





**Netti**<sup>®</sup> *SYSTEM DYNAMICZNY*  
Patent EP 2836184

# INSTRUKCJA obsługi i opis montażu



**CE** Ten produkt jest zgodny z przepisami  
dyrektywy maszynowej  
2017/745/UE dla wyrobów medycznych.

UM0143 PL 2025-04

*inspire  
joy of life*

# SPIS TREŚCI

<b>1. WSTĘP</b>	<b>4</b>
INFORMACJE O TEJ INSTRUKCJI	4
PRZEZNACZENIE	6
WAŻNE KORZYŚCI	6
NETTI DYNAMIC SYSTEM	7
<b>2. FUNKCJE SYSTEMU NETTI DYNAMIC</b>	<b>8</b>
2.1 WIDOK ZŁOŻENIOWY SYSTEMU NETTI DYNAMIC	9
2.2 WŁAŚCIWOŚCI PODNÓŻKA NETTI DYNAMIC	10
2.3 PRZEGLĄD FUNKCJONALNY PODNÓŻKA NETTI DYNAMIC	11
2.4 REGULACJA PODNÓŻKA	12
<b>3. REGULACJA WÓZKA Z SYSTEMEM DYNAMICZNYM DO UŻYTKOWNIKA</b>	<b>13</b>
3.1 POCZĄTKOWE REGULACJE	13
3.2 REGULACJE GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z TYŁU:	14
3.3 REGULACJE GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z PRZODU:	14
3.4 REGULACJA KĄTA SIEDZISKA:	15
3.5 REGULACJA PŁYTY SIEDZISKA:	15
3.6 BLOKADA PŁYTY SIEDZISKA	15
3.7 REGULACJA WYSOKOŚCI PODNÓŻKA	16
3.8 REGULACJA WYSOKOŚCI PŁYTY NOŻNEJ	17
3.9 REGULACJA WYSOKOŚCI OPARCIA ŁYDKI	17
3.10 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI OPARCIA ŁYDKI	18
3.11 OTWIERANIE-BLOKOWANIE PODNÓŻKA NETTI DYNAMIC DUAL	18
3.12 PŁYTA NOŻNA NETTI DYNAMIC - REGULACJA KĄTA	19
3.13 PODNÓŻKI NETTI DYNAMIC DO RÓŻNYCH WYSOKOŚCI NÓG REGULACJA GŁĘBOKOŚCI JEDNOSTRONNEJ PŁYTY NOŻNEJ	20
3.14 SZEROKOŚCI, WYSOKOŚCI WÓZKA I TKANIA DO PODNÓŻKA NETTI DYNAMIC DUAL:	22
3.15 WYSOKOŚĆ OPARCIA WÓZKA	23
3.16 ZAGŁÓWEK NETTI DYNAMIC	23
3.17 POZYCJA PODŁOKIETNIKA	24
3.18 MONTAŻ, USTAWIANIE I REGULACJA PODPÓREK MIEDNICY ORAZ UPRZĘŻY WSPOMAGAJĄCEJ	24
3.19 OPASKI NA KOSTKI I SKORUPY BUTÓW	25
3.20 STOLIK	25
<b>4. OCENA I WYBÓR SPRĘŻYNY GAZOWEJ PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC</b>	<b>26</b>
4.1 OPCJA 1: RUCH NETTI DYNAMIC 15°	26
4.2 OPCJA 2: CYLINDER PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU	27
4.3 JAK OCENIĆ I WYBRAĆ WŁAŚCIWĄ SIŁĘ DYNAMICZNEJ SPRĘŻYNY GAZOWEJ PODPÓRKI PLECÓW?	28
4.4 PRZEGLĄD DOSTĘPNYCH DYNAMICZNYCH SPRĘŻYN GAZOWYCH ODCHYLENIA I SZEROKOŚCI SIEDZISKA	29
4.5 SPECYFIKACJA TECHNICZNA I OPCJE SPRĘŻYN GAZOWYCH PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC	29

<b>5. CODZIENNE UŻYTKOWANIE NETTI DYNAMIC SYSTEM</b>	<b>31</b>
5.1 PRZENOSZENIE NA WÓZEK/ Z WÓZKA	31
5.2 UŻYWANIE WCIĄGNIKA PACJENTA	31
5.3 KORZYSTANIE PRZEZ OPIEKUNA PORĘCZE DO POPYCHANIA I UCHWYTY DO PCHANIA	32
5.4 ZABEZPIECZENIA PRZED PRZEWRACIANIEM	32
5.5 HAMULCE	32
5.6 PODŁOKIETNIK	33
5.7 PODNÓŻKI	33
5.8 BLOKADA PŁYTY NOŻNEJ	33
5.9 PASKI NA PIĘTY	34
5.10 KĄT PODNÓŻKA	34
5.11 UPRZĘŻE	34
<b>6. ZALECENIA DOTYCZĄCE NACHYLENIA I ODCHYLENIA</b>	<b>35</b>
6.1 UŻYWANIE UCHWYTU NACHYLENIA: NACHYLENIE JEDNOSTKI SIEDZISKA	36
6.2 UŻYWANIE UCHWYTU ODCHYLENIA: ODCHYLENIE OPARCIA WÓZKA	37
6.3 WYTTCZNE BEZPIECZEŃSTWA, KIEDY UŻYTKOWNIK POZOSTAJE W WÓZKU INWALIDZKIM	37
<b>7. ZMIANA SPRĘŻYNY GAZOWEJ OPARCIA WÓZKA</b>	<b>38</b>
<b>8. KOMPONENTY I AKCESORIA DYNAMICZNE NETTI</b>	<b>41</b>
<b>9. SZEROKOŚĆ</b>	<b>44</b>
9.1 WÓZEK INWALIDZKI STOSOWANY JAKO SIEDZISKO W SAMOCHODZIE	44
9.2 PODNOSZENIE WÓZKA INWALIDZKIEGO	45
9.3 JAZDA WÓZKIEM INWALIDZKIM Z SYSTEMEM NETTI DYNAMIC	45
<b>10. KONSERWACJA</b>	<b>45</b>
<b>11. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW</b>	<b>45</b>
<b>12. TESTY I GWARANCJA</b>	<b>46</b>

# 1. WSTĘP

Koncepcja Netti Dynamic System:  
**Czym jest Netti Dynamic Seating?**


Netti Dynamic System to odchylany i pochylany system, umożliwiający kontrolowane otwarte ruchy kinetyczne (OK-C) użytkownika w wózku inwalidzkim. Statyczne komfortowe wózki inwalidzkie Netti mogą być stosowane do dynamicznego wspomaganie segmentów dystalnych użytkownika. Wpływ kontrolowanego ruchu OK-C: segmenty dystalne mogą się poruszać z umiarkowanym oporem. OK-C pomaga uzyskać kontrolę nad segmentami proksymalnymi, zwłaszcza kiedy użytkownik nie może hamować ruchów mięśni ze względu na stan medyczny.

Netti Dynamic System to modułowy system, który może być personalizowany i regulowany zgodnie z potrzebami użytkownika.

Typowo cały system Netti Dynamic lub niektóre jego komponenty mogą być używane dla użytkowników wózków inwalidzkich z ruchami mimowolnymi.

## PRZYKŁADY RUCHÓW MIMOWOLNYCH TO:

- **Dystonia** – mimowolne, ciągłe lub przerywane skurcze mięśni, które mogą powodować ruchy skręcające i powtarzające się, nietypową postawę lub obydwie te objawy. Napięcie mięśni zmienia się z normalnego lub hipotonii na hipertonię.
- **Atetoza** – wolny, mimowolny ruch wijący.
- **Płaszawica** – krótkie, nieregularne ruchy drgające.
- **Drżenie** – rytmiczny ruch części ciała.
- **Hemibalizm** – ruchy gwałtownie ciskające/ rzucające jednej ręki lub nogi, występujące z reguły wskutek zdarzenia mózgowo-naczyniowego.
- **Klonus** – gwałtowne drgania mięśni, które się często powtarzają.

 **Przed użyciem Netti Dynamic System (NDS) lub jakiegokolwiek jego komponentu przeszkolony specjalista musi wykonać ocenę siedzenia.**

## INFORMACJE O TEJ INSTRUKCJI

Aby uniknąć uszkodzeń podczas korzystania z systemu Netti Dynamic uważnie przeczytać tę instrukcję przed rozpoczęciem korzystania z wózka. Wózek inwalidzki z systemem dynamicznym musi być regulowany i obsługiwany inaczej niż statyczne wózki inwalidzkie.

Należy również dokładnie zwrócić uwagę na instrukcję obsługi wózka inwalidzkiego, gdzie zamontowany został system dynamiczny. Zastosowano poniższe symbole wskazujące ważne punkty:



**Symbol zabronionych działań.**  
Nie można wносить 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.**



**Symbol: Maks. bezpieczne nachylenie dla hamulca parkingowego.**



**Symbol: Maks. waga użytkownika.**



**Wyrób medyczny**



**Producent - nazwa i adres**



**Data produkcji**



**Numer seryjny**




**Przeczytanie instrukcji obsługi**



## JAKIE TYP KONFIGURACJI NETTI DYNAMIC SYSTEM MOŻE BYĆ WSKAZYWANY?

Przed wybraniem produktu wykwalifikowany specjalista powinien przeprowadzić ocenę siedzenia.

1. Jeżeli pacjent / użytkownik ma ruchy mimowolne tylko dolnych kończyn, można rozważyć tylko system podnóżków Netti Dynamic, będzie to komponent dynamiczny dodawany do Netti III, Netti III HD, Netti 4U CED(S), Netti 4U Base, Netti V, Netti S, Netti AdaptPro, Netti III XHD ( maks. sw 600 mm).
  2. Jeżeli pacjent / użytkownik ma ruchy mimowolne tylko tułowia, można rozważyć tylko system odchylania Netti Dynamic, będzie to komponent dynamiczny dodawany do Netti III, Netti III HD, Netti 4U CED(S), Netti 4U Base, Netti V, Netti S, Netti AdaptPro, Netti III XHD ( maks. sw 600 mm).
  3. Jeżeli pacjent / użytkownik ma ruchy mimowolne tylko głowy, można rozważyć tylko system podglówek Netti Dynamic, będzie to komponent dynamiczny dodawany do Netti III, Netti III HD, Netti 4U CED(S), Netti 4U Base, Netti V, Netti S, Netti AdaptPro, Netti III XHD (maks. sw 600 mm).
  4. Jeżeli pacjent / użytkownik ma ruchy mimowolne tylko głowy i tułowia, można rozważyć system odchylania Netti Dynamic w połączeniu z zagłówkiem Netti Dynamic, będą to dwa komponenty dynamiczne dodawane do Netti III, Netti III HD, Netti 4U CED(S), Netti 4U Base, Netti V, Netti S, Netti AdaptPro, Netti III XHD ( maks. sw 600 mm).
-  Jeżeli pacjent / użytkownik ma ruchy mimowolne głowy i tułowia oraz kończyn dolnych, należy rozważyć pełny system Netti Dynamic. Nasza pełna gama Netti Dynamic składa się z: Netti Dynamic III HD, Netti Dynamic 4U CED(S), Netti Dynamic 4U Base, Netti Dynamic S, Netti Dynamic AdaptPro.

## PRZEZNACZENIE

System Netti Dynamic to zaawansowana pomoc w mobilności dla użytkowników dotkniętych ruchami mimowolnymi, które powodują dyskomfort / uszkodzenie, utratę pozycji / funkcji i/lub niesprawność sprzętu, co stanowi wyzwanie dla wytrzymałości wózka inwalidzkiego.

Opatentowany system Netti Dynamic daje możliwości użytkownikowi i dostosowuje się do niego podczas ruchu mimowolnego oraz pomaga przywracać użytkownika do prawidłowej pozycji. Wózek inwalidzki jest dynamiczny i dostosowuje się do ruchów górnej oraz dolnej części ciała użytkownika.

