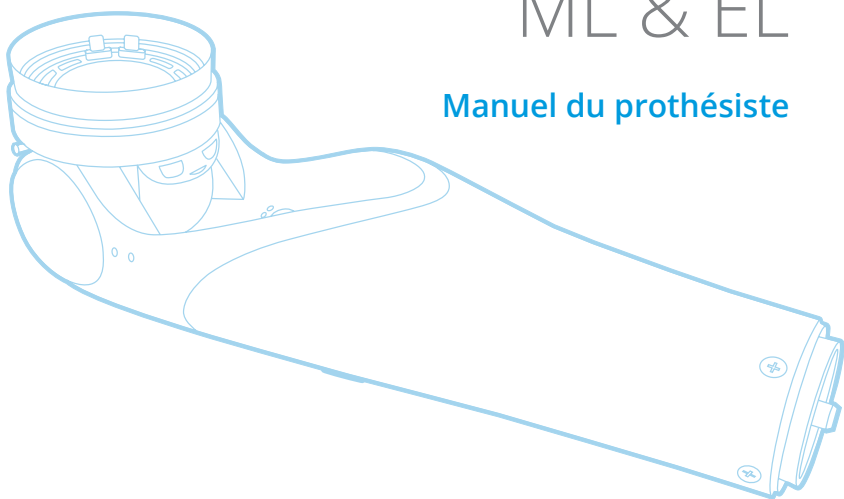




Motion Arm[®]

ML & EL

Manuel du prothésiste



Fillauer[®]
Motion Control

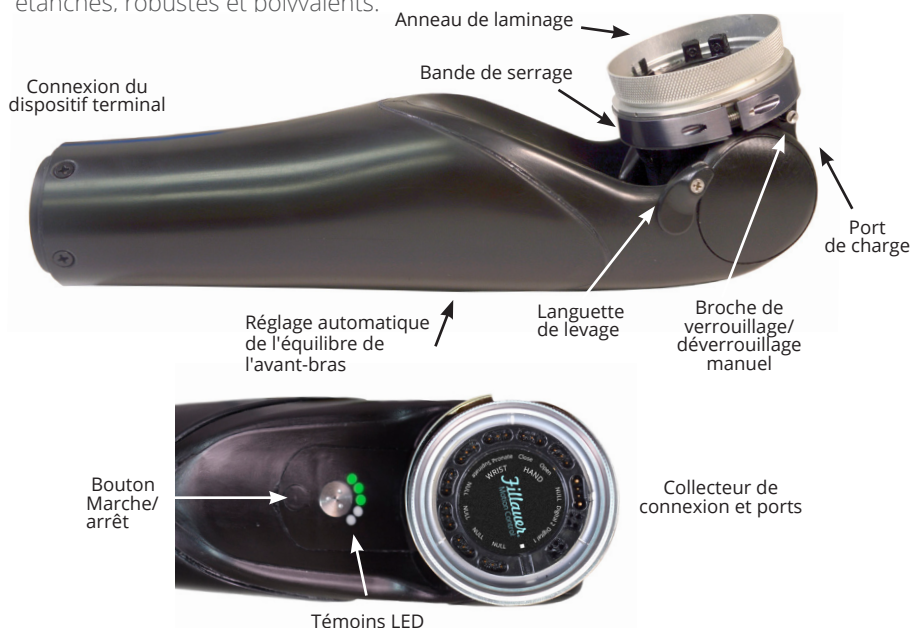
Motion Arm®

Manuel du prothésiste

Introduction

Bienvenue et découvrez la prochaine génération de coudes prothétiques. Les prothèses Motion Arm Manual Lock (ML) et Motion Arm Electric Lock (EL) forment la nouvelle norme des coudes à équilibrage automatique de l'avant-bras. Dans le prolongement de Motion Control, un concept de la société Fillauer, les nouveaux coudes Motion Arm sont conformes à la norme IP67 relative à l'étanchéité à la poussière/à la pénétration d'eau. Cela permet au coude de pouvoir être complètement immergé.* Cette fonctionnalité est unique aux coudes Motion Arm, et maintenant le porteur de la prothèse est libre de se laver les mains, de laver la voiture, même de laver son enfant sans se soucier des dégâts causés par l'eau.

Le dispositif fonctionne grâce à une batterie lithium-ion interne de 3 000 mAh. Le niveau de charge de la batterie peut être déterminé visuellement grâce aux 5 voyants LED placés au niveau du pli du coude. De plus, les entrées acceptent toutes les connexions standard et toutes les connexions sont étanches. Cela élimine le risque de pénétration de la transpiration dans les éléments électroniques du coude. Dans l'ensemble, les coudes sont conçus pour être étanches, robustes et polyvalents.



** Lors d'une utilisation avec un dispositif terminal étanche et un poignet étanche à déconnexion rapide.*

Précautions particulières



Faites preuve de prudence lorsque vous utilisez ce dispositif dans des situations où vous ou d'autres personnes pouvez vous blesser. Elles comprennent, sans toutefois s'y limiter, des activités telles que la conduite de véhicules, l'utilisation de machines lourdes ou toute activité pouvant entraîner des blessures. Des conditions telles qu'une batterie faible ou déchargée, une perte de contact d'électrode ou un dysfonctionnement mécanique/électrique (et autres) peuvent entraîner un comportement de l'appareil différent de celui prévu. Le dispositif présente un risque de production d'étincelles et ne doit pas être utilisé à proximité de gaz volatils.



Gestion des risques : pour réduire le risque de dommage à l'appareil ou de blessure de l'utilisateur tout en maximisant les fonctions de ce dispositif, suivez ses instructions d'installation et utilisez-le comme décrit dans ce manuel.



