stosowana w wózku inwalidzkim to nie są pasy bezpieczeństwa. Stosować zabezpieczenia miednicowe i naramienne, aby zmniejszyć możliwość uderzenia głową i klatką piersiową w komponenty pojazdu.

Upewnić się, że:
- 3-punktowe pasy bezpieczeństwa są umieszczone blisko ciała użytkownika (nie w poprzek podłokietników, kół).
- Pasy nie są skręcone.
- Sprzączka siedziska i przycisk zwalniający są ustawione w sposób uniemożliwiający stykanie się z komponentami wózka inwalidzkiego w razie zderzenia.

Zablokować funkcje dynamiczne - jeżeli są zamontowane - kiedy wózek jest używany jako siedzisko w samochodzie. Nagłe ruchy spastyczne mogą zrobić krzywdę innym pasażerom.

Używać poduszek Netti, kiedy wózek inwalidzki Netti jest stosowany jako siedzisko w samochodzie. Unikać wszelkich poduszek żelowych lub pneumatycznych, które mogą się złożyć w razie wypadku.

Jeżeli zagłówek Netti został zamontowany poprawnie, jest bardzo stabilny, ale nie zastępuje konieczności zamontowania zewnętrznego podgłówka w samochodzie.

Netti Dynamic S przeszedł badania zderzeniowe bez żadnego zestawu napędowego itd. Jeżeli później zamontowany zostanie zestaw napędowy, schodołaz itd., konieczne będzie sprawdzenie, czy urządzenie wspomagające napęd przeszło badanie zdarzeniowe i zostało zatwierdzone dla wózków inwalidzkich stosowanych jako siedzisko w samochodzie. Jeżeli nie, należy je zdemontować, jeżeli wózek inwalidzki jest stosowany jako siedzisko w samochodzie.

Nigdy nie używać wózka inwalidzkiego jako siedziska w samochodach, jeżeli uczestniczył w wypadku ze zderzeniem przed sprawdzeniem i zatwierdzeniem przez przedstawiciela producenta.

Nigdy nie wprowadzać modyfikacji ani nie wymieniać elementów w punktach zabezpieczających wózka inwalidzkiego lub częściach bądź komponentach strukturalnych i ramy bez konsultacji z producentem.

Wartość nominalna zamocowania zabezpieczeń pasa wózka inwalidzkiego mocowanych do pojazdu wynosi **A = dobra**.

9.3 TRANSPORT W SAMOLOCIE

Wózek inwalidzki Netti Dynamic S może być transportowany w samolocie bez ograniczeń. Netti Dynamic S został wyposażony w 2 sprężyny gazowe. Nie są jednak klasyfikowane jako towary niebezpieczne.
W przeciwieństwie do ogólnych instrukcji transportu towarów niebezpiecznych UN3164, IATA-DGR (przepis specjalny A114) stanowi, że towary zawierające gaz są traktowane jako działające jako amortyzatory (w tym urządzenia pochłaniające energię lub sprężyny pneumatyczne) i NIE podlegają instrukcjom transportu, tzn. są zwolnione z następujących wymogów:

a) każdy artykuł ma objętość gazu nieprzekraczającą 1,6 l i ciśnienie ładowania nieprzekraczające 250 barów, gdzie iloczyn pojemności wyrażonej w litrach i ciśnienie ładowania wyrażone w barach nie przekraczając 80.
b) Każdy artykuł ma minimalne ciśnienie rozrywające 4 razy większe niż ciśnienie ładowania przy +20 stopniach Celsjusza dla produktów nieprzekraczających objętości gazu 0,5 l.
c) Każdy artykuł jest wykonany z materiału, który nie ulega rozpadowi.
d) Każdy artykuł został wyprodukowany zgodnie ze standardem jakości zatwierdzonym przez właściwy organ krajowy.
e) Potwierdzono i wykazano, że artykuł rozprężenia ciśnienie za pomocą rozpadającej się w ogniu uszczelki lub innego urządzenia zwalniającego ciśnienie, w taki sposób, że nie ulega rozpadowi ani nie wybucha.