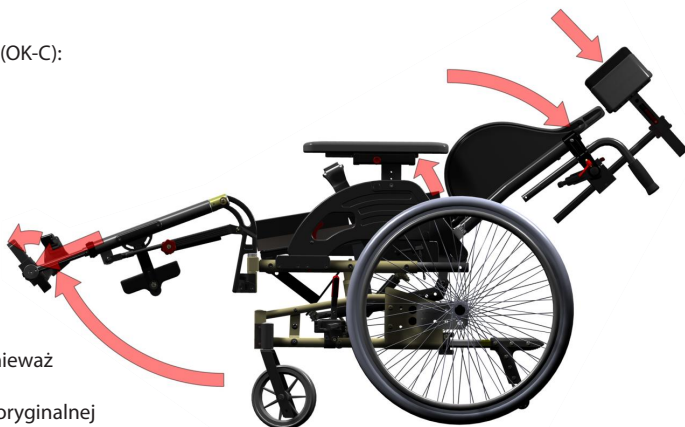
### NETTI DYNAMIC SYSTEM

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.
- Zapobiega to niezamierzonej zmianie pozycji.
- Zapobiega to zsuwaniu się użytkownika do przodu w wózki i przyjmowaniu niewłaściwej pozycji siedzącej oraz nieodpowiedniemu rozpraszaniu nacisku.
- Wydłuża okres użytkowania wózka inwalidzkiego.



### PRZECIWWSKAZANIA

Ograniczenia systemu Netti Dynamic:

- 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.
- jeżeli waga klienta jest większa niż 135 kg.

• Maks. waga użytkownika 135 kg.

Do Netti Dynamic S – maks. waga użytkownika: 75 kg

## NETTI DYNAMIC SYSTEM

to modułowy system, który może być personalizowany i regulowany zgodnie z potrzebami użytkownika.

Jednostka siedziska i oparcia w systemie Netti Dynamic może być zamawiana z poniższymi modelami wózków:

- 
- Netti Dynamic III i HD (2 modele)
- Netti Dynamic 4U CED (S) (2 modele)
- Netti Dynamic 4U BASE
- 
- Netti Dynamic AdaptPro ma cały system dynamiczny dostosowany do tego zaawansowanego krzesła.
- Netti Dynamic S ma podobne funkcje dynamiczne wyregulowane do mniejszego krzesła.
- Netti V można wyposażać w najbardziej dynamiczne moduły z wyjątkiem dynamicznej płyty siedziska.



### WYMAGANIA UŻYTKOWNIKA

\* W przypadku wybrania modelu III zalecamy wzmocnione ramy Netti III HD ze względu na użycie w trudnych warunkach i niekontrolowane ruchy mięśni użytkownika. Aby uzyskać właściwym model, szerokość, wysokości itd., wykwalifikowany lekarz powinien przeprowadzić ocenę siedzenia.

Netti Dynamic III HD z Dynamic System ze stabilizatorem miednicy i opaskami na kostki

### Komponenty Netti Dynamic:

Zagłówki i podnóżki Netti Dynamic mogą być montowane na wielu naszych statycznych komfortowych wózkach inwalidzkich: modele Netti III, modele Netti 4U CED/S i BASE oraz Netti V.

### W JAKI SPOSÓB KORZYSTAĆ Z TEJ INSTRUKCJI

Ta instrukcja skupia się na regulacji i użytkowaniu systemu Netti Dynamic z podnóżkami Netti Dynamic.

 **Tę instrukcję należy stosować razem z instrukcją obsługi wózka inwalidzkiego.**

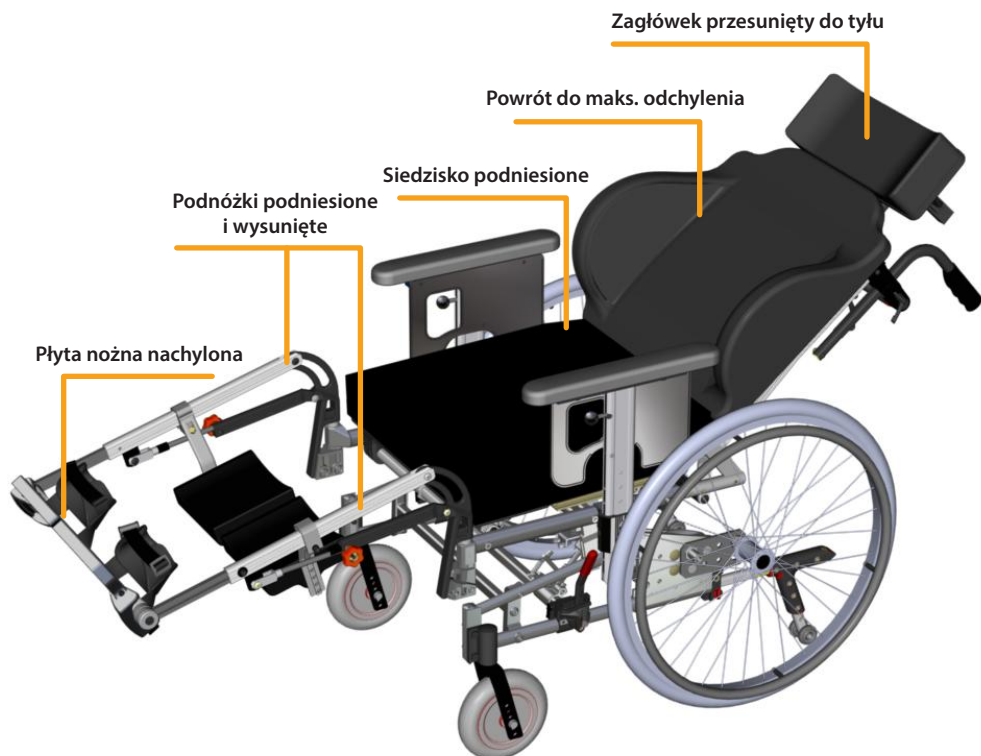
Ta instrukcja obsługi dla każdego właściwego modelu statycznego wózka inwalidzkiego Netti zawiera wszystkie niezbędne informacje dotyczące montażu, regulacji i stosowania części statycznego wózka inwalidzkiego służących jako rama podstawowa dla systemu Netti Dynamic. Instrukcja obsługi wózka inwalidzkiego jest dostarczana jako część pełnego produktu.



Netti Dynamic CED

## 2. FUNKCJE SYSTEMU NETTI DYNAMIC

Elementy dynamiczne przesunięte do maksymalnego rozciągnięcia stosowanego do wózka inwalidzkiego Netti III.





## 2.1 WIDOK ZŁOŻENIOWY SYSTEMU NETTI DYNAMIC



## 2.2 WŁAŚCIWOŚCI PODNÓŻKA NETTI DYNAMIC

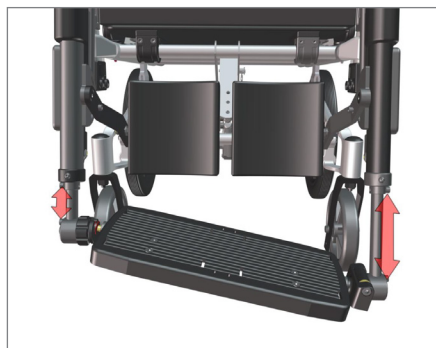
Podnóżek Netti Dynamic jest specjalnie zaprojektowany, aby zapewnić otwarty ruch kinetyczny użytkownikom z nierównomierną siłą w kończynach dolnych. Jednostronne rozciągnięcie biodra; (lewa lub prawa część podnóżka przesuwają się w dół).

Cylindry gazowe na podnóżkach działają niezależnie i umożliwiają różne wysuwanie podnóżków - nachylenie płyty nożnej w bok oraz do przodu.



Te różnorodne możliwe ruchy elastyczne dają użytkownikowi swobodę wykonywania zamierzonych i niezamierzonych ruchów nogami w bardzo dużym stopniu.

Kiedy siły wydłużenia są zmniejszone, cylindry gazowe delikatnie ustawiają stopy i nogi ponownie w oryginalnej pozycji stóp.



Zużycie wózka inwalidzkiego jest znacznie zmniejszone, ponieważ stosowane siły są pochłaniane przez system elastyczny.



## 2.3 PRZEGLĄD FUNKCJONALNY PODNOŻKA NETTI DYNAMIC

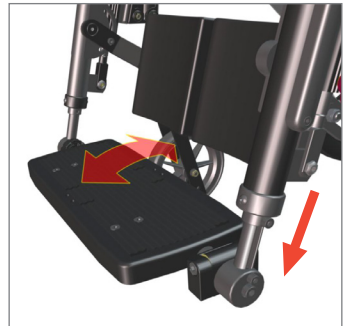
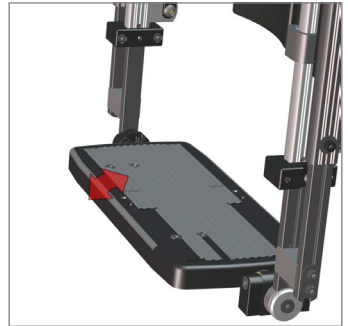
Podnóżki Netti Dynamic umożliwiają kontrolowane otwarte ruchy kinetyczne (OK-C) dolnych kończyn użytkownika.

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.

Użytkownicy z nierównomiernymi ruchami dolnych kończyn muszą korzystać z podnóżków Netti Dynamic.

Podnózek Netti Dynamic System umożliwia dla dynamiki:

- Zgięcie podeszwowe stóp (podnózek obraca się do przodu)
- Jednostronne rozciągnięcie biodra (pojedynczy podnózek przesuwa się w dół)
- Wyciągnięcie kolana: (podnóżki przesuwiają się do przodu)



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



## 2.4 REGULACJA PODNÓŻKA

Dla każdego użytkownika wymagane są regulacje, aby spełnić jego unikalne potrzeby.

 Regulacje powinny być wykonywane przez przeszkolonego specjalistę

Zakres produktowy podnóżków Netti Dynamic pasuje do różnych szerokości siedziska. Dostępne rozmiary: patrz tabela na stronie 22.

### PODNÓŻEK NETTI DYNAMIC DUAL

Podnóżek Netti Dynamic jest oferowany w dwóch różnych długościach.

Podnóżek Netti Dynamic o długościach **krótkich** jest odpowiedni dla osób o długości dolnej nogi od ok. 350 mm do około 500 mm (pomiar przy kolanach zgiętych na 90°, od dołu uda do poniżej pięty - w zwykłych butach).

Podnóżek Netti Dynamic o długościach **normalnych** jest odpowiedni dla osób o dolnych nogach dłuższych niż 500 mm. Rozmiary podane są w tabeli na stronie 22 tej instrukcji obsługi.



# 3. REGULACJA WÓZKA Z SYSTEMEM DYNAMICZNYM DO UŻYTKOWNIKA

## 3.1 POCZĄTKOWE REGULACJE

Rozpoczęcie z normalną wypoczynkową pozycją siedzenia.

### REGULACJE SIEDZISKA - RÓWNOWAŻENIE WÓZKA

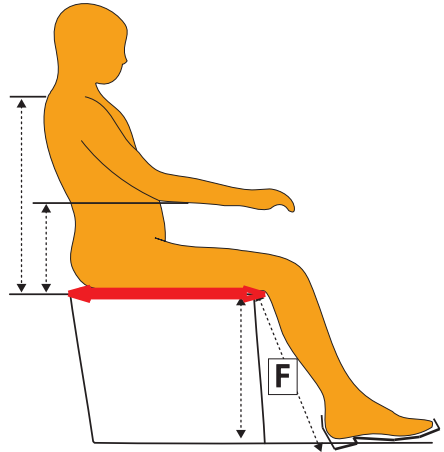
Kluczowe znaczenie ma prawidłowe wyregulowanie siedziska.

Regulacje siedziska zmieniają środek ciężkości, który wpływa na równowagę wózka inwalidzkiego.

Prawidłowo wyregulowane siedzisko zapewnia stabilność oraz możliwość manewrowania wózkiem inwalidzkim, nawet przy maks. wysunięciu części dynamicznych wózka inwalidzkiego.

- Prawidłowa głębokość siedziska zależy od długości ud użytkownika i jest mierzona podczas siedzenia - patrz czerwona pozioma strzałka na ilustracji.
- Głębokość siedziska można regulować z tyłu wózka, przesuwając tylne uchwyty zawiasowe, a następnie regulując głowicę cylindra tylnego.
- Głębokość siedziska można regulować z przodu przez przestawianie elementów wysuwających, gdzie zamontowane są podnóżki.
- Proporcje między kątem siedziska a kątem oparcia powinny być stałe, jeżeli stosowana jest funkcja nachylenia w celu stworzenia wariantów dla użytkownika.
- Wysokość siedziska należy uwzględnić razem z podnóżkami.
- Podnóżki należy regulować tak, aby uwzględniły wysokość siedziska.