Un dispositif terminal étanche avec un poignet étanche à déconnexion rapide doit être installé pour que le coude soit étanche. Exposer le coude à de l'eau sans avoir préalablement installé un poignet étanche pourrait endommager le coude.



Les connexions électroniques au collecteur d'entrée du coude ne sont étanches que si un fil est branché sur la connexion. Des faux connecteurs sont fournis pour recouvrir les connexions non utilisées. Une petite quantité de graisse de silicone (fournie) sur tous les connecteurs assure l'étanchéité et prévient la corrosion.



Utilisez UNIQUEMENT le chargeur de batterie fourni avec le coude. N'utilisez pas un chargeur générique ou d'un autre fabricant.



Ne retirez pas le cache de l'avant-bras sous aucun prétexte. En effet, cela endommagera le joint étanche. La garantie sera annulée en cas de dégât causé par l'eau au coude si la prothèse d'avant-bras a été retirée par une personne autre que le personnel autorisé. Pour couper l'avant-bras à la longueur voulue, utilisez l'Outil pour couper et raccourcir l'avant-bras Motion Arm (numéro de pièce : 3011092). (Voir la section « Ajustement de la longueur de l'avant-bras », p. 12).



Ne retirez pas les caches, les vis, les plaques ou toute partie du coude non décrite dans ce manuel. Aucun composant dans le coude n'est réparable par l'utilisateur. Le retrait de ces caches compromettra l'étanchéité du joint et annulera la garantie.



Ne chargez pas le coude lors du port de la prothèse. Retirez la prothèse avant de charger le dispositif.



Un signal avertissant que la batterie est faible s'activera lorsque la batterie atteint 20 % de sa pleine capacité. Le porteur doit charger le coude à ce moment-là. Une fois la batterie vidée, le dispositif ne fonctionnera plus. Les dispositifs terminaux sans contrôle de mouvement peuvent ne pas pouvoir libérer leur prise sur un objet.



La prothèse Motion Arm supportera une force de 50 ft-lbs/65 Nm (22,6 kg) avec le coude en position verrouillée. Les forces supérieures à 50 lbs pourraient endommager le coude et sont considérées comme dépassant les capacités du coude. Cela peut inclure, sans toutefois s'y limiter, le levage de charges lourdes et/ou les chutes sur le coude.

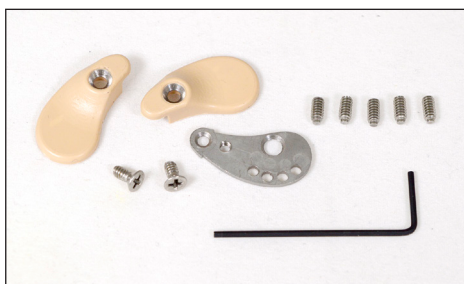


Dans le cas peu probable où un incident grave se produirait en relation avec l'utilisation du dispositif, les utilisateurs devraient consulter immédiatement un médecin et contacter leur prothésiste le plus tôt possible. Les cliniciens doivent contacter immédiatement leur antenne régionale Fillauer en cas de défaillance du dispositif.

Contenu de la boîte



Motion Arm ML ou EL



Kit de languette de levage



Chargeur de batterie



Kit de pièces de rechange avec fiches factices étanches



Ensemble du collier de laminage



Support de câble
- Verrouillage
manuel uniquement

Les éléments suivants sont inclus dans la boîte de votre nouveau Motion Arm. La boîte peut également inclure un guide-coupe si nécessaire.

Témoins lumineux

Recharge

Vous recevrez la prothèse Motion Arm probablement non pleinement chargée. À la réception du dispositif, il doit être rechargé jusqu'à sa pleine charge. Branchez le chargeur sur une prise de courant et le voyant du chargeur s'allumera en vert.



Le port de charge pour le coude se trouve sur le côté postérieur de la section humérale. Il s'agit d'une simple connexion magnétique. Une fois la connexion établie, le voyant du chargeur passera au rouge au fur et à mesure de la recharge du coude. Une fois la batterie complètement chargée, le voyant redeviendra vert. La durée pour recharger complètement une batterie totalement déchargée est généralement d'environ 3 heures.

Si le voyant du chargeur s'allume en vert mais que le coude n'est pas complètement chargé, vérifiez la bonne connexion entre le chargeur et le coude. S'il continue d'être vert, il peut y avoir un défaut dans le système de charge. Contactez Motion Control pour plus d'informations.

Bouton marche/arrêt

Le bouton marche/arrêt est situé légèrement en position distale par rapport à la vis argentée au niveau du pli du coude. Pour allumer/éteindre l'appareil, appuyez longuement sur le bouton environ 2 secondes.

Lorsque le coude est « allumé », il émet un bip ou un bourdonnement sonore (si la fonction Feedback est activée) et les 5 voyants LED clignotent séquentiellement en vert, puis s'allument en vert pour indiquer le niveau de charge de la batterie. Lorsque vous appuyez à nouveau sur le bouton marche/arrêt pendant 2 secondes, les voyants LED s'allument en rouge, puis clignotent



Le port de charge est situé à l'arrière du coude et se connecte à une fiche de charge magnétique détachable.



Le bouton d'alimentation et les témoins LED rouge/vert se trouvent à l'avant du coude.

séquentiellement en rouge. Une fois que le dernier voyant LED rouge est éteint, le coude émet un bip/un bourdonnement sonore (si la fonction Feedback est activée) et il est désormais éteint.

