

# UTILISATION DE KEO PAR FAUTEUIL ROULANT ELECTRONIQUE









TABLEAU DE CORRESPONDANCE

# PILOTAGE DE KEO PAR LE JOYSTICK DU FAUTEUIL ROULANT ELECTRIQUE

- KEO est compatible avec la plupart des commandes de fauteuil roulant électrique selon les critères des diapositives suivantes.
- Ces tableaux précisent les commandes fauteuil compatibles KEO, les réglages fauteuil, les accessoires KEO nécessaires, les réglages KEO.



# TABLEAU DE SYNTHÈSE

<b>Commande Fauteuil</b>	<b>DYNAMIC CONTROL REM 24SD</b>	<b>DYNAMIC CONTROL G91</b>	<b>DYNAMIC CONTROL REM550</b>	<b>PENNY AND GILES D50195 D50196 D50271</b>	<b>PENNY AND GILES R-NET</b>	<b>SUNRISE DELPHI</b>	<b>MEYRACAN</b>	<b>CURTIS</b>
<b>Fabricant Fauteuil</b>	<b>INVACARE</b>	<b>INVACARE</b>	<b>INVACARE</b>	<b>SUNRISE MEYRA</b>	<b>SUNRISE MEYRA</b>	<b>SUNRISE</b>	<b>MEYRA</b>	<b>OTTO BOCK PRIDE (icare)</b>
<b>Photos</b>								
<b>Matériel fauteuil nécessaire</b>	<b>ECU</b>	<b>ECU</b>	<b>ECU</b>	<b>NON</b>	<b>OUTPUT MODULE</b>	<b>QRECM</b>	<b>BLUEBOX</b>	<b>ECU</b>
<b>Réglages fauteuil</b>	<b>OUI</b>	<b>OUI</b>	<b>NON</b>	<b>NON</b>	<b>NON</b>	<b>NON</b>	<b>NON</b>	<b>NON</b>
<b>Matériel KEO nécessaire</b>	<b>Câble 7T08</b>	<b>Câble 7T08</b>	<b>Câble 7T08</b>	<b>Câble 7T06</b>	<b>Câble ZZAF</b>	<b>Câble ZZAF</b>	<b>Câble 7T08</b>	<b>Câble ZZAF</b>
<b>Réglages KEO</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>	<b>joystick → penny and giles</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>	<b>Joystick → contacts secs</b>

# KEO/DYNAMIC CONTROL

(notamment INVACARE)

**nota: la gamme utilisant l 'électronique SHARK n 'est pas compatible.**

- **Commande fauteuil nécessaire REM 24SD ou REM 24SC**
- **Interface fauteuil Dynamic control ECU nécessaire**
- **Réglage à faire sur le logiciel Wizard version 5:**
  - Récupérer le programme fauteuil .
  - Fichier → programme ou diagnostic
  - Choisir « specific option ACS REM 24SD »
  - Activer « mode souris ECU » en mettant OUI.
  - puis choisir le paramètre « contrôle d 'environnement » mettre ECU1(B) sur « oui ».
  - Le passage du pilotage du fauteuil au pilotage de KEO se fait par le bouton représentant le fauteuil et le retour par le pictogramme « lapin ». Ces 2 boutons sont remplaçables par un contacteur.
- **Matériel KEO nécessaire : Câble KEO 7T08 à brancher sur KEO et sur ECU.**
- **réglage KEO : « accès », « joystick », « contacts secs » ( voir notice KEO )**





# KEO/DYNAMIC CONTROL

(notamment INVACARE)