**i** Należy zapoznać się z ilustracjami na następnej stronie dotyczącymi regulacji głębokości siedziska.



### 3.2 REGULACJE GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z TYŁU:

Jeżeli wózek jest wyposażony w główne koło większe niż 12" lub 16" najpierw należy zdjąć główne koła.

#### Regulacja zawiasu tylnego

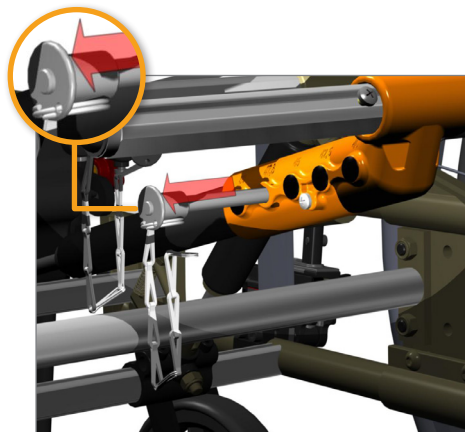
- Wykręcić śruby z każdej strony, które przytrzymują tylny zawias.
- Pociągnąć uchwyt z każdej strony lub pociągnąć go do przodu do żądanej pozycji przed ponownym dokręceniem śrub.



#### Pozycja głowicy sprężyny gazowej odchylenia:

- Wykręcić wkręty mocujące głowicę sprężyny gazowej odchylenia.
- Ustawić ponownie w otworze o odpowiednim numerze jak poprzednio regulowany uchwyt oparcia wózka.
- Wpłyne to również na kąt oparcia wózka.

- i** Wybranie innego otworu umożliwi zmianę kąta podpórki pleców, co oznacza, że kąt pleców lub kąt bioder będzie bardziej otwarty lub bardziej zamknięty.



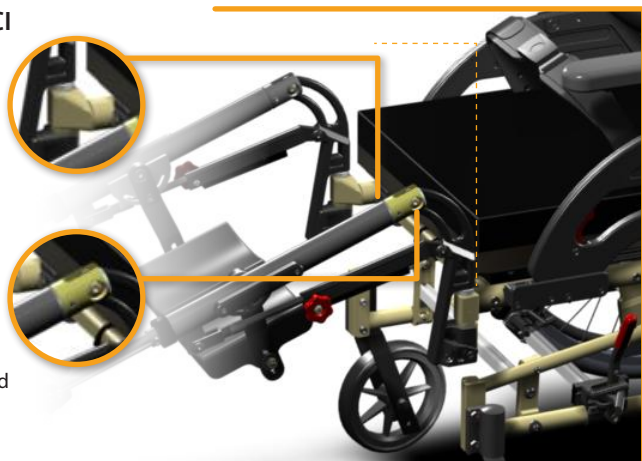
Patrz oddzielna tabela w rozdziale:

„Specyfikacja techniczna i opcje sprężyny gazowej podpórki pleców Netti Dynamic oraz oddzielny opis montażu MD0120UK.

### 3.3 REGULACJE GŁĘBOKOŚCI SIEDZISKA Z PRZODU:

elementy wydłużające są regulowane przez usunięcie śrub utrzymujących je oraz wyciągnięcie elementów przedłużających do żądanej pozycji.

Celem jest uzyskanie wyrównania stawu kolanowego użytkownika ze środkiem obrotu podnóżka - podczas gdy użytkownik jednocześnie ma dobre podparcie tylnej części pleców - czyli na przykład po zmianie kąta podnóżka.

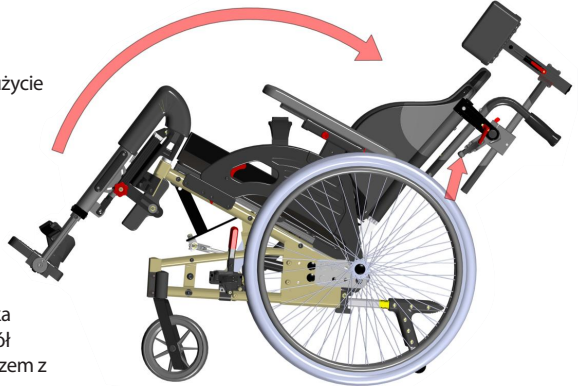


### 3.4 REGULACJA KĄTA SIEDZISKA:

można regulować w dowolnym momencie przez użycie uchwytów nachylenia.

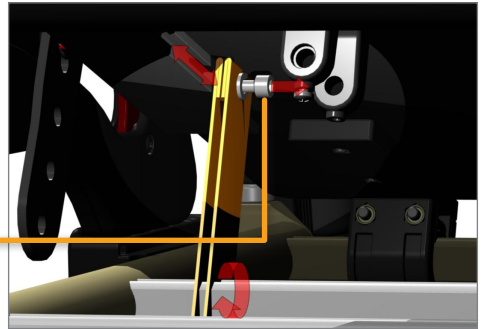
### 3.5 REGULACJA PŁYTY SIEDZISKA:

Płyta siedziska systemu Netti Dynamic jest obracana z przodu siedziska, a do płyty siedziska zamocowany jest stabilizator miednicy. Umożliwia to podnoszenie siedziska z tyłu podczas rozszerzania bioder przez użytkownika mającego stabilizator miednicy zamocowany wokół bioder. Stabilizator miednicy musi być używany razem z dynamiczną płytą siedziska.



**⚠** Stabilizator miednicy musi być dobrze dociągnięty, aby zminimalizować ryzyko przesuwania.

Aby nie dopuścić do obracania płyty siedziska zbyt wysoko, zamocowane są jej ograniczniki - pasy - między płytą siedziska a ramą wózka. Ograniczniki płyty siedziska można regulować tak, aby umożliwić maks. obrót siedziska. Regulację ogranicznika płyty siedziska wykonuje się przez poluzowanie śruby mocującej pas ogranicznika płyty siedziska pod siedziskiem i przesunięcie do tyłu lub do przodu w celu znalezieniażądanego ruchu płyty siedziska.

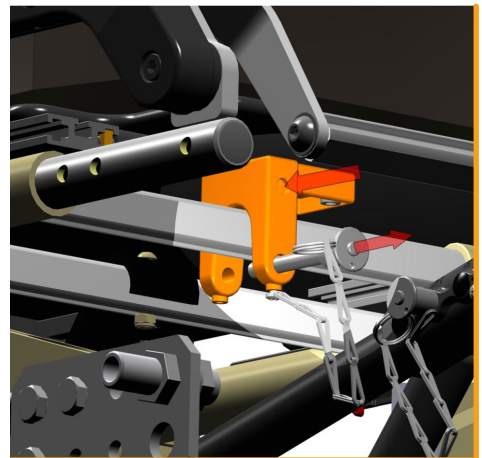


### 3.6 BLOKADA PŁYTY SIEDZISKA

W niektórych przypadkach ze względów bezpieczeństwa konieczne może być zablokowanie ruchu siedziska. Na przykład kiedy wózek inwalidzki jest stosowany jako siedzisko w samochodzie lub podczas jazdy wózkiem po nierównej powierzchni, gdzie nagle rozszerzenie spastyczne może spowodować niestabilność użytkownika i wózka.

Blokada płyty siedziska jest łatwa w użyciu; wyjąć QR-Axle przez naciśnięcie główicy w celu jej zwolnienia oraz przesunięcie od pozycji górnej i wsunięcie w pozycję dolną.

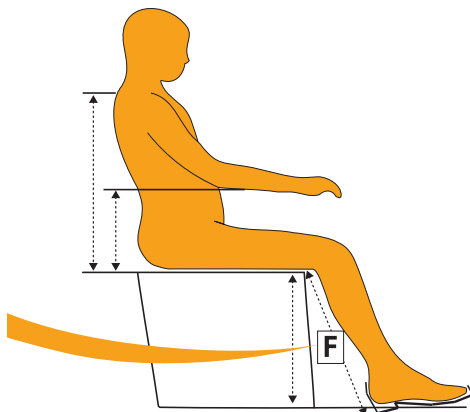
**i** Należy pamiętać o odblokowaniu płyty siedziska po powrocie do miejsc równych, aby umożliwić działanie systemu Netti Dynamic.



### 3.7 REGULACJA WYSOKOŚCI PODNOŻKA

Zmierzyć dolną długość nogi użytkownika F - kolano zgięte pod kątem 90 stopni - mierzyć od dolnej części uda do spodu pięty.

Złącze środkowe podnóżka jest zasłonięte pod pokryciem stawu kolanowego. Na ilustracji ze zdjętym pokryciem przedstawiono środek stawu kolanowego podnóżka. Powinien być wyrównany w poziomie i w pionie ze stawem kolanowym użytkownika przez wyregulowanie głębokości siedziska oraz wysokości płyty nożnej.



#### NB! PRAWIDŁOWA GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA:

- Poluzować pasy na rzep podpórki pleców. Sprawdzić, czy użytkownik dobrze siedzi w wózku, opierając się o poduszkę pleców.
- Wyregulować oparcie pleców, pociągając pasy na rzep. Kolana użytkownika powinny być wyrównane ze złączem podnóżka na wysokość i na głębokość. Zapewni to, że użytkownik uzyska dobre podparcie pleców i dobre rozpraszanie nacisku pod udami.
- Pozostawić 30 – 40 mm wolnej przestrzeni między udami użytkownika a przodem płyty siedziska.

#### Głębokość siedziska można regulować w następujący sposób:

przesunięcie elementów wydłużających podnóżka, co zwiększa głębokość siedziska z przodu oraz zmianę pozycji zawiasów oparcia wózka w celu regulacji głębokości siedziska do tyłu.

Uwzględnić równowagę wózka inwalidzkiego.

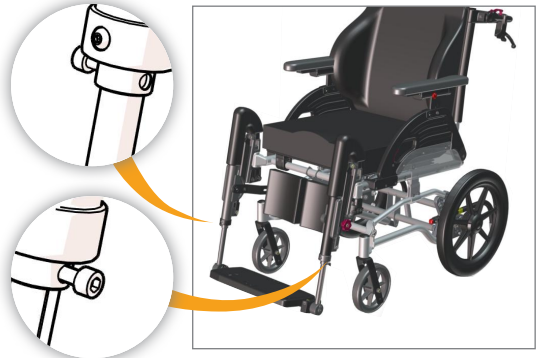




### 3.8 REGULACJA WYSOKOŚCI PŁYTY NOŻNEJ

- 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 – wymiar F.

**!** Upewnić się, że pod płytą nożną jest dostateczna przestrzeń na przejechani wózkiem inwalidzkim przez niewielkie przeszkody. **Pomocne może być nieznaczne nachylenie jednostki siedziska. Jeżeli jest niedostateczne, wysokość wózka należy wyregulować zgodnie z opisem w głównej instrukcji obsługi modelu wózka inwalidzkiego.**



Kiedy obydwa podnóżki znajdują się we właściwej wysokości, oparcia łydek należy wyregulować:

### 3.9 REGULACJA WYSOKOŚCI OPARCIA ŁYDKI

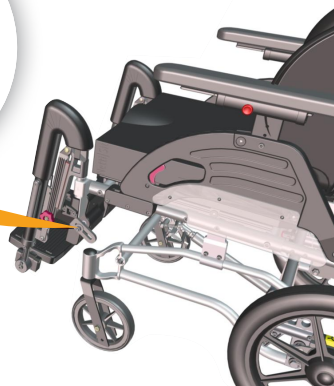
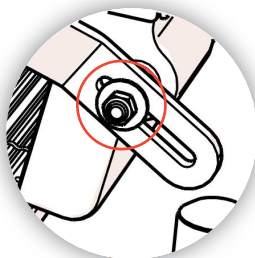
- Poluzować dwie śruby M6 kluczem imbusowym 5 mm - na uchwytach półksiężycowych - przytrzymując ramię podkładki łydki. Umożliwia to przesuwanie ramienia podkładki oparcia łydki w górę i w dół. Podparcia łydki powinny również pomagać w zapobieganiu zsuwania się stóp do tyłu z płyty nożnej.
- Wybrać wysokość zasłaniającą środkową i dolną część łydki użytkownika i dokręcić śruby.
- 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.