Témoin de charge de la batterie

Les 5 voyants LED dans le pli du coude indiquent le niveau de charge de la batterie. Pour activer ce témoin de charge de la batterie, le bras doit être allumé, vous devez appuyer brièvement sur le bouton marche/arrêt et les voyants LED s'allument pour indiquer la charge restante. Chaque voyant LED représente 20 % de la charge restante. Les voyants s'éteindront après quelques secondes.

Avertissement de batterie faible

Lorsque le niveau de charge de la batterie tombe à 20 % de sa pleine capacité, 1 voyant LED se met à clignoter et le coude émet 3 bips/bourdonnements toutes les 5 minutes. Cet avertissement sonore et visuel peut être désactivé en appuyant brièvement sur l'interrupteur marche/arrêt. Si le coude est éteint puis rallumé, l'avertissement est réactivé.

Un avertissement critique de batterie faible avertira l'utilisateur lorsque la batterie atteint 15 % de sa pleine capacité. Le coude émet 3 bips/bourdonnements et les voyants LED se mettent à clignoter en rouge. Lorsque la batterie est complètement déchargée, le dispositif terminal ainsi que tous les composants ne fonctionnent plus. Si la fonction Feedback a été désactivée, il n'y aura pas d'avertissement sonore. Mais les voyants LED clignoteront toujours.

Lorsque l'avertissement de batterie faible est déclenché, le porteur de la prothèse doit commencer activement à chercher à recharger la batterie. Les dispositifs terminaux sans contrôle de mouvement peuvent ne pas pouvoir libérer leur prise sur un objet lorsque la batterie est vide.

Vous trouverez plus d'informations sur les témoins lumineux de Motion Arm ML dans la section Réglages du mode.

Configuration du Motion Arm



La traction du câble de base de la languette de levage est fixée à l'aide d'une vis à tête fraisée, puis inclinée et maintenue à l'aide d'une vis de réglage. Une fois que la borne à bille a été ajoutée à la traction du câble de base, ajoutez le cache et vissez à l'aide de la deuxième vis à tête fraisée.

Installation de la languette de levage

La languette de levage fournie avec la prothèse Motion Arm peut être utilisée de chaque côté du bras pour des applications à gauche ou à droite. Appliquez un cordon de colle Loctite 222 sur l'une des petites vis de réglage 4-40 et placez-la dans le trou fileté distal sur le côté du bras où vous avez besoin d'utiliser la languette de levage. Vissez-la jusqu'à ce qu'elle affleure la surface du bras. Placez la plaque de traction du câble de base avec la vis à tête cruciforme à tête fraisée 4-40 sur laquelle un petit cordon de colle Loctite a été appliqué, dans le trou proximal. Ne la vissez pas complètement.

Placez la languette de traction du câble de base à l'angle dont vous avez besoin et retirez la vis de réglage du trou distal dans le sens inverse des aiguilles d'une montre jusqu'à ce qu'elle soit appuyée contre la languette de levage. Serrez maintenant la vis à tête fraisée. Assurez-vous qu'il n'y a pas de jeu dans la languette.

Numéro de pièce	Description de la borne à bille de 3/16 pouce
50354-P	Borne à bille pour câble de 1/16 pouce (Pkg 4)
50355-P	Borne à bille pour câble de 3/64 pouce (Pkg 4)
50356-P	Borne à bille pour câble de 3/32 pouce (Pkg 4)
ASPCB1	Borne à bille pour câble Spectra (Pkg 1)

Si c'est le cas, desserrez les vis, repositionnez la languette et resserrez les vis. Une borne à bille de 3/16 pouce est nécessaire pour la fixation du câble. Placez la borne à bille dans le trou de la traction du câble de base. Fixez la borne à bille avec le couvercle de traction et la deuxième vis à tête fraisée. Une goutte de colle Loctite est également indiquée ici. Enfin, insérez les vis de réglage 4-40 supplémentaires dans les trous de montage latéraux opposés. Serrez-les fermement.



Le collecteur d'entrée porte un marquage avec le degré de liberté et la direction correspondants.

Remarque : il n'y a pas d'harmonisation entre les fabricants en matière de polarité. Évitez d'appliquer de la graisse sur l'étiquette elle-même.

Collecteur d'entrée et connexions

Le collecteur d'entrée porte un marquage avec le degré de liberté et la direction correspondants. Gardez à l'esprit qu'il n'y a pas d'harmonisation entre les fabricants en matière de polarité. Lors de la première configuration de l'appareil avec le patient, demandez-lui de générer un signal, de regarder le signal dans l'Interface utilisateur et la direction dans laquelle le composant se déplace. Vous devrez peut-être modifier la polarité dans l'Interface utilisateur du composant.

Lorsque vous insérez des connecteurs dans le collecteur d'entrée en haut de la section humérale du Motion Arm, ajoutez une petite quantité de graisse de silicone diélectrique (fournie) au niveau du connecteur (attention : ne pas appliquer de graisse sur l'étiquette centrale). Cela aidera à rendre la connexion étanche et à prévenir la corrosion en cas de pénétration de transpiration ou d'eau dans la connexion. Si une entrée n'est pas utilisée, installez une fiche factice dans la connexion. Cela empêchera la pénétration d'eau ou de transpiration ainsi que la corrosion de la connexion.



