



Bedienungsanleitung
MyEcc Pupil Prop

Fachhandel



HomeBrace
Your home at your hands



Inhalt

	Seite
01 Versionsinformationen Anleitung	3
02 Vorwort	4
03 Verwendungszweck	5
04 Einsatzgebiet/Umgebung	5
05 Gefahrenanalyse der Umgebung	6
06 Vorkommnis/Störungen	6
07 Wiedereinsatz	6
08 Warn-/Sicherheitshinweise	7
09 Gewährleistung	7
10 Produkthaftung	7
11 Paketinhalt/Lieferumfang	8
12 Hardware	9
13 Zu beachten	12
14 Installation am Rollstuhl	13
15 Anforderungen an den Elektrorollstuhl	14
16 Programminstallation	14
17 Programmstart	15
18 Programmversion	18
19 Einstellungen	19
19-01 Fahrmodus	19
19-02 Schaltfunktionen auslösen	20
19-03 Einstellungsmenü	21
19-04 Fahrgeometrie-Einstellung für Proportional-Betrieb	23
19-05 Fahrgeometrie-Einstellung für Schalter-Betrieb	24
19-06 Geometrie-Einstellung für Sprachausgabe und Sitzverstellung	25
19-06-01 Sprachausgabe	25
19-06-02 Sitzverstellung	26
19-07 Sitzverstellung Einstellungen	27
20 Sicherheitshinweise	30
21 Sicherheitsfunktionen	31
22 Kombination mit Fremdprodukten	31
23 Künstliche Intelligenz (KI)	32
24 Pflege und Wartung	33
25 Softwareupdate	34
26 Entsorgung	34
27 Lebenserwartung	34
28 Typenschild	35
29 Technische Daten	36
30 Netzwerksicherheit	36
31 Stand der Technik	36
32 Restrisiken	37
33 FAQ / Häufig auftkommende Fragen	38
34 Fehlermeldungen	39
35 Kontakt	40

01 Versionsinformationen Anleitung

Diese Bedienungsanleitung wurde am 01.03.2024 erstellt.

Revisionshistorie:

- V1.0 → 01.03.2024 → Erstellung dieser Bedienungsanleitung
- V1.1 → 05.03.2024 → Technische Daten aktualisiert
- V1.2 → 19.03.2024 → Disclaimer eingefügt
- V1.3 → 04.04.2024 → Offene Punkte wurden erledigt / FAQ hinzugefügt

02 Vorwort

Herzlich willkommen zur Bedienungsanleitung der MyEcc Pupil Prop.

Diese Bedienungsanleitung ist an den Fachhandel/Techniker gerichtet, welche dieses System installieren und betreuen. Diese und auch andere Anleitungen der Fa. HomeBraceGermany GmbH (nachfolgend „HomeBraceGermany“ genannt) wurden ohne ein „GENDERN“ verfasst, was eine einfache Lesbarkeit ermöglicht (auch ein Vorlesen durch den Computer ist möglich). Diese Art des Ausdrucks (nur männliche Schreibweise) stellt in keiner Art und Weise eine Diskriminierung der anderen Geschlechtergruppen dar.

Bitte lesen Sie diese Anleitung genau. Sie gibt wichtige Informationen zur Installation der Hard- und Software. Des Weiteren sind Sicherheits-/Warnhinweise enthalten, welchen unbedingt nachzukommen sind. Sollten Unklarheiten aufkommen, so nehmen Sie bitte unverzüglich Kontakt mit HomeBraceGermany auf. Die Kontaktdaten sind am Ende der Anleitung platziert. Informationen zum Wiedereinsatz und Lagerung finden Sie ebenfalls am Ende dieser Anleitung.

Ein Raum für Notizen und Hinweise zur Einstellung wurde auf den letzten Seiten dieser Anleitung geschaffen. Nutzen Sie diesen, er kann Ihnen und folgenden Technikern eine sehr große Hilfe sein.

Diese Bedienungsanleitung ist immer in der Nähe des Systems aufzubewahren. Wird das System eingelagert oder neu eingesetzt, so ist diese Anleitung immer mitzuliefern. Einen Ersatz können Sie bei HomeBraceGermany anfordern oder von der Homepage downloaden.

Installieren Sie das System sorgfältig, lassen Sie keine Routine aufkommen. Jeder Nutzer hat andere Bedürfnisse, die mit Hilfe dieser Anleitung an die MyEcc Pupil Prop angepasst werden können.



Nicht der Nutzer passt sich dem System an, das System wird sich dem Nutzer anpassen.

Eine weitere Anleitung gehört zu der MyEcc Pupil Prop. Diese ist für den Anwender bestimmt und enthält praktische Tipps zur Nutzung. Eine kleine Übersicht der möglichen Fehler und deren Behebung ist als separates Kapitel eingefügt.

Together
we can do
great things!

03 Verwendungszweck

Die Rollstuhlsondersteuerung MyEcc Pupil Prop ist eine herstellerübergreifende Elektrorollstuhlsteuerung, welche es Menschen mit einer Einschränkung oder einer kompletten Gehunfähigkeit ermöglicht, den Elektrorollstuhl sicher und selbstständig im Innen- und Außenbereich zu steuern.