### 3.10 REGULACJA GŁĘBOKOŚCI OPARCIA ŁYDKI

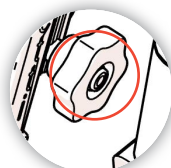
- Poluzować śrubę M8 przytrzymującą podkładkę łydki na ramieniu podkładki łydki
- 2 klucze imbusowe 13 mm i
- Wsunąć lub wysunąć podkładkę łydki na żądaną głębokość - podkładka ledwo dotyka łydki, natomiast stopy są ustawione na środku płyty nożnej.

Oprócz podparcia łydki powinny one również pomagać w zapobieganiu zsuwania się stóp do tyłu z płyty nożnej.



### 3.11 OTWIERANIE-BLOKOWANIE PODNOŻKA NETTI DYNAMIC DUAL

-  Czerwone pokrętła umożliwiają blokowanie podwyższania dynamicznego płyty podnóżka.
-  W przypadku dynamicznego używania system Netti Dynamic (OK-C) powinien być luźny, aby umożliwić ruch stawu kolanowego („ruch OK-C” stawu kolanowego).
-  Blokowanie podnóżka może być wymagane, jeżeli nagle wyciągnięcie może spowodować uderzenie przez podnóżki ludzi lub elementów otoczenia.  
Jest to również wymagane, kiedy wózek inwalidzki Netti jest stosowany jako siedzisko w samochodzie.

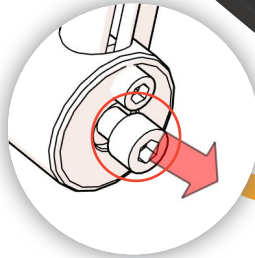


### 3.12 PŁYTA NOŻNA NETTI DYNAMIC - REGULACJA KĄTA

- Poluzować śrubę M8 na lewej płycie nożnej kluczem imbusowym 6 mm. Umożliwi do obrócenie płyty nożnej.

Wybrać kąt płyty nożnej odpowiedni do kąta stopy użytkownika.

- Zamocować śruby ściśle tak, aby płyta nożna nie ruszała się.



- i** Należy pamiętać, że płyta nożna nadal umożliwia nieznaczny obrót do przodu do elastyczności, kiedy użytkownik wyciągnie stopy.

- i** Należy pamiętać – smarowanie profili długości ślizgowej białą wazeliną jest ważne dla zapewnienia płynnego działania podnożków systemu Netti Dynamic.



### 3.13 PODNÓŻKI NETTI DYNAMIC DO RÓŻNYCH WYSOKOŚCI NÓG

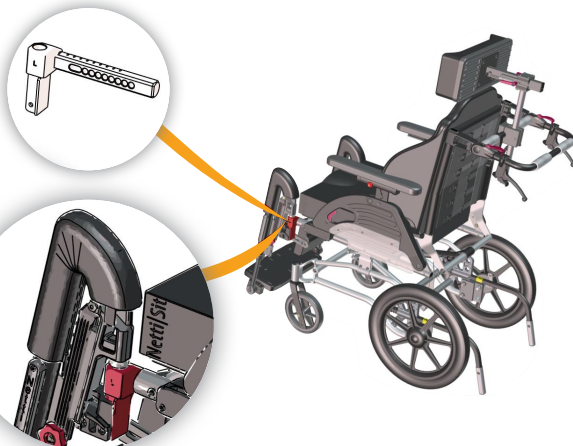
#### REGULACJA GŁĘBOKOŚCI JEDNOSTRONNEJ PŁYTY NOŻNEJ

**W przypadku nierównej długości nogi lub pozycji:**

Podnóżek i głębokość płyty nożnej można regulować, aby skompensować do tego przez użycie elementów rozszerzenia i wspornika rozszerzenia na prawym podnóżku.

Element rozszerzenia jest wyciągany do przodu i mocowany na wymaganej długości po stronie, gdzie noga jest dłuższa.

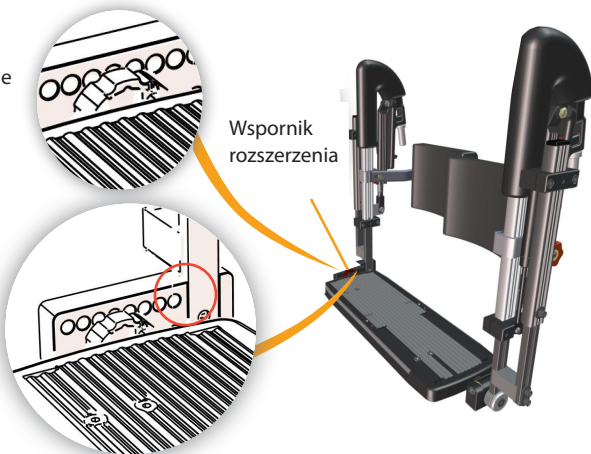
Podnóżek jest umieszczony w elemencie rozszerzenia i dlatego jest przesuwany do przodu.



Aby płyta nożna znalazła się w blokadzie po wyregulowaniu jednostronnego elementu rozszerzenia, należy zmienić pozycję płyty nożnej.

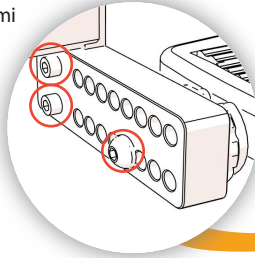
Blokada płyty nożnej jest usuwana z profilu długości, gdzie jest normalnie osadzona - i montowana do wspornika rozszerzenia.

Wspornik rozszerzenia jest montowany do profilu długości, gdzie osadzona była blokada.



Wspornik rozszerzenia

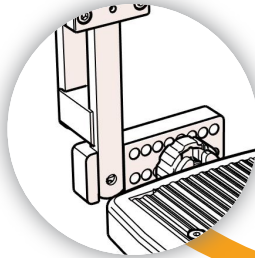
- Zamocować wspornik rozszerzenia 2 śrubami M6 przy użyciu klucza imbusowego 5 mm przez profil długości w 2 nakrętkach.
- Zamocować blokadę płyty nożnej jedną śrubą M8 przy użyciu klucza imbusowego 6 mm.



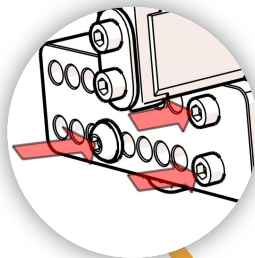
Na zdjęciu z prawej strony przedstawiono wspornik wysunięty do przodu, umożliwiając dłuższą lewą nogę. Prawy wspornik i podkładkę łydki należy przesunąć do tyłu - odpowiednio dla użytkownika z krótszą prawą nogą.



Na zdjęciu z prawej strony przedstawiono wspornik wysunięty do tyłu, umożliwiając dłuższą prawą nogę. Prawy wspornik i podkładkę łydki należy przesunąć do przodu - odpowiednio dla użytkownika z dłuższą prawą nogą.



Ilustracje montażowe do regulacji głębokości jednostronnej płyty nożnej są przedstawione dla podnóżka Netti Dynamic PARALLEL. Procedura montażu do regulacji głębokości jednostronnej płyty nożnej dla podnóżka Netti Dynamic DUAL jest podobna.



Zestaw platformy rozszerzenia dla podnóżka  
DUAL: 82940 i 82941.

### 3.14 SZEROKOŚCI, WYSOKOŚCI WÓZKA I TKANIA DO PODNÓŻKA NETTI DYNAMIC DUAL:

SZEROKOŚĆ WÓZKA W MM	REG. PODNÓŻKA TKANINA R 3D	REG. PODNÓŻKA TKANINA L 3D	PLYTA NOŻNA*A (WYSOKOŚĆ 20 CM)	PODKŁADKA ŁYDKI	NR ELEM.
350	82856	82857	82872	82862	82907
380	82856	82857	82873	82862	82908
400	82856	82857	82874	82863	82909
430	82856	82857	82875	82863	82910
450	82856	82857	82876	82864	82911
500	82856	82857	82877	82865	82912
SZEROKOŚĆ WÓZKA W MM	REG. PODNÓŻKA TKANINA R 3D	REG. PODNÓŻKA TKANINA L 3D	PLYTA NOŻNA*B (WYSOKOŚĆ 30 CM)	PODKŁADKA ŁYDKI	NR ELEM.
350	82856	82857	82880	82862	82915
380	82856	82857	82881	82862	82916
400	82856	82857	82882	82863	82917
430	82856	82857	82883	82863	82918
450	82856	82857	82884	82864	82919
500	82856	82857	82885	82865	82920
SZEROKOŚĆ WÓZKA W MM	REG. PODNÓŻKA R TKANINA ŁATWA W UTRZYMANIU	REG. PODNÓŻKA L TKANINA ŁATWA W UTRZYMANIU	PLYTA NOŻNA*A (WYSOKOŚĆ 20 CM)	PODKŁADKA ŁYDKI	NR ELEM.
350	82858	82859	82872	82862	82923
380	82858	82859	82873	82862	82924
400	82858	82859	82874	82863	82925
430	82858	82859	82875	82863	82926
450	82858	82859	82876	82864	82927
500	82858	82859	82877	82865	82928
SZEROKOŚĆ WÓZKA W MM	REG. PODNÓŻKA R TKANINA ŁATWA W UTRZYMANIU	REG. PODNÓŻKA L TKANINA ŁATWA W UTRZYMANIU	PLYTA NOŻNA*B (WYSOKOŚĆ 30 CM)	PODKŁADKA ŁYDKI	NR ELEM.
350	82858	82859	82880	82862	82931
380	82858	82859	82881	82862	82932
400	82858	82859	82882	82863	82933
430	82858	82859	82883	82863	82934
450	82858	82859	82884	82864	82935
500	82858	82859	82885	82865	82936

**i** Dla zdefiniowania prawidłowej wysokości płyty nożnej należy zmierzyć długość dolnej nogi w zwykłych butach i zmniejszyć ją na grubość poduszki siedziska. Jeżeli jest krótsza niż 450 mm, należy wybrać wysokość płyty nożnej 200 mm. Jeżeli jest dłuższa niż 450 mm, należy wybrać wysokość płyty nożnej 300 mm.

- \* A Wysokość płyty nożnej 200 mm:  
Odległość między płytą nożną a płytą siedziska wynosi minimalnie 300 mm do 450 mm.
- \* B Wysokość płyty nożnej 300 mm:  
Odległość między płytą nożną a płytą siedziska wynosi minimalnie 450 mm do 600 mm.

**i** Wzmacniane wsporniki rozszerzenia do mocowania podnóżków muszą być zamontowane.

### 3.15 WYSOKOŚĆ OPARCIA WÓZKA

Można rozszerzyć przez zamontowanie rozszerzenia oparcia.

Dla wysokich użytkowników dodatkowa wysokość oparcia zapewni większy komfort.

Kiedy wózek jest używany jako siedzisko w samochodzie, wysocy użytkownicy mają zapewnione dodatkowe bezpieczeństwo ze względu na zwiększoną wysokość oparcia, które mocno podpira barki w razie wypadku.



### 3.16 ZAGŁÓWEK NETTI DYNAMIC

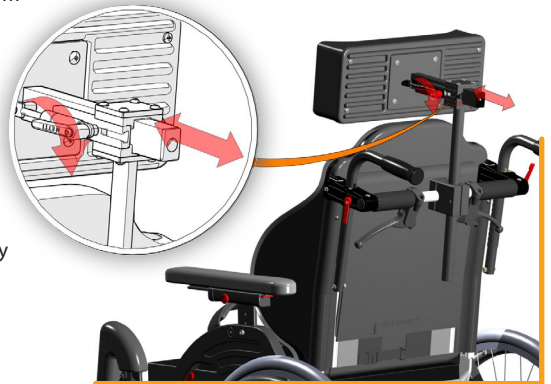
#### Netti Dynamic System

jest wyposażony w dynamiczny zagłówek. Zagłówek przemieszcza się zgodnie z ruchem rozciągającym szyi.

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

**Regulację głębokości zagłówka wykonuje się prosto:**

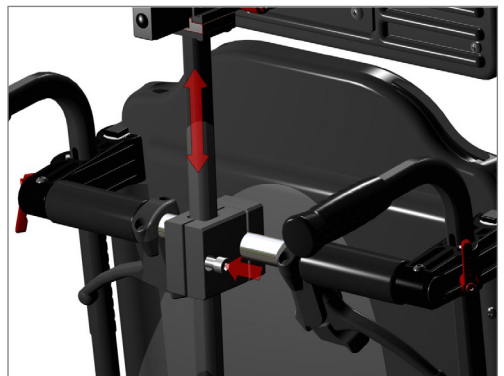
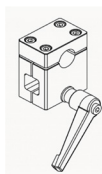
- Odblokować 2 dźwignie, jedną z każdej strony uchwyty zagłówka.
- Przesunąć zagłówek do przodu lub do tyłu do żądanej pozycji.
- Dobrze zamocować dwie dźwignie.