9.4 PODRÓŻOWANIE TRANSPORTEM PUBLICZNYM

Wózek inwalidzki należy umieścić w specjalnie przeznaczonym do tego miejscu. Wózek inwalidzki powinien być ustawiony przeciwnie do kierunku jazdy. Tył wózka inwalidzkiego musi być ustawiony przy nieruchomych przedmiotach, takich jak rząd siedzeń lub przegroda. Upewnić się, że użytkownik może łatwo sięgnąć do wszystkich poręczy lub uchwytów. Użyć pasów i uprzęży w wózku do utrzymania użytkownika. Używać pasów bezpieczeństwa, jeżeli są, to zabezpieczania użytkownika w pojeździe.

⚠ **Należy pamiętać, że szersze wózki inwalidzkie mają szerszy promień skrętu i mniejsze możliwości manewrowania w pojazdach. Mniejsze wózki inwalidzkie zasadniczo zapewniają łatwiejszy dostęp do pojazdu i manewrowanie w ustawieniu do przodu.**

10. KONSERWACJA

10.1 INSTRUKCJE KONSERWACJI

Użytkownik wózka inwalidzkiego (oraz opiekunowie i rodzina) jest odpowiedzialny za codzienną konserwację wózka. Czyścić go regularnie. Wykonywać konserwację, aby zapewnić bezpieczeństwo oraz długie niezawodne działanie oraz higieniczny wygląd.

Częstotliwość	Co tydzień	Co miesiąc
Sprawdzić usterki/uszkodzenia, np. części pęknięte/brakujące	X	
Mycie wózka inwalidzkiego		X
Pranie poduszek		X
Sprawdzić działanie zabezpieczenia przed przewracaniem		X
Sprawdzić regulację hamulca		X
Sprawdzić zużycie opon		X
Olejenie łożysk olejem rowerowym		X
Smarować pionowe profile podnóżków wazeliną	X	

10.2 CZYSZCZENIE I MYCIE

1. Zdjąć poduszki przed rozpoczęciem mycia wózka inwalidzkiego.
2. Wyczyścić ramę wodą i ściereczką.
3. Zalecamy używania delikatnego mydła.
4. Umyć dobrze wózek inwalidzki przy użyciu czystej wody, aby usunąć mydło.
5. Użyć spirytusu metylowego do usunięcia całego pozostałego brudu.
6. Wyczyścić poduszki i pokrywy zgodnie z instrukcjami nadrukowanymi na poduszkach.

PROCEDURY CZYSZCZENIA PODUSZEK NETTI

RDZEŃ	
Pranie	Pranie ręczne 40°C
Dezynfekcja	Virkon S
	Autoklaw 105°C
Suszenie	Wyciskanie
	Pozostawić do wyschnięcia na powietrzu na boku
POKROWIEC ZEWNĘTRZNY	
Pranie	Pranie w pralce 60°C
Suszenie	Suszenie w suszarce maks. 85°C

DEZYNFEKCJA WÓZKA INWALIDZKIEGO

Zdjąć poduszki.
Patrz oddzielna instrukcja mycia powyżej:
Dezynfekcja przez wycieranie: użyć miękkiej ściereczki nawilżonej wodą utlenioną lub alkoholem technicznym (izopropanolem) i wytrzeć do czysta cały wózek.
Zalecana woda utleniona:
NU-CIDEX „Johnsen and Johnsen".

Sprawdzać/regulować śruby i nakrętki w regularnych okresach.

Piasek i woda morska (sól używana do posypywania zimą) może spowodować uszkodzenia łożysk kółek przednich i kół głównych. Po użyciu dokładnie wyczyścić wózek inwalidzki.

* Ogólna zasada polega na używaniu oleju na ruchomych częściach i wszystkich łożyskach. Alu Rehab zaleca stosowanie zwykłego oleju do rowerów.

10.3 PRZECHOWYWANIE DŁUGOOKRESOWE

Jeżeli wózek inwalidzki będzie przechowywany przez dłuższy czas – (ponad 4 miesiące), nie są potrzebne specjalne działania. Zalecamy wyczyszczenie wózka przed rozpoczęciem przechowywania. Przed ponownym użyciem należy wykonać powyższe instrukcje konserwacji.