Eine Steuerung mit den Augen kann über die vorhandene Augensteuerung (MyEcc Frame) erfolgen. Mit dieser ist es auch möglich, die vorhandenen Sitzfunktionen des Rollstuhls zu kontrollieren. Sollten Anbauteile wie Roboterarme vorhanden sein, können diese auch gesteuert werden.

Jeder andere Einsatz ist **NICHT** bestimmungsgemäß und führt zum Haftungsausschluss und Verlust der Gewährleistung. Eine Änderung der Zweckbestimmung oder nicht autorisierte Umbauten/Modifikationen führen ebenso zu einem Haftungsausschluss und Verlust der Gewährleistung.

04 Einsatzgebiet/Umgebung

Die Sondersteuerung MyEcc Pupil Prop, in Kombination mit einem Elektrorollstuhl, kann im Innen-/Außenbereich eingesetzt und genutzt werden. Hierbei sind die Vorschriften der Straßenverkehrsordnung nach § 24 Abs. 1 und Abs. 2 einzuhalten:

- (1) Schiebe- und Greifreifenrollstühle, Rodelschlitten, Kinderwagen, Roller, Kinderfahrräder, Inline-Skates, Rollschuhe und ähnliche nicht motorbetriebene Fortbewegungsmittel sind nicht Fahrzeuge im Sinne der Verordnung. Für den Verkehr mit diesen Fortbewegungsmitteln gelten die Vorschriften für den Fußgängerverkehr entsprechend.
- (2) Mit Krankenfahrstühlen oder mit anderen als in Absatz 1 genannten Rollstühlen darf dort, wo Fußgängerverkehr zulässig ist, gefahren werden, jedoch nur mit Schrittgeschwindigkeit.

Die Witterungsbedingungen (Regen, Schnee, Sonneneinstrahlung, Dunkelheit) haben auf die Funktion der MyEcc Pupil Prop keinen Einfluss. Einschränkungen zur Nutzungsumgebung können ggf. durch den Rollstuhlhersteller vorgegeben sein. Dazu ist das Nutzerhandbuch des Elektrorollstuhles zu lesen und zu beachten.



Der Betrieb ist nur für den Einsatz im Innen- und Außenbereich bestimmt. Bei Zuwiderhandlung erlischt jeglicher Anspruch auf Haftung und Gewährleistung.

05 Gefahrenanalyse der Umgebung

Vor der Nutzung ist eine Gefahrenanalyse der Umgebung durchzuführen und den Nutzer auf erkannte Gefahrenstellen hinzuweisen (z.B. nicht gesicherte Treppenabgänge, Rampen, Schrägen ohne Geländer, ...).

HomeBraceGermany empfiehlt einen NOT-STOPP Schalter (mechanisch oder per Funk), der durch den Rollstuhlhersteller angeboten wird. Eventuelle nicht einsehbare, eintretende Gefahrensituationen können somit minimiert werden.

06 Vorkommnis/Störungen

Bei einer Störung des Systems wenden Sie sich bitte direkt an HomeBraceGermany. Die Anschrift findet sich am Ende dieser Anleitung. Sollte ein Vorkommnis eingetreten sein, melden Sie dies bitte direkt an HomeBraceGermany.

Bitte teilen Sie so viele Details wie möglich mit, damit wir ein umfassendes Verständnis für das betreffende Vorkommnis erhalten können.



Eine Meldung an die zuständige Behörde (BfArM) www.bfarm.de kann und darf zudem durch jede Person erfolgen.

Wir haben einen sehr hohen Qualitätsstandard, bei dem wir nicht auf den Eintritt eines Vorkommnisses hoffen. Sollte es trotz alledem zu Mängeln oder Anregungen zu unserem Produkt kommen, so teilen Sie uns diese bitte direkt mit. Dies hilft HomeBraceGermany den hohen Standard der Produkte zu halten und kann auch zu Produktverbesserungen beitragen.

07 Wiedereinsatz

Die Produkte der HomeBrace-Palette sind grundsätzlich zum Wiedereinsatz geeignet. Jegliche Hardware ist vor einem Wiedereinsatz an HomeBraceGermany zurück zu schicken, um folgende Aktionen auszuführen:

- Reinigung und Desinfektion der empfangenen Komponenten (zur Infektionsprävention)
- Fotodokumentation der Komponenten
- Funktionstest der Komponenten (Hardware)
- Überprüfung der Software
- Entpersonalisierung (wird immer durchgeführt gemäß DSGVO)

08 Warn-/Sicherheitshinweise

Erklärung der Symbole:



Information



Warnung

Bitte lesen Sie sich die folgenden Warn-/Sicherheitshinweise aufmerksam durch und weisen Sie auch den Anwender auf diese hin. Ein Nichtbefolgen dieser Hinweise könnte Folgen mit sich bringen. Eine Gefahr für Leib und Leben könnte eine Folge sein. Werden diese Hinweise nicht beachtet oder sogar absichtlich umgangen, so entfällt jegliche Gewährleistung durch den Hersteller und die Produkthaftung findet keine Anwendung mehr.

Zur optimalen Nutzung des Systems empfiehlt HomeBraceGermany ein entsprechendes Fahrstabilisierungsprogramm des Rollstuhlherstellers (ESP, Gyro). Eine automatische Korrektur der Fahrtrichtung (z.B. bei Schrägen oder Gefällen) wird mit einem solchen System sichergestellt. Es verringert die Möglichkeit eines „Abdriftens“.