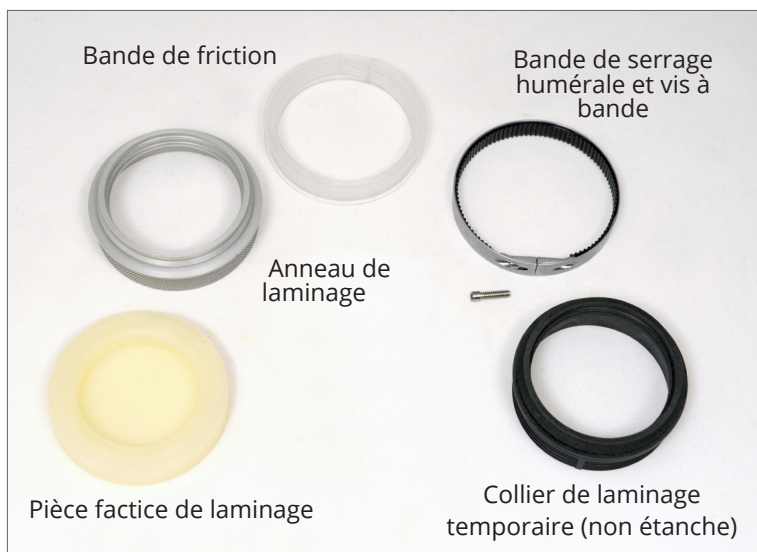
Lorsque vous insérez des connecteurs dans le collecteur d'entrée, ajoutez une petite quantité de graisse de silicone diélectrique (fournie) au niveau du connecteur pour renforcer l'étanchéité.

Chaque connexion correspond à un degré de liberté pour un contrôle simultané. Par exemple, un système avec 4 sites EMG pour contrôler la pronation/supination et l'ouverture/la fermeture de la prothèse terminale serait branché comme indiqué sur le collecteur d'entrée. S'il est nécessaire d'inverser la polarité, vous pouvez modifier manuellement ce paramètre dans l'appareil.

Si la commande se fait via un système à 2 sites, avec un rotateur de poignet électrique (en option) en commande séquentielle, les entrées sont connectées au degré de liberté le plus distal, en l'occurrence la prothèse terminale.

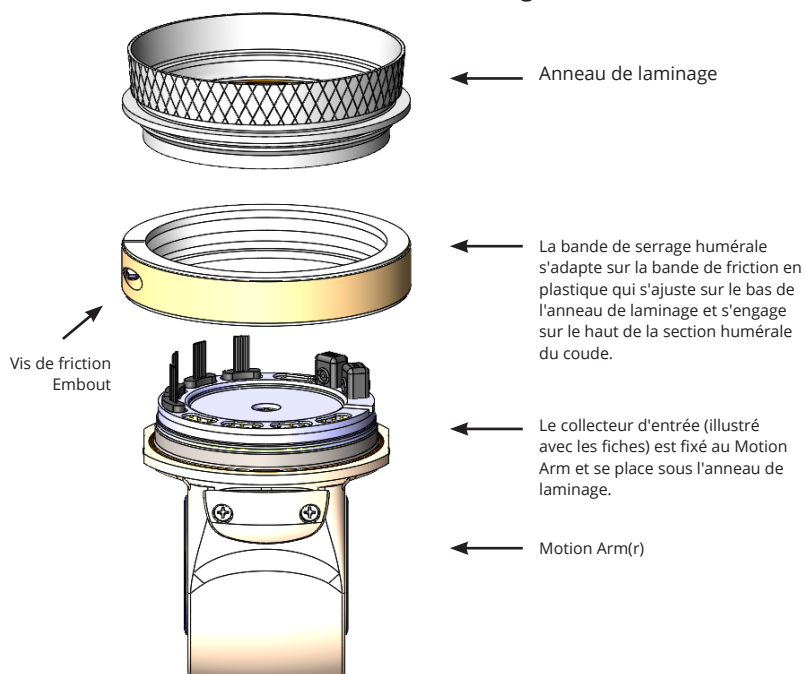
Système de reconnaissance des tendances

Les coudes Motion Arm sont compatibles avec les systèmes de reconnaissance des tendances COAPT. Lors de la commande du coude et d'un système de reconnaissance de tendances, informez à la fois Motion Control et le fabricant du système de reconnaissance de tendances de tous les composants qui seront utilisés, p. ex. Motion Arm EL ou Motion Arm ML, un rotateur de poignet électrique et tous les dispositifs terminaux, en particulier les mains multi-articulées, en incluant le fabricant et le modèle du dispositif.



La pièce factice et le collier de laminage sont livrés séparément dans la boîte. Le reste des éléments sont expédiés installés sur le coude et devront être retirés avant le laminage sur l'embout.

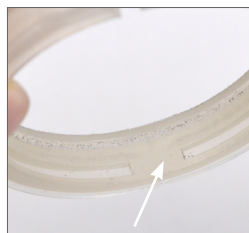
Ensemble du collier de laminage



Fixation à l'embout



La fixation du coude Motion Arm au laminage externe de l'embout est réalisée par un système en 4 parties (plus une pièce factice de laminage) qui ajuste également la quantité de frottement pour la rotation humérale.



La languette de la bande de friction doit être placée près de l'embout du coude.

Appliquez l'agent de séparation sur l'anneau de laminage où la bande de friction s'engage et sur la zone intérieure des joints toriques.

Installez la pièce factice de laminage et façonnez l'embout externe par tous les moyens utilisés par votre service de fabrication. La section humérale doit être creuse pour permettre le passage des fils de l'embout interne au collecteur d'entrée.



Lors du retrait de la pièce factice de laminage et de tout excès de plastique, veillez à ne pas endommager l'anneau de friction ou les joints toriques du collier de laminage. Les joints toriques protègent le coude contre la pénétration de l'eau et de la transpiration.

Une fois le laminage terminé, retirez la pièce factice de laminage. Assurez-vous que le collier de laminage se place correctement, sinon la bande de friction ne peut pas être installée correctement.

Réglage automatique de l'équilibre de l'avant-bras



Les prothèses Motion Arm ML et EL disposent d'un mécanisme autonome d'équilibrage automatique de l'avant-bras. Cela permet de régler la force de levage de l'avant-bras pour contrer le poids du dispositif terminal et/ou d'un rotateur de poignet électrique.