CZĘŚCI ZAMIENNE

Wózki Netti są zbudowane z modułów. Alu Rehab ma zapasy wszystkich części i może je dostarczyć z krótkim terminem zamówienia. Niezbędne instrukcje montażu będą dołączane do części. Części, które może wymieniać użytkownik, są podane w katalogu części zamiennych, który można pobrać na stronie **www.My-Netti.com**.
Te części można w razie potrzeby wyjąć i przesłać do producenta/dystrybutora na żądanie.

⚠ **Części należące do konstrukcji ramy wózka inwalidzkiego muszą być wymieniane przez producenta lub upoważniony serwis.**

⚠ **Jeżeli wystąpią usterki lub uszkodzenia, należy skontaktować się z dystrybutorem.**

⚠ **Oryginalną farbę do naprawy zarysowań można zamówić w Alu Rehab.**

11. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Objaw	Powód/działanie	Odniesienie w instrukcji
Wózek inwalidzki porusza się po skosie	• Piasty głównego koła mogą być zamontowane nieprawidłowo. • Kółka przednie mogą nie być ustawione w pionie względem podłoża lub na tej samej wysokości. • Jeden z hamulców musi działać zbyt silnie. • Użytkownik siedzi bardzo po skosie w wózku. • Użytkownik może być cięższy z jednej strony niż z drugiej.	**6.2** **6.3** **6.14**
Są trudności z manewrowaniem wózkiem inwalidzkim	• Piasty głównego koła mogą być zamontowane nieprawidłowo. • Wyczyścić przednie kółka i widelce z brudu. • Za duża waga na przednich kółkach.	**6.2** **6.3**
Są trudności ze skręcaniem wózkiem inwalidzkim	• Sprawdzić, czy przednie kółka nie są zamocowane za mocno. • Wyczyścić przednie kółka i widelce z brudu. • Sprawdzić, czy przednie kółka są zamocowane w prawidłowej pozycji. • Za duża waga na przednich kółkach, wyregulować równowagę wózka.	**6.3** **6.3** **6.3**
Trudno jest zdjąć i założyć główne koła	• Wyczyścić i nasmarować mechanizm szybkiego zwolnienia. • Wyregulować tuleję piasty dalej z ramy.	**6.2** **6.2**
Hamulce nie działają prawidłowo	• Wyregulować hamulec. • Sprawdzić odległość między kołami i hamulcami.	**6.14**
Kółka przednie chybocą się, a wózek inwalidzki trzęsie się	• Przednie widelce nie są prawidłowo zamocowane. • Wyregulować kąt przedniego widelca. • Za duże obciążenie na przednich kółkach będzie powodować chybotanie, wyregulować równowagę wózka. • Dokręcić wszystkie śruby.	**6.3**

Skontaktować się ze sprzedawcą, aby uzyskać informacje na temat autoryzowanych punktów serwisowych, w których można uzyskać pomoc, jeżeli rozwiązanie nie zostanie uzyskane w ten sposób.

Jeżeli potrzebne są części zamienne, należy skontaktować się z dystrybutorem.

Podczas wprowadzania zmian wpływających na konstrukcję ramy, należy skontaktować się z dystrybutorem/producentem celem potwierdzenia.

12. TESTY I GWARANCJA

12.1 BADANIA

Netti Dynamic S został przebadany i uzyskał potwierdzenie do użycia w pomieszczeniach i na zewnątrz.
Wózki mają znak CE.

Netti Dynamic S:
Maksymalna waga użytkownika: 75 kg.

Netti Dynamic S został przebadany przez TÜV SÜD Product Service GmbH zgodnie z DIN EN 12183: 2014.

Przeszedł testy zderzeniowe z kołami głównymi 16" oraz 22" w RISE (Szwedzki Instytut Badawczy) zgodnie z ISO 7176-19:2008 z systemem siedzenia Netti.

System siedzenia został przebadany pod kątem odporności ogniowej zgodnie z EN 1021-2:2014.

Podczas montażu akcesoriów takich jak zestaw napędowy itd., ciężar akcesoriów należy odjąć od maks. wagi użytkownika.

Specyfikacje są różne w poszczególnych krajach.