Gefahren für Personen:

Nichtbeachtung führt zu Tod oder schweren Verletzungen.

09 Gewährleistung

Die ausgelieferten Systeme von HomeBraceGermany werden mit einer zweijährigen Gewährleistung (lt. BGB) geliefert. Schadensanzeigen haben in den gesetzlichen Fristen zu erfolgen.

10 Produkthaftung

Gemäß der im Produkthaftungsgesetz definierten Haftung des Herstellers für seine Produkte sind die in dieser Broschüre enthaltenen Informationen (Produktinformationen und bestimmungsgemäße Verwendung, Fehlgebrauch, Produktleistung, Produktwartung, Informations- und Instruktionspflichten) zu beachten. Die Nichtbeachtung entbindet den Hersteller von seiner Haftungspflicht.

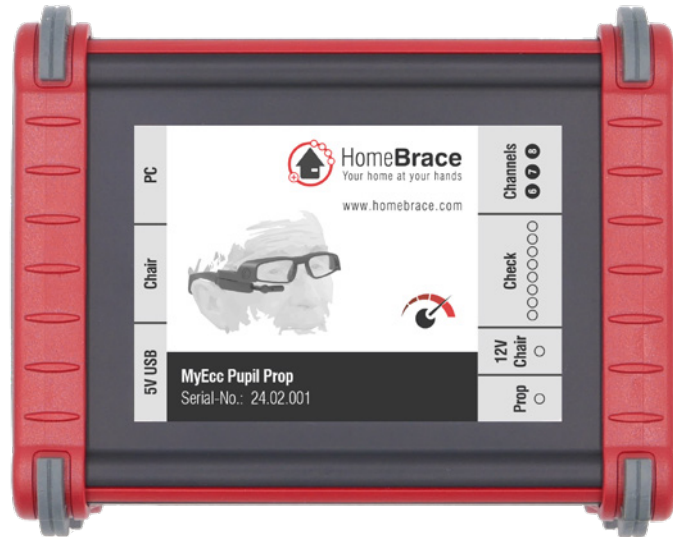
11 Paketinhalt/Lieferumfang



-
- 1** MyEcc Pupils Prop Box (Hardware)
 - 2** USB Stick (enthält die Software für das Display)
 - 3** USB-A auf USB-C Kabel (Verbindung MyEcc Frame - MyEcc Display oder USB Hub)
 - 4** Verbindungskabel mit roten Steckern
 - 5** Aufbewahrungstasche zur Befestigung am Rollstuhl
 - 6** MyEcc Frame
 - 7** MyEcc Display

12 Hardware

MyEcc Pupil Prop Box Frontansicht:



MyEcc Pupil Prop Box Anschlussleiste (links):



- 1: „PC“ → Verbindung zu Tablet-PC (USB C).
- 2: „Chair“ → Anschluss Rollstuhlsteuerung (9-pol DSUB) inkl. Switch 1 Funktion.
- 3: „5V USB“ → Kontroll-LED (rot, 5V Stromversorgung über USB C).

MyEcc Pupil Prop Box

Anschlussleiste (rechts):



A: „12V CHAIR“ → LED Spannung Rollstuhl (blau, 12 V von Rollstuhl).

B: „PROP“ → PROP Modus aktiv (blau, 12 V ist in Proportional-Betrieb durchgeschaltet, Spannungen / Referenz / Geschwindigkeit / Richtung sind bereit).

CHECK 1 - 4 → LED-Fahrrelais (nur im Schalter-Betrieb):

- 1: Vorwärts
- 2: Rechts
- 3: Rückwärts
- 4: Links

CHECK 5 - 8 → LED-Zusatzschaltfunktionen (1 - 4):

- 5: Schalter 1
- 6: Schalter 2
- 7: Schalter 3
- 8: Schalter 4

CHANNELS 6-8 → (Ausgang, potentialfrei, Kabel mit Klinkenstecker 3,5mm):

- B2:** Schaltfunktion 2
- B3:** Schaltfunktion 3
- B4:** Schaltfunktion 4

MyEcc Frame Anschlussleiste:



Anschluss des USB Kabels am MyEcc Frame.

Anschluss des MyEcc Frames an die vorhandene MyEcc Display.



Wichtig:

Die MyEcc-Boxen der Version 4.0 müssen mit dem Kabel (Artikel 10438) mit roten Steckern verkabelt werden.



Es darf nur das Originalkabel von HomeBraceGermany verwendet werden. Die Nutzung anderer Kabel führen zu einer Fehlfunktion.

13 Zu beachten

Für die Verbindung der MyEcc Pupil Prop und des MyEcc Frames muss ein USB 3.0 Anschluss vorhanden sein. Werden weitere Geräte oder weitere Peripherie verwendet, muss dieses zwingend beachtet werden. Bei Verwendung eines USB Hub ist ein USB 3.0 Hub erforderlich, empfohlen wird [Hub's Artikel 10413](#).