**nota: la gamme utilisant l'électronique SHARK n'est pas compatible.**

- **Commande fauteuil: ACS DX-REM G91S**
- **Interface fauteuil Dynamic control ECU**
- **Réglage logiciel Wizard version 5:**
  - Récupérer le programme du fauteuil .
  - Fichier → programme ou diagnostic
  - Option → changer le type de module, sélectionner « Rem G91S »
  - Par défaut le programme est converti en mode scanner. Il faut modifier le paramètre « entrée » de « scanner » à « manette seule » et plus bas dans les « user profiles option » modifier le « joystick source » de « display » à « RJM » sur tous les programmes.
  - Le passage du pilotage du fauteuil au pilotage de KEO et retour se fait par le bouton bleu représentant le fauteuil. Ce bouton est remplaçable par un contacteur.
  - Se servir du joystick externe en faisant haut ou bas pour faire défiler les fonctions sur le G91S et se mettre sur le mode ECU, gauche et droite sur le joystick permettent de valider un choix.
- **Câble KEO 7T08 à brancher sur KEO et sur ECU.**
- **réglage KEO : « accès », « joystick », « contacts secs » ( voir notice KEO )**



joystick externe DX RJM



# KEO/DYNAMIC CONTROL

(notamment INVACARE)

nota: la gamme utilisant l'électronique SHARK n'est pas compatible.

- **Commande fauteuil: ACS DX-REM 550**

- 

- **Interface fauteuil Dynamic control ECU**



- **Aucun réglage logiciel WIZARD.** Le passage du pilotage du fauteuil au pilotage de KEO se fait par le bouton fonction paramétrable du manipulateur. Ce bouton est remplaçable par un contacteur.

- **Câble KEO 7T08 à brancher sur KEO et sur ECU**

- **réglage KEO** : « accès », « joystick », « contacts secs » ( voir notice KEO )

REM 550



Boîtier ECU

Câble 7T08



# KEO/PENNY AND GILES pilot plus

( notamment SUNRISE, MEYRA... )

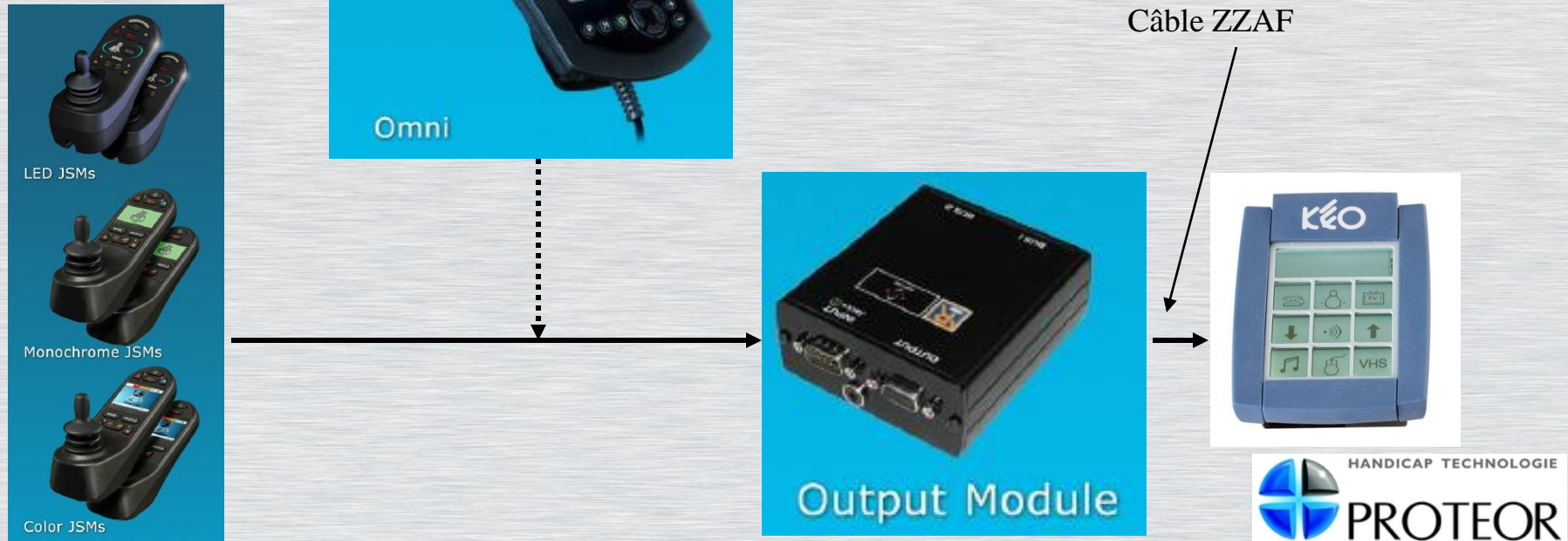
- **Commande fauteuil:** D50 195, D50 196 ou D50 271, pas d'interface nécessaire ni de réglage fauteuil roulant.
- Le passage du pilotage du fauteuil au **pilotage de KEO** se fait par le bouton MODE de la commande du fauteuil roulant (possibilité d'émulation par contacteur)
- **matériel KEO:** utilisation du câble 7T06 branché entre la prise BUS de la commande fauteuil et la prise RJ45 de KEO.
- **Réglage KEO:** « accès », « joystick », « Penny and Giles » ( voir notice KEO )