**Wysokość zagłówka musi być wyregulowana, aby pasowała bezpośrednio za głową:**

- Odkręcić śrubę na uchwycie mocującym pionowy słupek zagłówka.
- Wysunąć zagłówek na żądaną wysokość i dobrze dokręcić śrubę.

Wspornik wysokości zagłówka może zostać dostarczony z dźwignią zamiast śruby.



### 3.17 POZYCJA PODŁOKIETNIKA

W zależności od modelu wózka inwalidzkiego podłokietnik może być inny.

Podłokietniki są statyczne i regulowane (bez „koncepcji otwartego ruchu kinetycznego”).

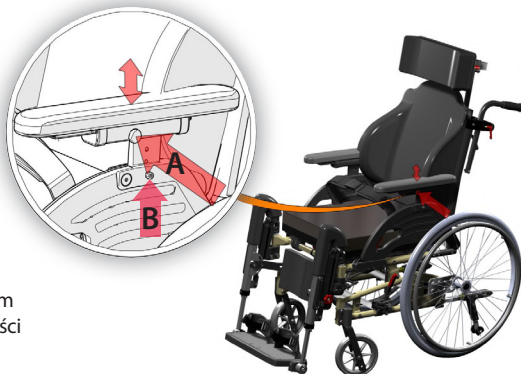
Regulacje podłokietnika są opisane w instrukcji obsługi dla każdego typu statycznego komfortowego wózka inwalidzkiego:

Netti III (Netti Dynamic III),

Netti 4U CED (Netti Dynamic CED),

Netti BASE (Netti Dynamic BASE) itd.

Strzałka A wskazuje pokrętko regulacji głębokości na podłokietniku wózka inwalidzkiego z podłokietnikiem odchylanym (Netti Dynamic CED). Regulację wysokości wykonuje się raz przez poluzowanie śruby B i zamocowanie jej na właściwej wysokości.



### 3.18 MONTAŻ, USTAWIANIE I REGULACJA PODPÓRK MIEDNICY ORAZ UPRZĘŻY WSPOMAGAJĄCEJ

Netti Dynamic System można wyposażyć w wiele różnych typów stabilizatorów miednicy oraz uprząży wspomagającej każdego typu, zaprojektowanej w celu zapewnienia użytkownikowi najlepszego wspomagania stabilizacji w zależności od warunków:

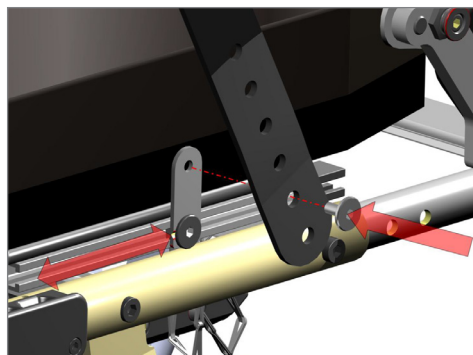
- stabilizator miednicy – (w zestawie Netti Dynamic System)
- uprzęż górnej części ciała
- opaski na kostki
- skorupy butów
- stabilizator miednicy, montowany do płyty siedziska, pomaga użytkownikowi utrzymać pozycję na siedzisku nawet przy pełnym rozciągnięciu spastycznym.


Patrz oddzielny opis montażu uprząży górnej części ciała.

#### JAK REGULOWAĆ STABILIZATOR MIEDNICY

Stabilizator miednicy jest montowany na prowadnicy po płytę siedziska, jak pokazano na ilustracji.

- Przesunąć stabilizator miednicy to pozycji, w której skrzyżuje się z górnymi udami, kąt: 70 – 90 stopni.
- Wyregulować punkt montażu uprząży, aby można było dociągnąć uprzęż.



 Należy pamiętać o skróceniu stabilizatora pod ostatnim używanym otworem, aby uniknąć konfliktu z ramą wózka.



### 3.19 OPASKI NA KOSTKI I SKORUPY BUTÓW

pomagają utrzymać stopy na płycie nożnej, uniemożliwiając zsuwanie się w trakcie skurczu rozciągającego.

Opaski na kostki są montowane przez przewlekanie ich przez szczeliny w płycie nożnej na podnóżku i mocowanie pasa na spodzie płyty nożnej, przewlekanie pokazano na ilustracji - przestrzegać numeracji.



### 3.20 STOLIK

**i** Użytkownik powinien wykonać ocenę, aby ustalić, czy stolik jest odpowiedni. Pod wpływem specjalnych lub nadmiernych schematów ruchu stolik może pęknąć lub spowodować zagrożenie dla użytkownika bądź innych osób, ponieważ stolik jest statycznie zamocowany do podłokietników, natomiast ruchy użytkownika są dynamiczne.

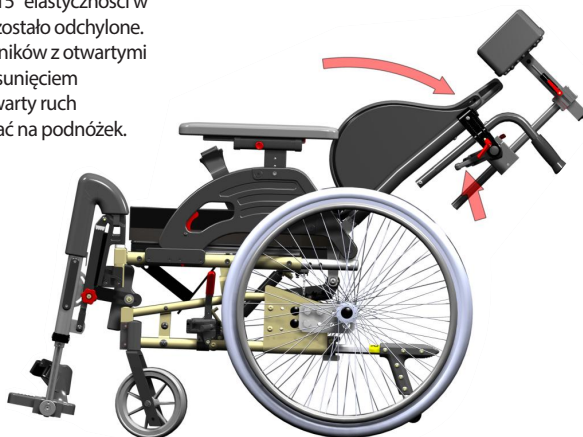



## 4. OCENA I WYBÓR SPRĘŻYNY GAZOWEJ PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC


Pozycja oparcia wózka jest definiowana przez sprężynę oparcia wózka. Do systemu Netti Dynamic dostępne są dwa różne typy sprężyn:

### 4.1 OPCJA 1: RUCH NETTI DYNAMIC 15°


**TA SPRĘŻYNA PODPÓRKI PLECÓW** nie jest nigdy mocowana / blokowana, ale umożliwia 15° elastyczności w każdej pozycji, do której oparcie wózka zostało odchylone. Sprężyna jest odpowiednia dla użytkowników z otwartymi ruchami kinetycznymi (OKC) z maks. wysunięciem mniejszym niż 15°. Jeżeli 15° zamyka otwarty ruch kinetyczny, większe siły będą oddziaływać na podnóżek.



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


 System wózka inwalidzkiego Netti Dynamic ze sprężyną podpórki pleców Netti Dynamic z ruchem 15° nie jest zatwierdzony do użycia jako siedzisko w samochodzie.

 Sprężyny podpórki pleców Netti Dynamic z ruchem 15° są dostępne z siłą 80, 120 i 160 N.

 Funkcja odchylania sprężyny jest regulowana przez dźwignię odchylania na pręcie za podpórką pleców. Sprężyna **NIE** jest blokowana.


## 4.2 OPCJA 2: CYLINDER PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU

**SPRĘŻYNA PODPÓRKI PLECÓW O SWOBODNYM RUCHU** umożliwia przesuwanie podpórki pleców do tyłu w celu całkowitego odchylenia, zapewniając pełne podparcie podczas ruchu wysuwania. Kiedy użytkownik zaczyna odpoczywać sprężyna przesuwa podpórkę pleców do jej oryginalnej pozycji.

 **Siłę całkowicie swobodnej sprężyny gazowej należy dopasować indywidualnie zgodnie z wagą ciała. Sprężyna zbyt mocna nie umożliwia przesuwania podpórki pleców. Sprężyna za słaba nie będzie odpowiednio mocna do podniesienia podpórki pleców do oryginalnej pozycji. Standardowe siły sprężyny: 600, 800, 1000 i 1200 N.**

### SPRĘŻYNA PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU - BLOKOWANIE

Swobodna sprężyna gazowa jest blokowana pod każdym kątem odchylonym - jeżeli uchwyt odchylenia z tyłu znajduje się w pozycji neutralnej. Może to być konieczne/wymagane, jeżeli wózek jest stosowany jako siedzisko w samochodzie lub przejeżdża po nierównym podłożu, gdzie nagłe rozszerzenie spastyczne może spowodować niestabilność wózka. Ewentualnie gdy użytkownik musi się odchylić, aby odpocząć.

 **Jeżeli oparcie wózka zostanie odchyłone na wózek inwalidzkim za pomocą swobodnej sprężyny gazowej, blokując je w pozycji odchyłonej, tylko podnóżki Netti Dynamic, płyta siedziska i zagłówki zareagują na ruchy spastyczne. Jeżeli swobodna sprężyna gazowa zostanie zablokowana, ważne jest, aby użytkownik był prawidłowo ułożony i nie zsunięty do przodu, co pozwoli zapobiec obrażeniom skóry oraz uszkodzeniom podnóżka.**

### SPRĘŻYNA GAZOWA PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC O SWOBODNYM RUCHU - AKTYWOWANE

Dynamiczne rozwiązanie pleców Netti Dynamic System jest aktywowany przez pociągnięcie uchwytu odchylenia.

Sprężynę gazową podpórki pleców należy ocenić. Można ją zastąpić inną sprężyną (o sile mniejszej/większej w niutonach) w razie potrzeby; ponieważ nowy lub zmieniony użytkownik tego potrzebuje lub jeżeli zmieniła się waga użytkownika.

Należy skontaktować się ze swoim dystrybutorem, aby uzyskać poradę co do wyboru nowej sprężyny gazowej. Na końcu tej instrukcji opisano wymianę sprężyny gazowej.

### OCENA SIŁ DYNAMICZNEJ SPRĘŻYNY GAZOWEJ PODPÓRKI PLECÓW, ODPOWIADAJĄCEJ WYTRZYMAŁOŚCI UŻYTKOWNIKA I SCHEMATOM

Ocena użytkownika jest potrzebna do znalezienia sprężyny gazowej o właściwej sile/mocy.

#### **Właściwe rozwiązanie:**

tylna sprężyna gazowa zapewni pełne wsparcie całego otwartego ruchu kinetycznego w trakcie rozszerzonego schematu użytkownika. Kiedy użytkownik zaczyna odpoczywać, sprężyna gazowa przesuwa podpórkę pleców do jej oryginalnej pozycji.

### 4.3 JAK OCENIĆ I WYBRAĆ WŁAŚCIWĄ SIŁĘ DYNAMICZNEJ SPRĘŻYNY GAZOWEJ PODPÓRKI PLEĆCÓW?

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 sprężyn 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.

#### 4.4 PRZEGLĄD DOSTĘPNYCH DYNAMICZNYCH SPRĘŻYN GAZOWYCH ODCHYLENIA 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:

MODELE SPRĘŻYN GAZOWYCH PODPÓRKI PLECÓW O SWOBODNYM RUCHU - BLOKOWANE	WAGA UŻYTKOWNIKA	SZEROKOŚCI SIEDZISKA								
		Minimum kg	250 mm	300 mm	350 mm	380 mm	400 mm	430 mm	450 mm	500 mm
Niuton (N)										
200 N	20 kg	✓	✓							
300 N	30 kg	✓	✓							
400 N	40 kg		✓	✓						
500 N	50 kg			✓	✓					
600 N	60 kg			✓	✓	✓	✓			
700 N	70 kg			✓	✓	✓	✓	✓		
800 N	80 kg				✓	✓	✓	✓	✓	
900 N	90 kg					✓	✓	✓	✓	
1000 N	100 kg						✓	✓	✓	
1100 N	110 kg						✓	✓	✓	
1200 N	120 kg									✓
1300 N	130 kg									✓
<b>SWOBODNA SPRĘŻYNA</b>										
80 N – sprężyna 15° podpórki pleców	82408 KIT									
120 N – sprężyna 15°	82409 KIT									
160 N – sprężyna 15°	82410 KIT									

#### 4.5 SPECYFIKACJA TECHNICZNA I OPCJE SPRĘŻYN GAZOWYCH PODPÓRKI PLECÓW NETTI DYNAMIC

##### SPRĘŻYNA GAZOWA PODPÓRKI PLECÓW O SWOBODNYM RUCHU:

Połączenie głębokości siedziska, otworu przedniego wspornika i głowicy sprężyny - krótkiej i długiej.