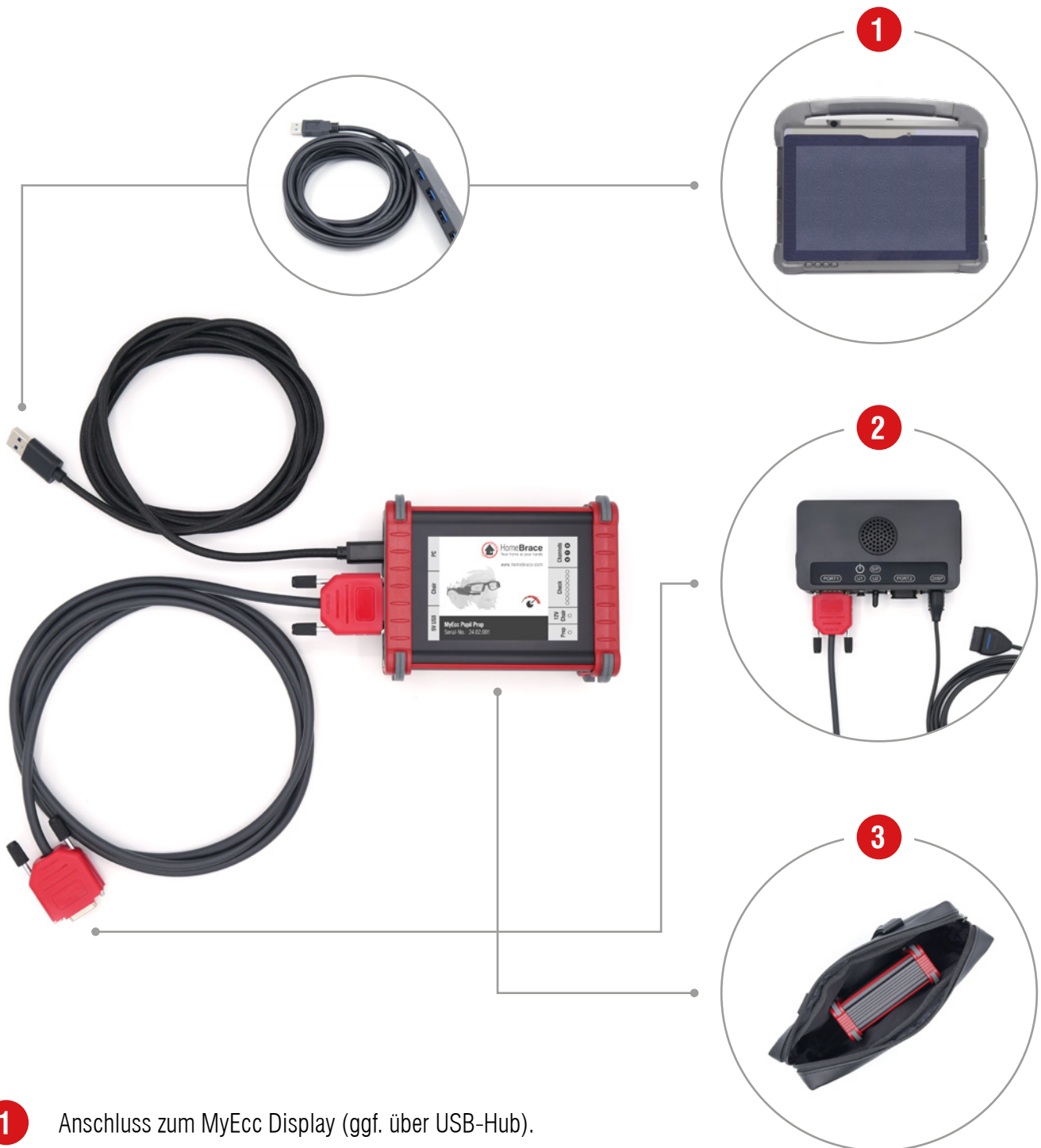
Wird die Installation der MyEcc Pupil Prop Software auf Geräten durchgeführt, die nicht von HomeBraceGermany geliefert wurden, so müssen diese über einen USB-C Anschluss verfügen. Wird die Hardware an einem anderen Anschluss als USB-C betrieben, so kann keine Funktion gewährleistet werden.



Achten Sie bei Verkabelung und Montage auf die Fahrwege des Rollstuhls, um Beschädigungen durch falsch verlegte Kabel zu vermeiden.

Die MyEcc Pupil Prop muss zwingend mit der mitgelieferten Tasche (wasserfest) am Rollstuhl angebracht werden, hierzu empfiehlt sich der Rollstuhlrücken oder die Armlehne. Die Kabel zur Augensteuerung sind abnehmbar und sollten auch bei der Montage abnehmbar bleiben, damit das Pflegepersonal die Augensteuerung beim Transfer problemlos vom Rollstuhl demontieren kann.

14 Installation am Rollstuhl



- 1** Anschluss zum MyEcc Display (ggf. über USB-Hub).
- 2** Anschluss an den Rollstuhleingang (hier OMNI2).
- 3** MyEcc Pupil Prop Box samt Verkabelung in der Aufbewahrungstasche verstauen und am Rollstuhl befestigen.