# KEO/PENNY AND GILES R-NET

( notamment SUNRISE, MEYRA... )

- **Commande fauteuil:** tout type de commande compatible avec interface IOM ( output module) PENNY AND GILES avec contacts. ( le boîtier OMNI est facultatif)
- 
- **Câble KEO** référence ZZAF à brancher sur KEO et module OUTPUT (prise femme OUT)
- **réglage KEO:** « accès », « joystick », « contacts secs » ( voir notice KEO )





# KEO/SUNRISE DELPHI

( SUNRISE )

- Commande fauteuil Gamme QR
- Interface fauteuil SUNRISE QRECM
- Câble KEO ZZAF
- réglage KEO: « accès », « joystick », « contacts secs » ( voir notice KEO )



# KEO/MEYRA

- **Commande fauteuil** MEYRACAN Bus N°13 ou suivant ou tout joystick branché sur électronique MEYRACAN
- **Manipulation:** un appui sur le bouton MODE du fauteuil jusqu'à choix « BLU », ce bouton MODE est remplaçable par un contacteur. Les 2 clignotants peuvent servir de validation sur l'écran de KEO.
- **Interface fauteuil** PROTEOR BLUEBOX référence 7T1203 à brancher sur le joystick MEYRACAN
- **Câble KEO** 7T08 branché sur l'interface BLUEBOX et KEO.
- **réglage KEO:** « accès », « joystick », « contacts secs ». ( voir notice KEO )



Câble à  
brancher sur  
MEYRACAN

Interface  
BLUEBOX

Câble 7T08



BOUTON  
MODE



# Commandes spéciales pour fauteuils roulants électriques avec commande CAN-Bus

## Sprint GT, Champ, Optimus, Optimus 2, Touring 928



Différents types de tête de joystick, fourches tétra



Manipulateur Can Bus



Interrupteur externe Mode Option 543



Télécommande seulement pour les véris Option 657



Télécommande externe Option 656



Mini joystick (4 fonctions) Option 541



Interrupteur externe marche-arrêt Option 543



Joystick externe (double commande) Option 542



Mini Joystick HMC Option 541



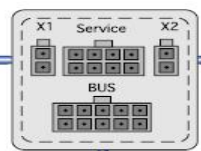
Commande avec ventouse sur tablette Option 548



Commande multifonction encastrée dans une tablette Option 544



Commande multifonction au pied Option 547



Bluetooth



Commande au doigt HMC Option 549



Commande au menton Option 565

Commande sur une tablette Option 813



Support pour module de commande Manip Standard monté à l'arrière Option 851



Support pour commande centrale Option 50



Boîtier de puissance



HANDICAP TECHNOLOGIE

PROTEOR

# KEO/ CURTIS

( notamment OTTO BOCK, PRIDE 'icare'... )

- Commande fauteuil CURTIS
- Interface fauteuil ECU CURTIS
- Câble KEO ZZAF
- réglage KEO: « accès », « joystick », « contacts secs » ( voir notice KEO )