Zakres kąta odchylenia wynosi w przybliżeniu 40° i obowiązuje dla wszystkich modeli wózków inwalidzkich z blokadą sprężyny gazowej o swobodnym ruchu.

**Uwaga:** Oddzielny opis montażu rozwiązania MD0120UK NDS-Free – schemat kąta oparcia dla Netti III, CED, BASE, zawiera szczegółowy opis sposobu regulacji sprężyn gazowych i możliwych kombinacji.

## ZALECANE POŁĄCZENIA DLA POZYCJI SPRĘŻYNY GAZOWEJ W MODELACH NETTI III

GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA W MM	OTWÓR PRZEDNIEGO UCHWYTU (A-B-C) A JEST OTWOREM GÓRNYM	KRÓTKA GŁOWICA SPRĘŻYNY 38 MM	DŁUGA GŁOWICA SPRĘŻYNY 96 MM	KĄT POCZĄTKOWY W STOPNIACH °
500	A		X	98
475	A		X	87
475	B		X	97
450	B		X	85
450	C		X	95
425	A	X		92
425	B	X		101
425	C		X	85
400	B	X		91

\* Kolor pomarańczowy jest standardową regulacją dla wybranej głębokości siedziska.

\* Kolor szary może być opcją. Inne połączenia głębokości siedziska, otworów przedniego uchwytu i rozmiarów głowicy sprężyny gazowej nie są zalecane.

## ZALECANE POŁĄCZENIA DLA POZYCJI SPRĘŻYNY GAZOWEJ MODELI NETTI III I NETTI III HD

GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA W MM	OTWÓR PRZEDNIEGO UCHWYTU (A-B-C) A JEST OTWOREM GÓRNYM	KRÓTKA GŁOWICA SPRĘŻYNY 38 MM	DŁUGA GŁOWICA SPRĘŻYNY 96 MM	KĄT POCZĄTKOWY W STOPNIACH °
400	B	X		91
425	A	X		92
450	C		X	95
475	A		X	87
500	A		X	98

## POCZĄTKOWY KĄT ODCHYLENIA DLA NETTI DYNAMIC CEDS

OTWÓR WSPORNIKA SPRĘŻYNY PRZEDNIEJ (A-B-C). A JEST OTWOREM GÓRNYM. B JEST MOŻLIWĄ OPCJĄ. A I C NIE SĄ ODPOWIEDNIE.	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 375 MM	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 400 MM	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 425 MM	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 450 MM
B: z pierwszym otworem na zawiasie sprężyny	92	104	B/D	B/D
B: z drugim otworem na zawiasie sprężyny	83	92	104	B/D
B: z trzecim otworem na zawiasie sprężyny	B/D	83	92	104
B: z czwartym otworem na zawiasie sprężyny	B/D	B/D	83	92

## POCZĄTKOWY KĄT ODCHYLENIA DLA NETTI DYNAMIC CED / BASE

OTWÓR WSPORNIKA SPRĘŻYNY PRZEDNIEJ (A-B-C). A JEST OTWOREM GÓRNYM. B JEST MOŻLIWĄ OPCJĄ.	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 425 MM	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 450 MM	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 475 MM	GŁĘBOKOŚĆ SIEDZISKA (SD) 500 MM
B: z pierwszym otworem na zawiasie sprężyny	92	104	B/D	B/D
B: z drugim otworem na zawiasie sprężyny	83	92	104	B/D
B: z trzecim otworem na zawiasie sprężyny	B/D	83	92	104
B: z czwartym otworem na zawiasie sprężyny	B/D	B/D	83	92

## 5. CODZIENNE UŻYTKOWANIE NETTI DYNAMIC SYSTEM

Wózek inwalidzki Netti z Dynamic System to zaawansowana pomoc w mobilności. W momencie dostarczenia został wyregulowany i przystosowany przez specjalistów odpowiednio dla użytkownika. Regulacji wymienionych w rozdziale 3 nie wolno zmieniać, z wyjątkiem przeszkolonych specjalistów. Zmiana regulacji będzie niezbędna, jeżeli użytkownik urosnie lub zmieni się schemat ruchu. Skontaktować się ze swoim dostawcą w sprawie regulacji.

Przeczytać tę instrukcję i zapoznać się z wózkiem inwalidzkim oraz wszystkimi jego możliwościami.

**MAKS. WAGA UŻYTKOWNIKA dla wózka inwalidzkiego z SYSTEMEM DYNAMIC WYNOSI 135 KG  
DLA NETTI DYNAMIC S WYNOSI 75 KG**

Po prawidłowym wyregulowaniu wózka inwalidzkiego do użytkownika opisanego w poprzednich rozdziałach, opiekun musi się dowiedzieć, jak skorzystać z funkcji dynamicznych oraz funkcji przechylania i odchylania, aby zapewnić użytkownikowi największe korzyści z wózka.



Upewnić się, że pasy i uprząże są zamocowane w sposób najlepszy dla użytkownika.

- Przećwiczyć otwieranie i zamykanie funkcji dynamicznych oraz sprawdzić, jak użytkownik reaguje na swobodę ruchów, jaką uzyska po otwarciu funkcji dynamicznych.
- Przećwiczyć korzystanie z funkcji przechylania, odchylając całą jednostkę siedziska do tyłu i do przodu, sprawdzając i badając, jak zareaguje użytkownik. Funkcja przechylania jest zalecana do użycia w zmiennych pozycjach siedziska, z odchylem do tyłu w celu spoczynku – szczegóły podano na stronach 36-37.
- Przećwiczyć korzystanie z funkcji odchylania, zmieniając kąt oparcia. Ma to zastosowanie w przypadku stosowania wciągarki do przenoszenia użytkownika na wózek i z wózka. Po przeniesieniu wrócić do dynamicznej funkcji oparcia.

### 5.1 PRZENOSZENIE NA WÓZEK/ Z WÓZKA

Techniki przemieszczania do/z wózka inwalidzkiego powinny być dobrze stosowane przez uczestniczące osoby.

**Kilka ważnych porad dotyczących przygotowania wózka:**

- wózek inwalidzki należy ustawić jak najbliższej miejsca docelowego przemieszczenia.
- Przesunąć wózek inwalidzki do tyłu 50-100 mm, aby przednie kółka były obrócone do przodu.
- Upewnić się, że zabezpieczenia przed przewracaniem są obrócone do góry.
- Zdjąć podnóżek i obrócić/zdjąć podłokietnik z boku układu przemieszczania.
- Upewnić się, że hamulce wózka inwalidzkiego są aktywne, aby nie dopuścić do stoczenia.

### 5.2 UŻYWANIE WCIĄGNIKA PACJENTA

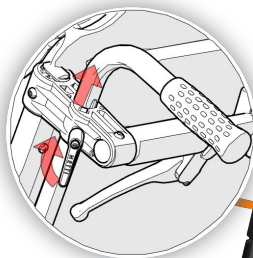
- Przechylić wózek do tyłu.
- Delikatnie otworzyć kąt podpórki pleców.
- Opcja: Zdjąć podłokietniki i zbliżyć się do pacjenta.
- Zdjąć podnóżek.
- Wymienić komponenty po zakończeniu przemieszczania.

## 5.3 KORZYSTANIE PRZEZ OPIEKUNA


### PORĘCZE DO POPYCHANIA I UCHWYTY DO PCHANIA

Aby zapewnić bezpieczne manewrowanie wózkiem inwalidzkim i uniknąć obrażeń ciała, poręcz do popychania i uchwyty do pchania powinny być wyregulowane odpowiednio do wysokości ręki opiekuna, kiedy łokieć jest zgięty pod kątem 90°.

- Otworzyć zaczep przytrzymujący uchwyt do pchania i pociągnąć lub popchnąć na żądaną wysokość przed ponownym zamocowaniem. Powtórzyć z drugiej strony.
- Regulację poręczy do popychania wykonuje się w podobny sposób; otworzyć zaczepy, pociągnąć poręcz do popychania na żądaną wysokość i zablokować zaczepy.

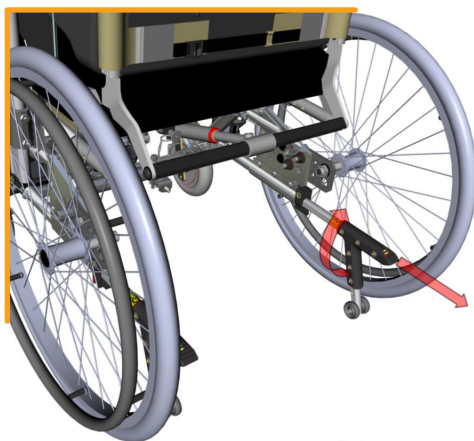


## 5.4 ZABEZPIECZENIA PRZED PRZEWRACIANIEM


 Zawsze stosować zabezpieczenia przed przewracaniem, aby zapewnić bezpieczeństwo i stabilność wózka inwalidzkiego.

Jeżeli części Netti Dynamic System „OK-C” są aktywne, kluczowe jest stosowanie zabezpieczeń przed przewracaniem cały czas.

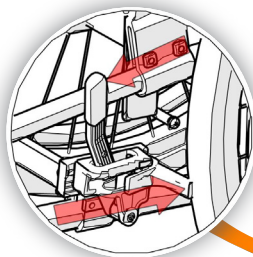
- Zabezpieczenia przed przewracaniem są wyciągane i odchylane podczas przejeżdżania przez przeszkody itd.



## 5.5 HAMULCE

 Zawsze stosować hamulce, kiedy wózek inwalidzki jest zostawiany bez opiekuna stojącego z tyłu.

- Popchnąć czerwony uchwyt hamulca do przodu, aby zablokować hamulec.





## 5.6 PODŁOKIETNIK

Jeżeli użytkownik ma zejść z wózka, podłokietnik można zdjąć lub odchylić, w zależności od używanego wózka inwalidzkiego. Znacznie ułatwi to przemieszczanie w bok.

Należy zapoznać się z ilustracją wózka z odchylanym podłokietnikiem.



## 5.7 PODNÓŻKI

### Montaż podnóżków Netti Dynamic:

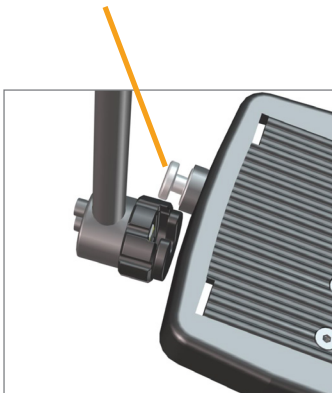
- Umieścić wkręt mocujący nad wspornikiem podnóżka.
- Obrócić podnóżek ok. 30 stopni na zewnątrz, tak aby wszedł we wspornik.
- Obracać go do wewnątrz delikatnie popychając. Trafi na swoje miejsce z kliknięciem.
- Zdejmowanie podnóżka:
  - Odblokować i złożyć płytę nożną.
  - Wysunąć podnóżek nieznacznie do góry i odchylić na zewnątrz przed podniesieniem i odłączeniem go od wózka.

Przy złożonych płytach nożnych złożonych jest wolna przestrzeń na przemieszczanie.




## 5.8 BLOKADA PŁYTY NOŻNEJ

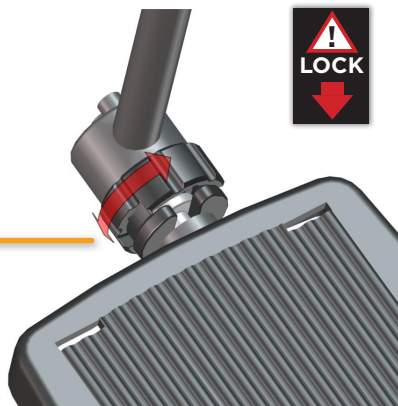
Kiedy obydwa podnóżki znajdują się w swoim miejscu, należy pozostawić płytę nożną opuszczoną w dół i włożyć wkręt w blokadę, patrz ilustracja poniżej:



Blokada płyty nożnej jest obsługiwana przez obracanie kółka żłobkowanego do pozycji otwartej lub zamkniętej. Zamknięta blokada zapewnia stabilność płyty nożnej dla niespokojnych stóp.