15 Anforderung an den Elektrorollstuhl

Der Elektrorollstuhl ist mit einer der folgenden Powerelektroniken ausgestattet. Zusätzlich kann eine Schaltersteuerung erforderlich sein (nicht im Lieferumfang enthalten):

- **R-Net (Hersteller Curtiss-Wright Corporation) zzgl. OMNI1 oder OMNI2**
→ (mögliche Elektrorollstühle der Hersteller: Sunrise, Permobil, Meyra, SKS, Life&Mobility)
- **LiNX / DX2 (Hersteller Dynamic Control)**
→ (mögliche Elektrorollstühle des Herstellers: INVACARE)
- **Q-Logic 3**
→ (mögliche Rollstühle des Herstellers: Quantum Pride)

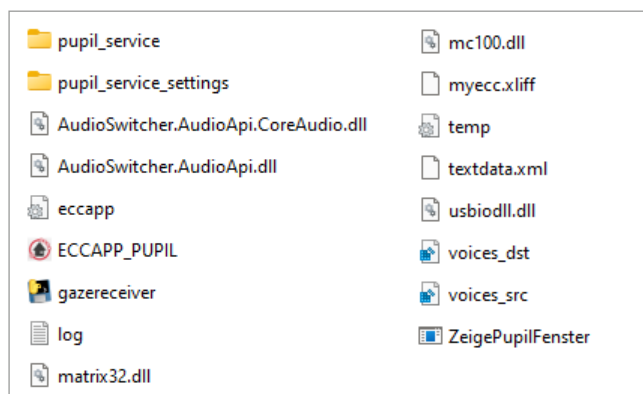
16 Programminstallation

Den Ordner MyEcc Pupil Prop mit Programm und Zusatzdateien auf PC/Tablet Harddisk kopieren (Quelle: USB-Stick HomeBrace). Der Speicherort auf der Harddisk kann frei gewählt werden (wir empfehlen C:/Programme). Erstellen Sie eine Verknüpfung der „ECCAPP_PUPIL.exe“ auf dem Desktop.

Achtung:

Das Programm aus Geschwindigkeitsgründen nicht direkt ab USB-Stick ausführen.

Folgende Dateien/Ordner müssen im Ausführungs-Ordner vorhanden sein:



Temporär wird zu Laufzeit des Programms ein File „log.txt“ erstellt. Dieser enthält eventuelle Fehlermeldungen und interne Informationen zum Programmablauf.

17 Programmstart



Betrieb:

Die App ist nur bei angeschlossener Steuerbox lauffähig.
Es muss immer erst die App gestartet werden, dann den Rollstuhl über das OMNI einschalten.

- Falls nicht, erscheint auf dem OMNI folgende Meldung:
→ OMNI Input Modul Fehler 09D0.

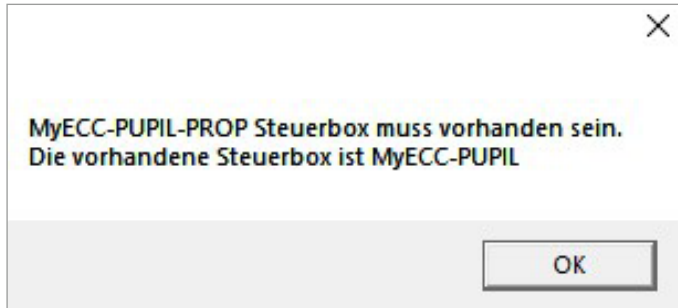
Programm „ECCAPP_PUPIL.exe“ ausführen.

Korrekte Aktionsliste beim Start:

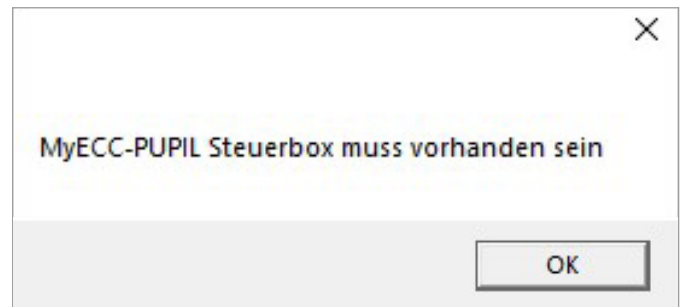
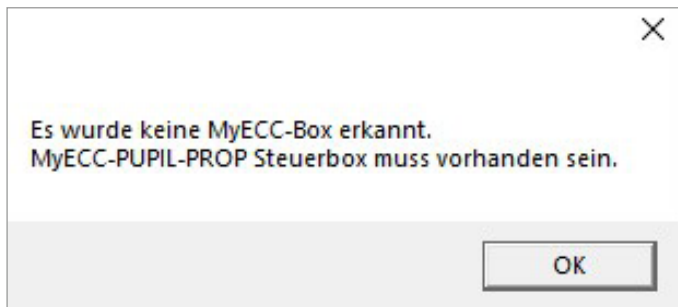
```
Start MyECC PUPIL Version 4.1.9.0 .....  
Languages loaded: DEU ENU ITA FRA  
Read INI-File...  
Pupil camera ID0 configured  
Init Timers...  
Read Textdata.xml...  
Init Speech...  
Selected Voice: Microsoft Katja (de-DE)  
Init Speech done.  
Check MyECC Box...  
Check USB Output Device...  
Stopping old gazereceiver processes...  
Stopping old PUPIL service processes...  
Starting gazereceiver...  
Wait for PUPIL processes to start...
```

- Nach erfolgreichem Start wechselt das Programm zunächst in den Kalibrationsmodus:
→ Neukalibrierung erforderlich, keine vorhandene Kalibration gefunden.
- Nach erfolgreichem Start wechselt das Programm direkt in den Fahrmodus:
→ Gespeicherte Kalibration bereits vorhanden.