Le réglage de l'avant-bras se trouve sur la surface ulnaire de l'avant-bras. Pour augmenter l'assistance au levage pour les dispositifs terminaux plus lourds ou l'ajout d'un rotateur de poignet électrique, fléchissez complètement le coude, déployez les deux ailes de la vis de réglage et tournez-la dans le sens des aiguilles d'une montre comme si vous regardiez directement la vis de réglage. Pour diminuer le levage de l'avant-bras (p. ex. pour passer d'une main multi-articulée à un ETD), tournez la vis dans le sens inverse des aiguilles d'une montre. Il est possible d'effectuer 10 révolutions au total. La vis ne tournera pas après avoir atteint cette limite. Ne le forcez pas davantage sinon vous risqueriez d'endommager le produit. Une fois le réglage effectué, repliez les ailes de la vis de réglage pour les remettre en position aplatie et bloquée.



Le mécanisme d'équilibre automatique de l'avant-bras (« Automatic Forearm Balance », AFB) se trouve sur le bas du bras. Soulevez les languettes et tournez-les pour ajuster. Il est possible d'effectuer 10 révolutions au total.



Il est possible d'effectuer 10 révolutions au total avec le réglage. Ne forcez pas sinon vous risqueriez d'endommager le produit.



Fléchissez complètement le coude avant d'effectuer le réglage

Réglage de la longueur de l'avant-bras

Avant-bras de longueur standard

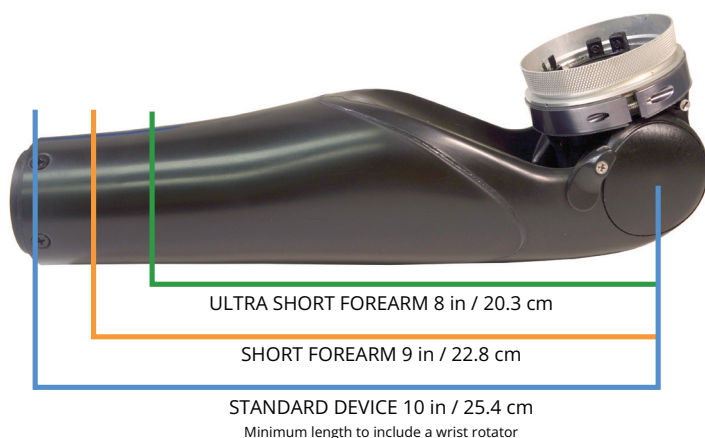
Le Motion Arm est proposé avec un avant-bras de longueur standard de 10 pouces (25 cm), mesurés du centre du coude jusqu'au poignet distal à raccord rapide. Il s'agit de la longueur minimale possible en cas d'utilisation d'un rotateur de poignet électrique.

Avant-bras raccourci

L'avant-bras de longueur standard peut être raccourci par paliers d'un quart de pouce, jusqu'à une longueur minimale de 9 1/4 pouces (23 cm) à partir du centre du coude. Une option « avant-bras court » est également disponible (de 9 pouces à 8 1/4 pouces / 21 cm), ainsi qu'une option « avant-bras ultra-court » de 8 pouces (20 cm). Les longueurs sur mesure doivent être réalisées par Motion Control afin de garantir l'étanchéité au niveau de l'embout d'extrémité. Veuillez noter que le raccourcissement de l'avant-bras supprime la possibilité d'installer un rotateur de poignet. Si possible, veuillez communiquer vos spécifications de longueur lors de la commande afin d'éviter tout délai supplémentaire de production ou d'expédition.



En cas de raccourcissement de l'avant-bras, ne retirez pas le cache de l'avant-bras du coude. Le joint d'étanchéité sera endommagé et la garantie sera annulée en cas d'infiltration d'eau.



Ajustements électroniques du coude



Motion Arm ML

La prothèse Motion Arm Manuel Lock (à verrouillage manuel) est conçue pour être un coude simple, léger et bon marché. Ainsi, la configuration du coude est effectuée par une série d'appuis longs et courts sur le bouton marche/arrêt. Voir le chapitre « Mode de réglage » (p. 13) pour consulter les codes de réglage.

Motion Arm EL

Le coude Motion Arm Electric Lock (à verrouillage électronique) dispose de composants électroniques sophistiqués, donc une interface Bluetooth pour la communication avec l'Interface utilisateur iOS.

Pour plus d'informations sur le téléchargement de l'Interface utilisateur du Motion Arm (Motion Arm User Interface - MAUI), voir la section « MAUI pour iOS » (p. 16). Après avoir téléchargé l'Application, vous serez invité à consulter un tutoriel. Il est fortement recommandé de suivre ce tutoriel qui ne vous prendra que 10 à 15 minutes.

Les réglages MAUI n'affectent que les réglages du coude. Les réglages de ces paramètres sont nécessaires pour faciliter le verrouillage/déverrouillage du coude. Le réglage du rotateur de poignet électrique et/ou du dispositif terminal est effectué dans l'Interface utilisateur spécifique de chaque composant.

Contourner le verrouillage/déverrouillage manuel

Uniquement pour Motion Arm EL

La prothèse Motion Arm EL a une commande manuelle de verrouillage/déverrouillage pour les situations où le patient n'est pas en mesure d'appuyer sur une gâchette de déverrouillage, ou lorsque la batterie est vide et le coude verrouillé. À l'arrière de l'axe du coude, légèrement en dessous de la bande de friction, se trouve une glissière qui verrouillera/déverrouillera le coude. En poussant sur le côté droit et en le faisant glisser vers la gauche (du point de vue du patient), le coude se déverrouillera. En glissant de la gauche vers la droite, le coude se verrouillera.