 **Zawsze blokować płytę nożną, aby zapewnić jej stabilność!**

Płyta nożna składa się w dół z lewej strony i blokuje się w blokadzie z prawej strony; zapewnia to stabilną platformę dla stóp.



## 5.9 PASKI NA PIĘTY

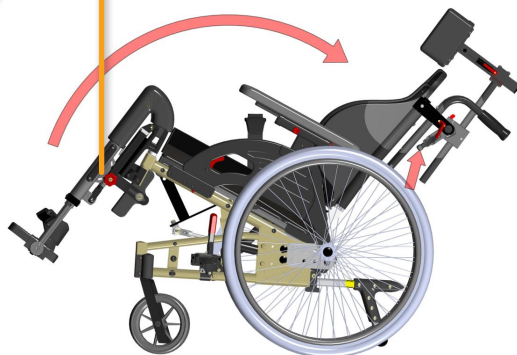
Płyta nożna jest przygotowana do pasków na pięty - do montażu jako akcesoria.

Paski na pięty są przydatne, gdy z powodu ruchów mimowolnych stopy zsuwają się z płyty nożnej.




## 5.10 KĄT PODNÓŻKA

Kąt podnóżka systemu **Netti Dynamic** można zablokować przez dokręcenie czerwonego kółka na zewnętrznej części podnóżka. **Patrz ilustracja:**



## 5.11 UPRZĘŻE

należy otwierać lub zamykać za pomocą tradycyjnej blokady pasowej samochodu lub zaczepy plecaka. Używać uprząży, pasków na pięty i skorup butów, aby zapewnić użytkownikowi stabilizujące podparcie w razie potrzeby.

 **Stabilizator miednicy musi być zawsze używany podczas korzystania z uprząży górnej części ciała.**

## 6. ZALECENIA DOTYCZĄCE NACHYLANIA I ODCHYLENIA STATYCZNYCH KOMFORTOWYCH WÓZKÓW INWALIDZKICH ORAZ TYPOWYCH FUNKCJI DYNAMICZNYCH WÓZKÓW INWALIDZKICH

Nachylenie i odchylenie stanowią podstawę zalet komfortowego wózka inwalidzkiego. Pozwala to na zmianę pozycji siedzenia na wózku inwalidzkim. Po przeanalizowaniu dowodów klinicznych dotyczących nachylenia i odchylenia stwierdzono, że jest kilka badań lub wytycznych najlepszych praktyk sugerujących, że sekwencja nachylenia i odchylenia 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 zmniejszyć odchylenie, a następnie zmniejszyć nachylenie. Okaże się, że największe obcieranie zostanie wywołane podczas prostowania z pozycji odchylenia i nachylenia.



### ZMNIEJSZANIE PRAWDOPODOBIEŃSTWA ZEŚLIZGIWANIA SIĘ, OBCIERANIA I ODLEŻYN:

kąta nachylenia należy używać tylko do uzyskiwania zmian pozycji siedzącej użytkownika.

 Powszechnie wiadomo, że odchylenia 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 napięcia mięśni szyi.

 Jeżeli funkcja odchylenia 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.


### UPEWNIĆ SIĘ, ŻE UŻYTKOWNIK JEST BEZPIECZNY, KIEDY FUNKCJE NACHYLANIA LUB ODCHYLENIA BĘDĄ REGULOWANE:

Funkcje nachylenia i odchylenia wszystkich modeli komfortowych wózków inwalidzkich Netti są „obsługiwane jedną ręką”, w tym modele dynamicznych wózków inwalidzkich. Jest to wielka korzyść dla użytkownika: Opiekun może nawiązać kontakt wzrokowy z użytkownikiem, kiedy ma być użyta funkcja nachylenia lub odchylenia.

Opiekun może komunikować się z użytkownikiem przed użyciem funkcji nachylenia lub odchylenia. Użytkownik będzie czuł się bardziej bezpiecznie, kiedy będzie miał świadomość, że funkcja nachylenia lub odchylenia zostanie użyta.

## NACHYLENIE LUB ODCHYLENIE DYNAMICZNEGO KOMFORTOWEGO WÓZKA INWALIDZKIEGO Z RUCHEM „OK-C”

System dynamiczny z gazową sprężyną o swobodnym ruchu jest nadal aktywny, jeżeli wózek jest **nachylony**, co pozwala na pełne wysunięcie zagłówków i podnóżków.

 **Jeżeli oparcie zostanie odchylone i zablokowane na wózku inwalidzkim za pomocą sprężyny gazowej o swobodnym ruchu, tylko podnóżki Dynamic, płyta siedziska i zagłówek zareagują na ruch spastyczny.**

Wózek inwalidzki z gazową sprężyną ruchu 15° Netti Dynamic ma elastyczność 15°, w dowolnym ustawieniu kąta odchylenia.

Funkcje odchylenia i nachylania są obsługiwane za pomocą uchwytów na oparciu krzesła. Patrz szczegóły na następnej stronie.

## 6.1 UŻYWANIE UCHWYTU NACHYLENIA: NACHYLENIE JEDNOSTKI SIEDZISKA

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.

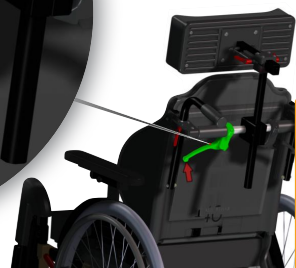
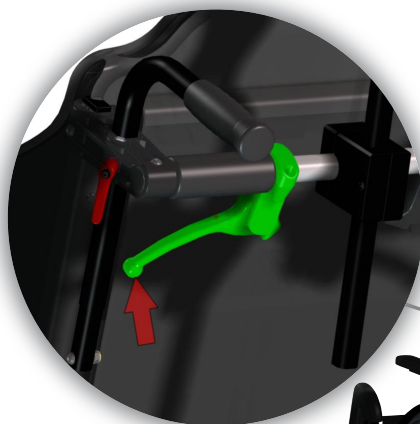
Prawidłowy kąt względny między częściami ciała pozostaje ten sam, kiedy jednostka siedziska jest nachylona.

Po puszczeniu uchwytu jednostka siedziska pozostanie w tej pozycji.

Aby podnieść jednostkę siedziska, należy nacisnąć uchwyt, a gazowa sprężyna 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.

**Znak nachylania jest umieszczony na drążku do pchania i wygląda tak:**



## 6.2 UŻYWANIE UCHWYTU ODCHYLENIA: ODCHYLANIE OPARCIA WÓZKA

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

Po puszczeniu uchwytu oparcie wózka pozostanie zatrzymane i zablokowane.



**Wózek inwalidzki z gazową sprężyną zagłówka o ruchu 15° Netti Dynamic będzie nadal umożliwiał elastyczność dla 15° stopni. Na ilustracji pokazano pozycję uchwytu odchylenia dla zablokowania oparcia.**



### DYNAMICZNE OPARCIE:

aby zapewnić dynamiczne działanie oparcia, należy aktywować uchwyt odchylenia z mniejszym czerwonym uchwytem zamocowanym do niego.

Pociągnąć uchwyt odchylenia ściśle do drążka do pchania, czerwony uchwyt automatycznie się zatrzaśnie. Ruszajmy.

Uchwyt pozostanie blisko drążka do pchania i oparcie będzie można swobodnie przesunąć do tyłu.

Aby zatrzymać dynamiczne odchylenie, wystarczy ponownie nacisnąć uchwyt; mały czerwony uchwyt zostanie zwolniony i oparcie będzie zamocowane. **Znak odchylenia jest umieszczony na drążku do pchania, wygląda tak:**

Na uchwycie odchylenia znajduje się oznaczenie przypominające o dynamicznym działaniu oparcia przy aktywowanym uchwycie odchylenia oraz że oparcie jest zamocowane przy otwartym uchwycie.



## 6.3 WYTYCZNE BEZPIECZEŃSTWA, KIEDY UŻYTKOWNIK POZOSTAJE W WÓZKU INWALIDZKIM

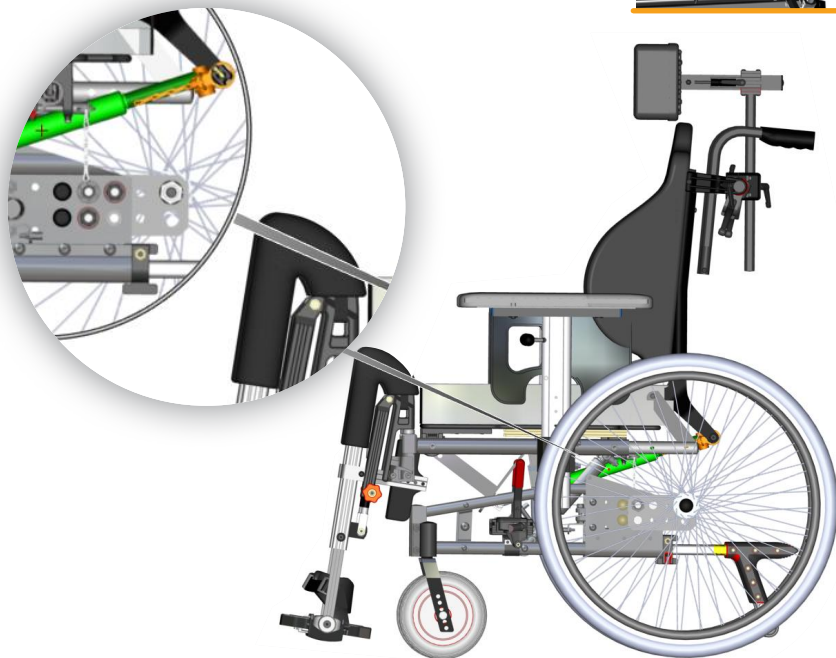
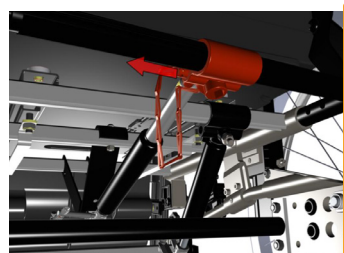
Jeżeli użytkownik pozostaje w wózku inwalidzkim, należy się upewnić, że hamulce są zablokowane, zabezpieczenia przed przewracaniem są aktywne, a uprząże (jeżeli są stosowane), są zamknięte.

## 7. ZMIANA SPRĘŻYNY GAZOWEJ OPARCIA WÓZKA

Opisano na podstawie ilustracji Netti III  
Funkcjonalność innych dynamicznych wózków  
inwalidzkich jest taka sama.

- Odchylić oparcie wózka do tyłu o co najmniej 15°.
- Odczepić zawias sprężyny gazowej od sprężyny gazowej, pociągając wkręt szybkiego zwalniania (trzępień blokujący).
- Pociągnąć zawias sprężyny gazowej na zewnątrz. Mogą być różne rodzaje zawiasów sprężyny, ale funkcja jest taka sama.

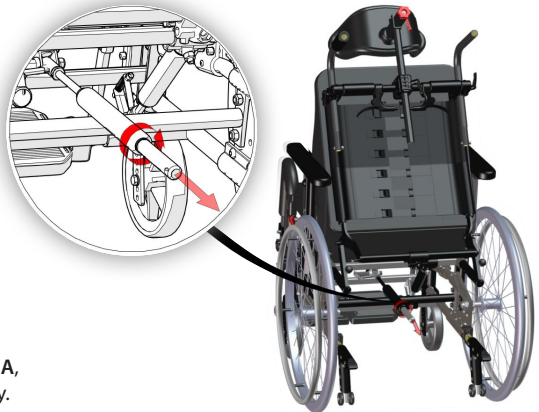
Sprawdzić ilustrację poniżej przedstawiającą zawias sprężyny w kolorze pomarańczowym i sprężynę w kolorze zielonym.



- Złożyć oparcie krzesła do przodu.



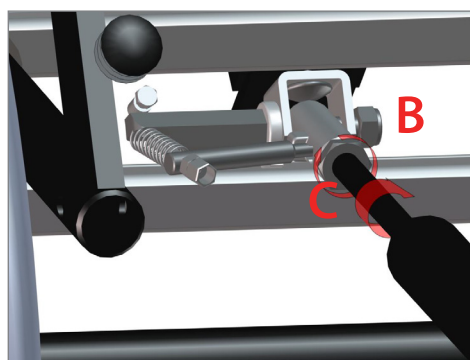
- Zdjąć starą sprężynę gazową. Użyć klucza płaskiego 17 mm do odkręcenia nakrętki C.