Mögliche Fehlermeldungen bei Programmstart:



- Aktuelle Software auf Proportionalsteuerung eingestellt, Hardware allerdings auf Schaltersteuerung:
→ Software schließt sich und startet neu.



- Wenn keine Steuerbox erkannt wurde (wie in diesen 2 Fällen), wird folgendermaßen vorgegangen:
 1. Alle Kabelverbindungen überprüfen.
 2. Hinweis schließen.
 3. Software neustarten.

Mögliche Fehlermeldungen bei Programmbetrieb:



- Die rote Anzeige des Indikators signalisiert, dass keine Verbindung zur Steuerbox besteht:
→ Alle Kabelverbindungen überprüfen.



Ein grünes Leuchten des Indikators bestätigt die erfolgreiche Verbindung zur Steuerbox.

Kopfzeile:



- Bei Einfachklick (oder 1x Klick):
→ Programm schließt sich.
- Bei Doppelklick (oder 2x Klick):
→ Einstellungs-Menü öffnet sich.

Normalerweise lassen sich die Einstellungen der Software ganz einfach über einen Doppelklick öffnen. Diese sollten dem Anwender jedoch möglichst unzugänglich gemacht werden, da der Zugriff auf die Einstellungen nur HomeBraceGermany oder Fachhändlern gestattet ist.

Um diesen Zugang zu verweigern bzw. einzuschränken, kann man folgendermaßen vorgehen:

1. Die Datei „eccapp“ des Ordners MyEcc Pupil Prop öffnen.

Name	Änderungsdatum	Typ
pupil_service	03.06.2024 09:11	Dateiordner
pupil_service_settings	03.06.2024 09:11	Dateiordner
AudioSwitcher.AudioApi.CoreAudio.dll	24.01.2024 08:31	Anwendungserv
AudioSwitcher.AudioApi.dll	24.01.2024 08:31	Anwendungserv
calibration.ini	14.06.2024 10:57	Konfigurationse
eccapp.ini	14.06.2024 10:54	Konfigurationse
ECCAPP_PUPIL.exe	03.06.2024 09:12	Anwendung
gazereceiver.exe	24.01.2024 08:31	Anwendung
log.txt	14.06.2024 11:00	Textdokument
matrix32.dll	24.01.2024 08:31	Anwendungserv
mc100.dll	24.01.2024 08:31	Anwendungserv
myecc.xliff	08.04.2024 10:34	XLIFF-Datei
Rohfassung MyECC PUPIL 4.0 Anleitung...	24.01.2024 08:34	Adobe Acrobat-
temp.ini	14.06.2024 10:57	Konfigurationse

2. Den Wert von “DOUBLECLICKTO-SETUP” gleich 0 setzen (normalerweise Wert=1).

3. Datei „eccapp“ speichern und die Software neustarten.

```
*eccapp.ini - Editor
Datei Bearbeiten Format Ansicht Hilfe
# C: HomeBrace GmbH Schorndorf DE & Sägesser Engineering Dottikon CH

# matches with eccapp_pupil.exe version >= 4.0 21.08.2023
# new features:
# - voice training mode with eye blinking
# - Proportional Drive (Section [PROPORTIONALDRIVE])
# FUNCTION=10 for start mouse mode
# FUNCTION=11 for start voice mode

[PUPIL]
SAMPLES=6
REVERSE=0
CAMID=0
WAITFORDATA=10
FLIPFORBACK=0

[GENERAL]
SIZEX=1240
SIZEY=839
OFFSETX=240
OFFSETY=155
TIMECALIBRATION=10000
UNLOCKTIMEOUT=2000
UNLOCKBORDERDISTANCE=10
VERTICALUNLOCK=0
MIN_CALIBRATE_RANGE_X=30
MIN_CALIBRATE_RANGE_Y=18
SIMULATION=1
TIMEOUTZERODATA=850
LANGUAGE=DEU
DOUBLECLICKTOSETUP=0

[VOICEMODE]
VOICETRAINING=0
TRAININGSOUND=0
DIRECTTOVOICEMODE=0
SELECTEDVOICE=Microsoft Katja
SELECTEDVOICESPEED=-1
SECONDCOMMANDELAY=1500
BUTTON1_VOICE_Y_PERCENT=25
BUTTON2_VOICE_X_PERCENT=25
```

Einstell.

Alternativ: Bei gedrückter Strg/Ctrl-Taste wechselt die Schaltfläche auf „Einstell.“ zum Öffnen des Einstellungs-Menüs.



Um hier Änderungen vornehmen zu können, ist der Anschluss einer externen Tastatur notwendig.