Ajustements du mode

Déverrouillage du coude : dispositif de poignet/terminal désactivé



La prothèse Motion Arm peut être réglée pour que le dispositif terminal et le rotateur du poignet (s'il est installé) soient désactivés lors du déverrouillage du coude. Cela permet à l'utilisateur de fléchir et d'étendre le coude sans craindre d'ouvrir (ou de fermer) accidentellement le dispositif terminal ou de tourner le poignet. Il peut également être réglé pour permettre le mouvement du dispositif terminal et du rotateur du poignet tout en fléchissant et en étendant simultanément le coude.

Feedback

Le coude émettra un bip ou un bourdonnement sonore pour informer le porteur de plusieurs événements. Le porteur peut choisir entre un bip, un bourdonnement ou aucun des deux en désactivant le feedback pour ces événements. Si les deux sont inactivés, il n'y a pas d'avertissement sonore lorsque la batterie est faible. Les voyants continueront cependant de clignoter.

Mode de réglages — Motion Arm ML

En l'absence de communications Bluetooth, les réglages du coude à verrouillage manuel sont effectués avec le bouton d'alimentation. Pour accéder au Mode de réglages, allumez le bras et appuyez deux fois sur le bouton marche/arrêt, rapidement, puis appuyez longuement lors de la troisième pression du bouton. Les voyants LED vont maintenant s'allumer séquentiellement en vert. En appuyant une fois sur le bouton d'alimentation, vous parcourez les réglages en boucle comme indiqué dans le tableau des feedback. Appuyez rapidement deux fois sur le bouton d'alimentation pour activer ou désactiver un réglage.

Quittez le Mode de réglages de la même manière que vous y êtes entré : appuyez deux fois rapidement sur le bouton d'alimentation et appuyez longuement lors de la troisième pression. Les voyants LED vont maintenant s'allumer séquentiellement en

RÉGLAGE	VOYANT LED ROUGE	VOYANT LED VERT
Désactiver le poignet/ dispositif terminal (DT), coude déverrouillé	Poignet/DT activé lorsque le coude est déverrouillé	Poignet/DT désactivé lorsque le coude est déverrouillé
Bourdonnement	Désactivé	Activé*
Bip	Désactivé	Activé*

*Remarque : tous les bourdonnements et les bips, y compris ceux signalant la charge faible de la batterie, sont désactivés lorsque les bourdonnements et les bips sont désactivés.

rouge. Le Mode des réglages est quitté automatiquement après 5 minutes d'inactivité.

Indicateurs de feedback

De nombreux événements déclencheront un bip ou un bourdonnement

ÉVÉNEMENT	FEEDBACK
Dispositif allumé	Un long bourdonnement ou bip
Verrouiller/déverrouiller	Un bourdonnement ou bip rapide
Indication de batterie faible	1 voyant LED vert allumé (20 % de batterie restante). Trois bourdonnements rapides ou trois bips rapides
Niveau de batterie critique	1 voyant LED rouge allumé (15 % de batterie restante). Trois bourdonnements rapides ou trois bips rapides
Entrer dans le Mode de réglages	Les voyants LED s'allument séquentiellement en vert
Quitter le mode de réglages	Les voyants LED s'allument séquentiellement en rouge

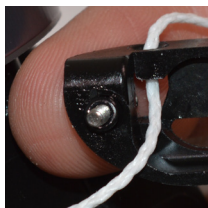
Remplacement du câble Spectra

Motion Arm ML

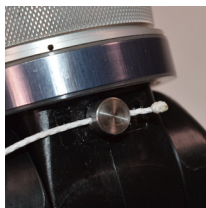
L'usure normale entraînera éventuellement l'effilochage et éventuellement la rupture du câble de verrouillage/déverrouillage. Le câble peut être remplacé par un câble Spectra de TRS, P/N SPECTRA 400 ULTRA.



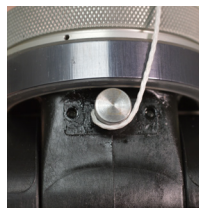
1. Retirez le couvercle de verrouillage/déverrouillage. Examinez les petits joints toriques autour des vis pour vérifier qu'ils sont bien en place et en bon état. S'ils sont endommagés, remplacez-les (appelez Motion Control de Fillauer).
2. Retirez les restes du câble usé.
3. Nouez manuellement le bout du nouveau câble et brûlez-le légèrement pour éviter qu'il ne s'effiloche.
4. Insérez le câble dans la poulie de verrouillage/déverrouillage, le nœud doit disparaître complètement dans le trou. Si ce n'est pas le cas, faites un nouveau nœud et/ou coupez-le.
5. Enroulez le câble autour de la poulie dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.
6. Insérez le câble dans le trou du couvercle et remplacez-le. Veillez à ce que le câble ne se coince pas entre la poulie et le couvercle.
7. Resserrez les vis.
8. Nouez le support de câble Spectra de ½ pouce sur le câble avec un double nœud, ajustez la longueur, nouez manuellement le bout du câble et brûlez-le légèrement avec une flamme pour l'empêcher de s'effiloche.