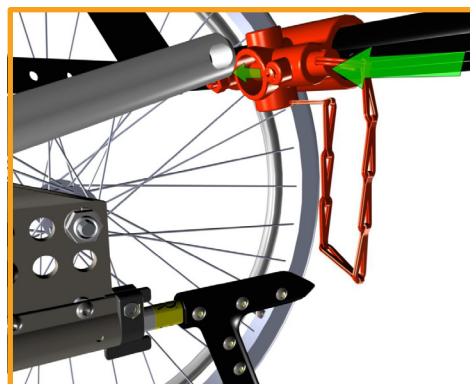
- Podłączyć głowicę blokującą sprężynę gazową A, jeżeli nie jest zamontowana, do nowej sprężyny.



- Wkręcić sprężynę gazową w głowicę, aż dotknie wkrętu krzyżowego B, bez luzu. Pozostawić nakrętkę C poluzowaną, aż sprężyna uzyska prawidłową głębokość.
- Jeżeli sprężyna jest osadzona za luźno, nie można jej zwolnić za pomocą uchwyty obsługi; jeżeli jest zbyt ścisła, uchwyt obsługi nie zablokuje sprężyny.
- Dokręcić nakrętkę C blisko do głowicy kluczem płaskim 17 mm i dobrze zamocować sprężynę gazową.




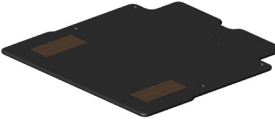
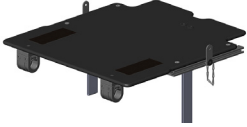
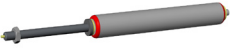
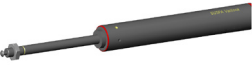



- Podłączyć głowicę blokującą sprężynę gazową do zawiasu sprężyny, podłączyć ponownie wkręt szybkiego zwalniania.
- Jeżeli sprężyna gazowa wydaje się za długa, należy użyć dolnego drążka poprzecznego na oparciu wózka, aby nacisnąć sprężynę krócej, aż zmieści się w zawiasie sprężyny.



**TABELA SPRĘŻYN GAZOWYCH  
MODEL PASUJĄCY DO SIŁY I WAGI UŻYTKOWNIKA  
NA NASTĘPNEJ STRONIE.**








## 8. KOMPONENTY I AKCESORIA DYNAMICZNE NETTI

KOMPONENTY I AKCESORIA DO NETTI DYNAMIC SYSTEM		OPIS	ZDJĘCIA
<b>ZAGŁÓWKI</b>			
Zagłówek dynamiczny Blokada zagłówka		Elementy elastyczne z tyłu	
<b>PŁYTA SIEDZISKA</b>			
Płyta siedziska - zamocowana	Należy zapoznać się z katalogiem części zamiennych na naszej stronie, w którym podane są wszystkie alternatywy	Szerokości siedziska: 35 – 38 – 40 – 43 – 45 i 50 cm	
Dynamiczna płyta siedziska – na zawiasach, z mocowaniem pasa, blokadą płyty siedziska i zderzakiem płyty siedziska	Należy zapoznać się z katalogiem części zamiennych na naszej stronie, w którym podane są wszystkie alternatywy	Szerokości siedziska: 35 – 38 – 40 – 43 – 45 i 50 cm	
<b>SPRĘŻYNY KĄTA OPARCIA</b>			
Sprężyna podpórki pleców Netti Dynamic o swobodnym ruchu - blokowana			
Netti z ruchem 15° Dynamic Sprężyna podparcia oparcia – nieblokowana Uwaga: BEZ atestu dla wózków inwalidzkich stosowanych jako siedzisko w pojeździe			
<b>PRZEDŁUŻACZE RAMY</b>			
Zestaw przedłużaczy ramy rodziny Kit Netti III			
Przedłużacz ramy rodziny Kit Netti 4U			
<b>ZABEZPIECZENIA PRZED PRZEWRACIANIEM</b>			
Zabezpieczenia przed przewracaniem długie-długie ze sprężyną - Netti III			
Zabezpieczenia przed przewracaniem 4U			

Pełne i cały czas aktualizowane informacje podane są w katalogu produktów na naszej stronie internetowej [www.My-Netti.com](http://www.My-Netti.com)

KOMPONENTY I AKCESORIA DO NETTI DYNAMIC SYSTEM		OPIS	ZDJĘCIA
<b>PODNOŻKI</b>			
Podnóżek Netti Dynamic DUAL	Należy zapoznać się z katalogiem części zamiennych na naszej stronie, w którym podane są wszystkie alternatywy	Umożliwia nawet nierównomierne siły z nóg	
<b>PASY</b>			
Zestaw adaptera pasa H - mini		Szerokości siedziska: 40 cm	
Zestaw adaptera pasa H - średni		Szerokości siedziska: 45 cm	
Zestaw adaptera pasa H - duży		Szerokości siedziska: 60 cm	
Podpórka miednicy Evoflex – średnia		Średnia	
Podpórka miednicy Evoflex – duża		Duża	
4-punktowy pas z miękką podkładką M		Średnia	
4-punktowy pas z miękką podkładką L		Duża	

Pełne i cały czas aktualizowane informacje podane są w katalogu produktów na naszej stronie internetowej [www.My-Netti.com+](http://www.My-Netti.com+)

KOMPONENTY I AKCESORIA DO NETTI DYNAMIC SYSTEM	OPIS	ZDJĘCIA
<b>UPRZĘŻE</b>		
Kamizelka Stayflex bez suwaka	Średnia	
Kamizelka Stayflex bez suwaka	Duża	
Pivotfit M	Średni Unisex	
Pivotfit L	Duży Unisex	
<b>DOLNE KOŃCZYNY</b>		
Oparcie łydki	Średnia	
Oparcie łydki	Duża	
Opaski na kostki S	Małe 17 – 20 cm	
Opaski na kostki M	Średnie 19 – 23 cm	
Opaski na kostki L	Duże 22 – 29 cm	
Opaski na kostki XL	Duże X 28 – 33 cm	

Pełne i cały czas aktualizowane informacje podane są w katalogu produktów na naszej stronie internetowej [www.My-Netti.com](http://www.My-Netti.com)

## 9. SZEROKOŚĆ

### 9.1 WÓZEK INWALIDZKI STOSOWANY JAKO SIEDZISKO W SAMOCHODZIE

Należy przestrzegać opisu mocowania wózka i użytkownika zgodnie z opisem w instrukcji obsługi wózka inwalidzkiego oraz instrukcji obsługi UM0131. Jako korzystają z wózka inwalidzkiego jako siedzisko w samochodzie.

Wózki inwalidzkie z Netti Dynamic System mogą być stosowane jako siedzisko w samochodzie, jeżeli wózek inwalidzki został przetestowany i zatwierdzony zgodnie z ISO 7176-19.

**i** Maks. waga użytkownika, kiedy wózek inwalidzki z Dynamic System jest stosowany jako siedzisko w pojeździe: 135 kg. Netti Dynamic S ma maks. wagę użytkownika 75 kg.

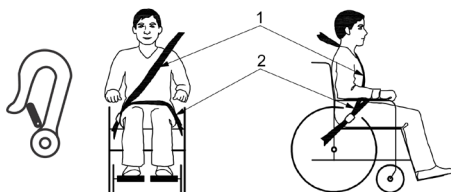
**!** Funkcje systemu Netti Dynamic należy zablokować, kiedy wózek inwalidzki jest stosowany jako siedzisko w samochodzie

- Podnóżki zablokowane w pozycji pionowej.
- Płyta siedziska zablokowana.
- Podpórka pleców zablokowana w pozycji pionowej.

Należy się upewnić, że użytkownik nie zrani siebie ani innych nagłymi ruchami mimowolnymi. Upewnić się, że użytkownik jest zabezpieczony zgodnie z opisem w instrukcji obsługi wózka inwalidzkiego.

**i** Wózek inwalidzki należy zamocować w samochodzie zgodnie z opisem w instrukcji obsługi statycznego komfortowego wózka inwalidzkiego (Netti III, Netti 4U CED, Netti 4U Base, Netti V, Netti AdaptPro).

**!** System wózka inwalidzkiego Netti Dynamic ze sprężyną gazową podpórki pleców Netti Dynamic z ruchem 15° nie jest zatwierdzony do użycia jako siedzisko w samochodzie.




## 9.2 PODNOSZENIE WÓZKA INWALIDZKIEGO


- Unikać podnoszenia wózka inwalidzkiego, kiedy jest na nim użytkownik.
- Zawsze podnosić wózek inwalidzki, przytrzymując za oznaczone punkty podnoszenia na ramie.
- Zachować stabilność i równowagę, podnosząc się na nogach.
- Nigdy nie podnosić samodzielnie.
- Nigdy nie podnosić wózka inwalidzkiego za podnóżki lub podłokietniki.

## 9.3 JAZDA WÓZKIEM INWALIDZKIM Z SYSTEMEM NETTI DYNAMIC

Podczas jazdy wózkiem inwalidzkim z **Netti Dynamic System** obowiązkowo należy zachować ostrożność. Zwracać uwagę na przeszkody, które mogą znajdować się w zasięgu, kiedy części dynamiczne wózka inwalidzkiego są całkowicie wysunięte. W przeciwnym razie użytkownik, osoby postronne lub znajdujące się w pobliżu mogą zostać zranione.

-  **Zawsze uzyskać dobrą równowagę wózka, ponieważ może być trudno ją utrzymać po nagłym pełnym wysunięciu.**

# 10. KONSERWACJA

-  Wszystkie wózki inwalidzkie wyposażone w system **Netti Dynamic** wymagają specjalnej uwagi w przypadku konserwacji w porównaniu do wózków inwalidzkich z systemem dynamicznym, ze względu na ciężkie i silne użytkowanie.


Przestrzegać opisu konserwacji wózka inwalidzkiego w jego instrukcji obsługi.

Zwrócić szczególną uwagę na dokręcenie wszystkich śrub i sprawdzać wszystkie połączenia regularnie co tydzień.

-  Sprawdzić pasy i uprząże pod kątem zużycia. Wymienić w razie potrzeby.

# 11. ROZWIĄZYWANIE PROBLEMÓW

Zapoznać się z zaleceniami w instrukcji obsługi dla wózków inwalidzkich, w których zastosowano system **Netti Dynamic**.

-  **W niektórych przypadkach może być słyszalny dźwięk z ruchomych części, jeżeli nie będą one smarowane regularnie.**

## 12. TESTY I GWARANCJA

Roszczenia gwarancyjne podane w instrukcji obsługi dla wózka inwalidzkiego odnoszą się również do wózków inwalidzkich z **Netti Dynamic System**, jeżeli **Netti Dynamic System** lub części są montowane i regulowane dla użytkownika pod nadzorem osoby przeszkolonej w zakresie **Netti Dynamic System**.

**MD**  
Wyrób medyczny



Wózek inwalidzki **Netti** z systemem **Dynamic** został przetestowany zgodnie z EN 12183 w akredytowanym laboratorium badawczym w Niemczech.

System **Neti Dynamic** zamontowany w **Netti III HD** przeszedł testy zderzeniowe zgodnie z ISO 7176-19 i został zatwierdzony do użytku jako siedzisko w samochodzie.



**MAKS. WAGA UŻYTKOWNIKA** dla wózka inwalidzkiego z **SYSTEMEM DYNAMIC** wynosi 135 kg.



-  Skontaktować się z lokalnym dystrybutorem w przypadku pytań dotyczących osób certyfikowanych w zakresie **Netti Dynamic System**.
-  Zaktualizowane dane dotyczące wózków inwalidzkich i **Netti Dynamic System** znajdują się na stronie [www.My-Netti.com](http://www.My-Netti.com)







Zaprojektowano w Norwegii



---

**Producent:**

 Alu Rehab AS  
Bedriftsvegen 23  
N-4353 Klepp Stasjon  
Norwegia

 [post.klepp@eyragroup.com](mailto:post.klepp@eyragroup.com)  
T: +47 51 78 62 20  
[www.my-netti.com](http://www.my-netti.com)

**Dystrybutor**

Alu Rehab ApS  
Kløftehøj 8  
DK-8680 Ry  
Dania

[info.ry@meyragroup.com](mailto:info.ry@meyragroup.com)  
T: +45 87 88 73 00  
F: +45 87 88 73 19  
[www.my-netti.dk](http://www.my-netti.dk)

---