18 Programmversion

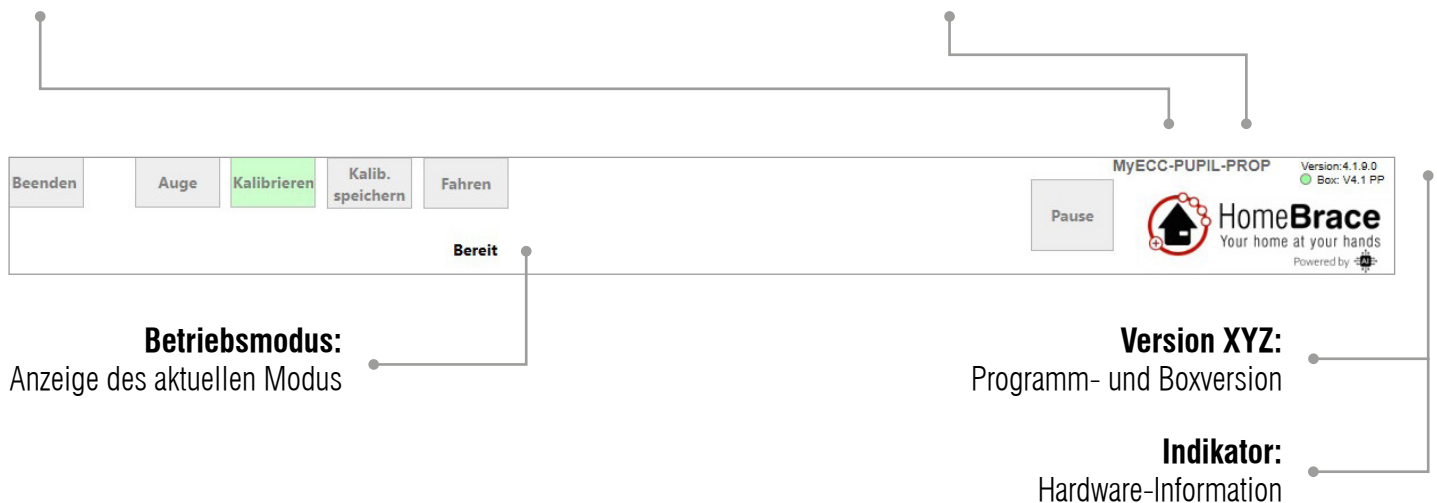
SOFTWARE

MyEcc Pupil:

Programmname mit Schaltersteuerung

MyEcc Pupil Prop:

Programmname mit Proportionalsteuerung



HARDWARE

Version der angeschlossenen MyEcc-Box sowie Version des Kopierschutz-Schlüssels:

- „S“ = MyEcc Standard
- „P“ = MyEcc Pupil
- „SP“ = MyEcc Standard Proportional
- „PP“ = MyEcc Pupil Proportional

Version: 4.1.9.0
● Box: V4.1 PP

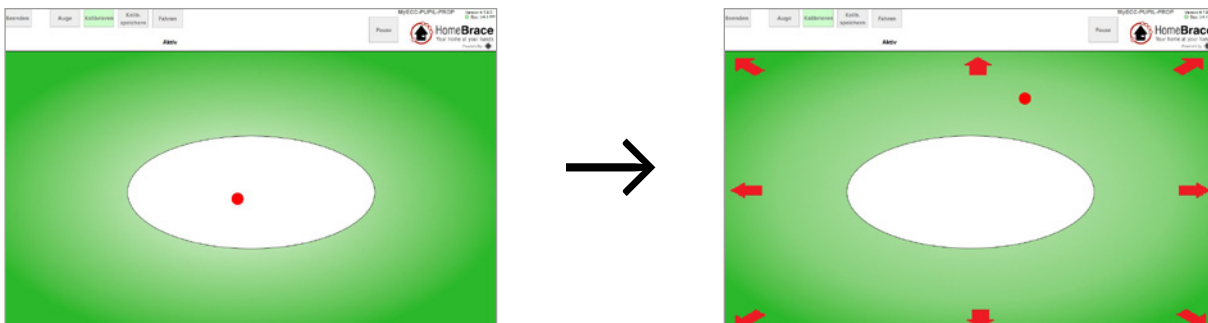
19 Einstellungen

19-01 Fahrmodus

- Entsperren des Fahrmodus:
→ Auge innerhalb der eingestellten Zeit links – rechts – links bewegen (resp. oben – unten – oben).

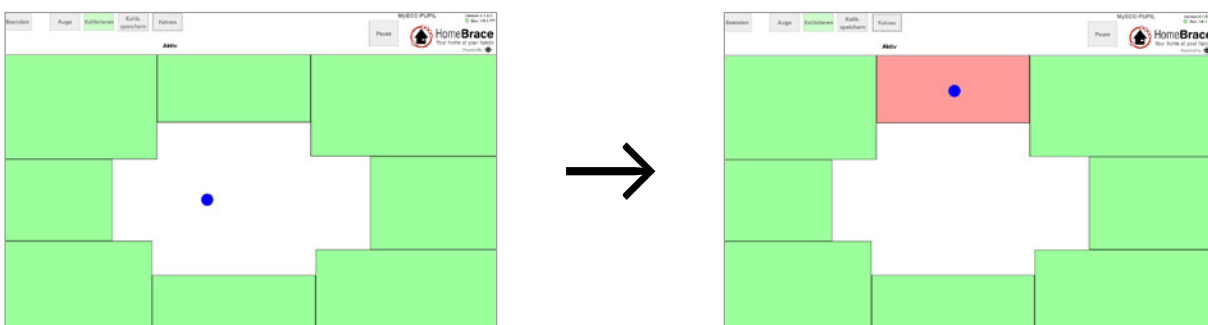
Die Entsperrung wird durch zwei einzelne aufsteigende Töne begleitet und durch zwei noch höhere aufsteigende Töne bestätigt. Die aktiven Felder werden grün eingefärbt.