12.2 GWARANCJA

Alu Rehab udziela 5-letniej gwarancji na wszystkie komponenty ramy oraz na zespół rurki krzyżowej. Obowiązuje 2-letnia gwarancja na wszystkie inne komponenty ze znakiem CE z wyjątkiem akumulatorów. Na akumulatory udzielana jest 6-miesięczna gwarancja.

Alu Rehab nie odpowiada za żadne uszkodzenia spowodowane niewłaściwą lub nieprofesjonalną instalacją i/lub naprawami, zaniedbaniami, zużyciem, modyfikacjami zespołów wózka inwalidzkiego lub ingerencjami niezatwierdzonymi przez Alu Rehab bądź używaniem części zamiennych dostarczonych lub wyprodukowanych przez strony trzecie.
W takich przypadkach gwarancja zostanie unieważniona.

Ta gwarancja obowiązuje tylko wtedy, gdy użytkownik używa, konserwuje i obsługuje wózek inwalidzki zgodnie z opisem w instrukcji obsługi.

12.3 ROSZCZENIE

Jeżeli produkt ulegnie usterce w okresie gwarancji z powodu wadliwej konstrukcji lub produkcji, można wnieść roszczenie gwarancyjne.

- Roszczenia należy składać od razu po wykryciu usterki i nie później niż 2 tygodnie po stwierdzeniu usterki.
- Roszczenia należy kierować do sprzedawcy wózka inwalidzkiego. Należy pamiętać, że dokumentację sprzedażową należy wypełnić i podpisać prawidłowo z podaniem numeru seryjnego oraz ewentualnie numeru NeC w celu udokumentowania godziny i miejsca zakupu wózka inwalidzkiego.
- Sprzedawca i Alu Rehab zadecydują, czy usterka jest objęta gwarancją.
  Podmiot wnoszący roszczenie zostanie poinformowany o decyzji w najszybszym możliwym terminie.
- Jeżeli roszczenie zostanie uznane, sprzedawca i przedstawiciel Alu Rehab zadecydują, czy produkt zostanie naprawiony, wymieniony lub czy klient będzie uprawniony do zniżki.
- Jeżeli roszczenie gwarancyjne nie zostanie uznane, po dokładnym sprawdzeniu usterki (usterka z powodu niewłaściwego użycia i/lub braku wymaganej konserwacji), użytkownik może dowolnie zdecydować, czy chce naprawić (jeżeli jest to możliwe) uszkodzony produkt na swój koszty, czy też chce zakupić nowy produkt.

Normalne zużycie, nieprawidłowe użytkowanie lub niewłaściwa obsługa nie stanowi podstawy roszczeń.

12.4 PERSONALIZACJA NETTI / INDYWIDUALNE DOSTOSOWANIA

Przystosowania niestandardowe/indywidualne Netti są zdefiniowane jako regulacje nieuwzględnione w tej instrukcji. Indywidualne przystosowana wprowadzone przez Alu Rehab są oznaczone unikalnym numerem NeC w celu identyfikacji.

Wózki inwalidzkie specjalnie regulowane/ przystosowywane dla klienta nie mogą mieć znaku CE wydanego przez Alu Rehab A.S Norway.
Jeżeli regulacje są wykonywane przez dystrybutorów innych niż Alu Rehab, gwarancja wydana przez Alu Rehab A.S Norway nie będzie obowiązywać.

Jeżeli nie ma pewności co do specjalnych elementów montażowych i przystosowań, należy skontaktować się z Alu Rehab A.S.

W przypadku innych potrzeb niż obejmuje nasz standardowy asortyment wózków inwalidzkich, należy skontaktować się z działem obsługi klienta, aby ewentualnie uzyskać specjalne regulacje lub indywidualne rozwiązania.

12.5 ŁĄCZENIE Z INNYMI PRODUKTAMI

Łączenie Netti Dynamic S i innych produktów niewyprodukowanych przez Alu Rehab A.S; ogólnie w tych przypadkach znak CE wszystkich uwzględnionych produktów nie będzie obowiązywał.
Jednak Alu Rehab A.S zawarła porozumienia z kilkoma producentami w sprawach niektórych połączeń.
W tych połączeniach znak CE i gwarancje obowiązują.

Aby uzyskać więcej informacji, należy skontaktować się z dystrybutorem lub bezpośrednio z Alu Rehab A.S Norway.