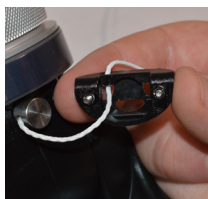
ÉTAPE 1



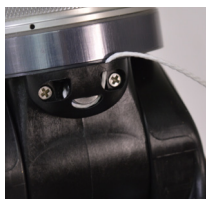
ÉTAPE 4



ÉTAPE 5



ÉTAPE 6



ÉTAPE 7



ÉTAPE 8

Application MAUI pour iOS

Configuration rapide de l'Interface utilisateur du Motion Arm pour Apple® iOS (MAUI)

- Téléchargez l'application MAUI à partir de  l'Apple® App Store. 
- Entrez le Code spécial prothésiste : **PR-MCAK**. *Les patients n'ont pas besoin de code.*
- Ouvrez l'Application et suivez le tutoriel.
- Accédez à l'écran de connexion  et appuyez sur Numériser. 
- Entrez la Clé de couplage fournie avec le dispositif. *Cette clé doit être conservée dans le dossier du patient.*
- Le dispositif est maintenant connecté à MAUI.
- Pour vous déconnecter, appuyez sur l'icône « Connecter » dans le coin inférieur gauche, puis appuyez sur « Déconnecter ». 

Dépannage

- Assurez-vous que la batterie de l'appareil est complètement chargée.
- Confirmez que l'appareil est allumé.
- Vérifiez que vous n'êtes pas en « Mode simulation » en appuyant deux fois sur la touche Accueil, puis en balayant l'écran pour quitter MAUI et en rouvrant l'application.
- L'interface Bluetooth® doit être activée dans les Réglages  de l'appareil iOS.
- L'icône Information  fournit des informations sur une fonction.
- Pour répéter le tutoriel, accédez à  et appuyez sur **Réinitialiser** « Relancer le tutoriel guidé ».

Configuration minimale requise

- iPad, iPhone, or iPod Touch running iOS 11 or later.



Download the
MAUI software on
the Apple Store.

Déclarations

Usage unique propre à un seul patient

Chaque personne amputée est unique. La forme de leur membre résiduel, les signaux de contrôle générés par chacun et les tâches effectuées par une personne amputée pendant la journée nécessitent une conception et un ajustement spécialisés de la prothèse. Les produits Motion Control de Fillauer sont fabriqués pour équiper une seule personne.

Élimination/traitement des déchets

Cet appareil, y compris les éléments électroniques associés et les batteries, doit être éliminé conformément aux lois et réglementations locales applicables. Cela comprend les lois et règlements concernant les agents bactériens ou infectieux, si nécessaire.

Incidents graves

Dans le cas peu probable où un incident grave se produirait en relation avec l'utilisation de l'appareil, les utilisateurs devraient consulter immédiatement un médecin et contacter leur prothésiste, l'autorité compétente locale et Fillauer le plus tôt possible. À tout moment, les cliniciens doivent contacter immédiatement leur représentant local de Fillauer et l'autorité compétente locale en cas de défaillance du dispositif.

Garantie limitée

La prothèse Motion Arm est garantie pendant 24 mois à compter de la date d'expédition par les sociétés de Fillauer. Des extensions de garantie sont disponibles et doivent être souscrites dans les 6 mois suivant l'achat du coude. Les articles sous garantie seront réparés ou remplacés (à la discrétion de Fillauer) sans frais. La garantie sera annulée si la prothèse Motion Arm a été fabriquée ou installée en dehors des recommandations de Fillauer, ou si elle a été modifiée mécaniquement, électroniquement ou structurellement de quelque manière que ce soit. La garantie est annulée si le bras a été exposé à un environnement corrosif. Cette garantie n'inclut pas les frais d'essayage des prothèses ni les frais médicaux.

Politique de retour

Les produits retournés dans les 30 jours suivant la vente, dans un état qui permet la revente, sont crédités à leur pleine valeur sans frais de reprise en stock. Dans tous les cas, si une remise à neuf ou des réparations sont nécessaires, les frais pour rendre le produit revendable seront facturés. Des frais de remise en stock de 10 % seront facturés pour les produits reçus entre 31 et 60 jours après la vente. Des

frais de remise en stock de 15 % seront facturés pour les produits reçus entre 61 et 90 jours après la vente. Les produits retournés plus de 90 jours après la vente ne seront ni échangés ni crédités.

Informations sur le logiciel du microprocesseur

Copyright (c) 2009-2015 Atmel Corporation. Tous droits réservés.

La redistribution et l'utilisation en forme source ou binaire, avec ou sans modification, sont autorisées sous réserve que les conditions suivantes soient remplies :

1. Le copyright ci-dessus, la présente liste de conditions et l'avis de non-responsabilité qui la suit doivent figurer dans le code source redistribué.
2. Les redistributions sous forme binaire doivent reproduire la mention de copyright ci-dessus, cette liste de conditions et l'avis de non-responsabilité ci-dessous dans la documentation et/ou les autres documents fournis avec la distribution.
3. Le nom d'Atmel ne peut pas être utilisé pour approuver ou promouvoir des produits dérivés de ce logiciel sans autorisation écrite préalable spécifique.
4. Ce logiciel ne peut être redistribué et utilisé qu'en relation avec un produit microcontrôleur d'Atmel.

CE LOGICIEL EST FOURNI PAR ATMEL « TEL QUEL » ET TOUTE GARANTIE EXPRESSE OU IMPLICITE, Y COMPRIS, MAIS SANS S'Y LIMITER, LES GARANTIES IMPLICITES DE QUALITÉ MARCHANDE, D'ADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER ET D'ABSENCE DE CONTREFAÇON SONT EXPRESSÉMENT ET SPÉCIFIQUEMENT EXCLUES. EN AUCUN CAS ATMEL NE PEUT ÊTRE TENUE RESPONSABLE POUR TOUT DOMMAGE DIRECT, INDIRECT, ACCESSOIRE, SPÉCIAL, EXEMPLAIRE OU CONSÉCUTIF (Y COMPRIS, MAIS SANS S'Y LIMITER, L'ACHAT DE BIENS OU DE SERVICES DE REMPLACEMENT ; LA PERTE D'UTILISATION, DE DONNÉES OU DE PROFITS ; OU L'INTERRUPTION D'ACTIVITÉS COMMERCIALES), QUELLE QU'EN SOIT LA CAUSE ET QUEL QUE SOIT LE FONDAMENT JURIDIQUE, QUE CE SOIT UN CONTRAT, UNE RESPONSABILITÉ STRICTE OU UN DÉLIT (Y COMPRIS LA NÉGLIGENCE OU AUTRE), RÉSULTANT EN QUELQUE SORTE DE L'UTILISATION DE CE LOGICIEL, MÊME SI ELLE EST INFORMÉE DE LA POSSIBILITÉ DE TELS DOMMAGES.