ODPOWIEDZIALNOŚĆ ZA PRODUKT

Netti Dynamic S w różnych konfiguracjach sprzętowych Netti przeszedł badania / ocenę ryzyka wykonywaną przez Alu Rehab.
Nie wolno wprowadzać żadnych modyfikacji ani zmian punktów bezpieczeństwa wózka inwalidzkiego bądź części strukturalnych i ramy bez konsultacji z producentem wózka inwalidzkiego Alu Rehab.

Zmiany lub modyfikacje komponentów dostawców zewnętrznych do Netti Dynamic S wymagają oceny ryzyka i zatwierdzenia odpowiedzialności za produkt i bezpieczeństwo w zakresie użytkowania wózka inwalidzkiego przez producenta wprowadzającego zmiany lub modyfikacje.

12.6 SERWIS I NAPRAWA

Informacje o serwisie i usługach serwisowych w swojej okolicy można uzyskać po skontaktowaniu się z lokalnym dystrybutorem.

Unikalny numer identyfikacyjny/seryjny jest podany na drążku poprzecznym dolnej ramy z lewej strony wózka.

Katalog części zamiennych dla wózka inwalidzkiego można uzyskać od lokalnego dystrybutora lub pobrać ze strony www.My-Netti.com

Instrukcję modernizacji wózka inwalidzkiego można uzyskać od lokalnego dystrybutora lub pobrać ze strony www.My-Netti.com

Informacje o bezpieczeństwie produktu i ewentualnych wycofaniach podane są na naszej stronie internetowej www. My-Netti.com

Instrukcję recyklingu wózka inwalidzkiego można uzyskać od lokalnego dystrybutora lub pobrać ze strony www.My-Netti.com

13. WYMIARY I CIĘŻAR

Szerokość siedziska*	Głębokość siedziska standardowego**	Wysokość oparcia ***	Szerokość całkowita = szerokość transportowa	Waga
250 mm	250 – 350 mm	375 mm	405 mm	23,3 kg
300 mm	250 – 350 mm	375 mm	460 mm	24,0 kg
350 mm	250 – 350 mm	375 mm	515 mm	24,7 kg

* Pomiar między osłonami krawędziowymi.
** Pomiar od przodu płyty siedziska do zawiasu oparcia bez poduszki.
Poduszka oparcia Superstabil S powoduje odjęcie około 30 mm.
*** Pomiar od płyty siedziska do górnej części poduszki oparcia Netti Seating System.

**Ciężar obejmuje główne koła, kółka przednie, podnóżki i podłokietniki.
Bez poduszek.**

**Maks. waga użytkownika 75 kg.
Podczas montażu akcesoriów takich
jak zestaw napędowy itd., ciężar akcesoriów należy odjąć od maks. wagi użytkownika.**

Bagaż przymocowany do wózka inwalidzkiego nie może ważyć więcej niż 8 kg. Bagażu nie wolno mocować w sposób powodujący zmianę stabilności krzesła.

Maks. waga użytkownika wynosi 75 kg, jeżeli Netti Dynamic S jest stosowany jako siedzisko w pojeździe.

Zalecane ciśnienie napompowania przy stosowaniu opon pneumatycznych to: 60 – 65 PSI.

inspire joy of life

MEYRA®

GROUP

MEYRA® NETTI

Producent:

Alu Rehab AS
Bedriftsvegen 23
N-4353 Klepp Stasjon
Norwegia

post@My-Netti.com
T: +47 51 78 62 20
my-netti.no

Dystrybutor

Alu Rehab ApS
Kløftehøj 8
DK-8680 Ry
Dania

info@my-netti.com
T: +45 87 88 73 00
F: +45 87 88 73 19
my-netti.dk

Dystrybutor

Meyra GmbH
Meyra-Ring 2
D-32689 Kalletal
Niemcy

info@my-netti.com
T: +49 5733 922 311
F: +49 5733 922 9311
my-netti.de

Dystrybutor

MDH Sp. zo.o.
ul. W. Tymienieckiego 22/24
90-349 Łódź
Polska

biuro@mdh.pl
T: +48 42 674 83 84

my-netti.com

My-Netti.com