Spécifications techniques

Température de fonctionnement : 0 à 44 °C (32 à 110 °F)

Température de transport et de stockage : -18 à +60 °C (0 à 140 °F)

Limite de charge (coude verrouillé) : 50 ft-lbs/65 Nm, dans toutes les directions ($\pm 10\%$)

Amplitude de mouvement : 0 à 145°

Rotation humérale : 360 degrés, résistance au frottement réglable

Poids : 1,7 lb/771 grammes

Poids avec collier de laminage/bande de friction : 1,8 lbs/816 grammes

Hauteur de construction : 1,75 pouces/45 mm

Durée de vie de l'appareil : 5 ans

Dimensions (à partir du centre de rotation du coude) :

Longueur maximale : 12 pouces/305 mm

Longueur standard : 10 pouces/254 mm

Longueur minimale : 8 pouces/203 mm

Éléments optionnels

Rotateur MC Electric ProWrist

MC ETD ou ETD2, MC Hand

Compatible avec les mains TASKA®, i-limb® et bebionic® hands, ainsi que de dispositifs terminaux produits par d'autres fabricants

Spécifications du bloc-batterie

Tension nominale : 7,2 V

Capacité nominale : 3000 mAh

Temps de charge : 3 heures

Indice de protection contre la

pénétration de poussière et d'eau : IP67

Déclaration de conformité

Le produit est conforme au règlement sur les dispositifs médicaux 2017/745 et est enregistré auprès de la Food and Drug Administration des États-Unis. (Numéro d'enregistrement : 1723997).

Avertissement de sécurité

Les dispositifs équipés des interfaces Bluetooth 2.0 et 4.0 comme la prothèse Motion Arm émettent de faibles niveaux de rayonnement non ionisant. L'exposition à de faibles quantités de ce type de rayonnement n'est pas nocive pour l'homme.

Service client

Amériques, Océanie, Japon

Fillauer Motion Control

115 N. Wright Brothers Dr.
Salt Lake City, UT 84116, États-Unis
801.326.3434
Fax 801.978.0848
motioninfo@fillauer.com

Europe, Afrique, Asie

Fillauer Europe EC REP

Kung Hans väg 2
192 68 Sollentuna, Suède
+46 (0)8 505 332 00
support@fillauer.com

www.fillauer.com

Configuration de
Motion Arm, opérations
et éducation



La documentation et les vidéos pour la configuration et le fonctionnement des prothèses Motion Arm ML et EL, ainsi que les meilleures pratiques pour sa configuration et sa fonction, sont disponibles en ligne :

www.fillauer.com/motion-arm-education

Informations de commande

Description	Tan	Brown	Jet Black
Motion Arm ML Standard	5010139	5010140	5010141
Motion Arm ML Short	5010163	5010164	5010165
Motion Arm ML Ultra Short	5010169	5010170	5010171
Motion Arm EL Standard	5010142	5010143	5010144
Motion Arm EL Short	5010166	5010167	5010168
Motion Arm EL Ultra Short	5010172	5010173	5010174
Motion Arm Lift Tab Kit	3011108	3011109	3011110
Humeral Lamination Collar Dummy Cap, Motion Arm			1100409
Temporary Humeral Plastic Lamination Collar Utah Arm/Motion Arm			2000139
Humeral Plastic Laminatino Collar Alignment Fixture (evaluation socket)			3010714
Lamination Ring, Motion Arm			3011118
4-Pin Input Manifold Dummy Plug			3011080
3-Pin Input Manifold Dummy Plug			1100404
Forearm Endcap			3010758
Motion Arm to Endcap Cable			3011107
Remote Lock/Unlock Switch - Pull, Motion Arm			3010263
MC ProWrist Rotator, 4-Band Sequential — 2-channel (compatible with Motion Arm)			5010056
MC ProWrist Rotator, 6-Band Sequential — 2-channel (compatible with Motion Arm)			5010157
Wall Charger for the Motion Arm			3011050
Motion Arm 2 Year Extended Warranty ML			5010147
Motion Arm 2 Year Extended Warranty EL			5010148

Pour plus d'informations sur les rotateurs de poignet, les effecteurs terminaux et les systèmes de reconnaissance de formes compatibles avec le Motion Arm, veuillez consulter le site www.fillauer.com.

Service client

Amériques, Océanie, Japon

Motion Control, Inc., une filiale de Fillauer

115 N. Wright Brothers Drive
Salt Lake City, UT 84116, États-Unis
+1 801-326-3434
motioninfo@fillauer.com

Europe, Afrique, Asie

Fillauer Europe

Kung Hans väg 2
192 68 Sollentuna, Suède
+46 (0)8 505 332 00
support@fillauer.com

Fillauer®

Fillauer



2710 Amnicola Highway
Chattanooga, TN 37406,
États-Unis
+1 423.624.0946
www.fillauer.com



Fillauer Europe

Kung Hans väg 2
192 68 Sollentuna, Suède
+46 (0)8 505 332 00