Fahren im Proportional-Betrieb:



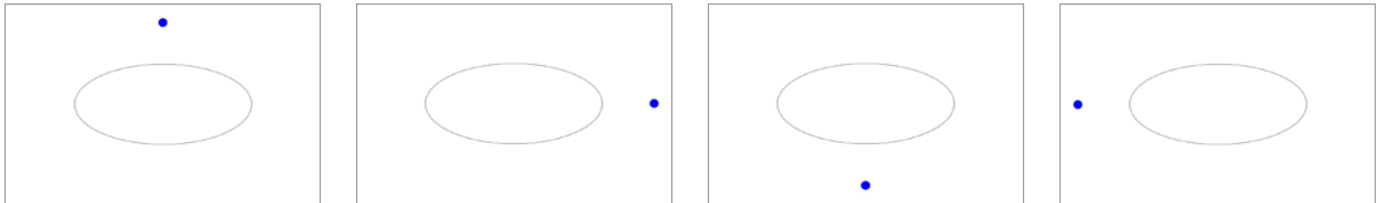
Sobald sich der Augenfokus außerhalb der Neutral-Ellipse bewegt, schaltet der Rollstuhl in den Fahrmodus. Die Fahrgeschwindigkeit nimmt zu, je weiter sich der Augenfokus vom neutralen Zentrum nach außen bewegt. Innerhalb der Ellipse ist Neutralstellung (Stillstand).

Fahren im Schalter-Betrieb:



Die Fahr-Relais werden geschaltet, sobald sich der Augenfokus auf die entsprechenden Felder bewegt. Das Mittelfeld ist Neutralstellung (Stillstand).

19-02 Schaltfunktionen auslösen



Die Schaltfunktionen können im Fahrmodus im inaktiven Zustand ausgelöst werden.

Je nach Rollstuhlkonfiguration können verschiedene Funktionen belegt sein. Als Standardeinstellung ist der obere Bereich für den „Mode“ vorgesehen. Somit kann der Nutzer über das Sondersteuerungs-Display sämtliche Funktionen des Rollstuhls bedienen.

Zum Beispiel: Der Fahrmodus ist deaktiviert, Schaltfunktion entsprechend auslösen. Aktiviert wird der Fahrmodus mit einem links – rechts – links Blick. Mit Blick von der Mitte nach oben oder nach unten kann über das Sondersteuerungs-Display die jeweilige Funktion des Rollstuhls angewählt werden und mit Blick nach links oder rechts wird diese Funktion ausgewählt.

Um wieder zurück in den Fahrmodus zu gelangen, muss die Steuerungsfunktion durch 1 Sekunde Augen schließen deaktiviert werden. Durch erneutes Auslösen der Schaltfunktion oben wechselt der Rollstuhl beispielsweise von der Sitzverstellung in den Fahrmodus.

Die Schalter werden am Rand des aktiven Bereichs ausgelöst:

Schalter 1: oben, Schalter 2: rechts, Schalter 3: unten, Schalter 4: links

Ausgelöst wird je nach Einstellung mit:

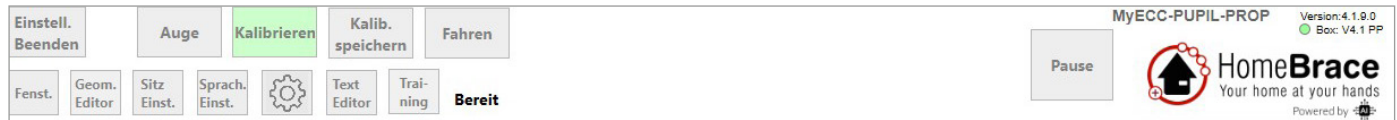
- Auge schließen ... warten (Einstellung 1)
- Auge schließen ... öffnen (Einstellung 2)
- Auge schließen ... öffnen ... schließen (Einstellung 3)

Die Auslösung wird durch Töne bestätigt:

- Ein tiefer Ton und eine Anzahl höherer Töne, die der Schalternummer entspricht.

Die Aktivierung der Sitzverstellung wird auf eine der vier Schalter gelegt (Dialog „Sitz Einstellungen“). Die Umschaltung in die Sitzverstellung wird durch die Sprachausgabe „Sitzverstellung“ bestätigt.

19-03 Einstellungsmenü



Einstell. Beenden

Schließt Programm.

Kalibrieren

Startet Brillen-Kalibration. Der Augenfokus muss mehrmals nach links und rechts sowie nach oben und unten über den physisch größtmöglichen Bereich bewegt werden. Sobald der Kontrollton höher wird und der Punkt auf grün wechselt, ist ein gültiger Bereich erfasst. Die Kalibration sollte jedoch noch einige Sekunden fortgesetzt werden. Sobald während der vorgegebenen Zeit nur noch gültige Positionswerte erfasst werden, wird die Kalibration automatisch abgeschlossen und das Programm wechselt in den Fahrmodus (inaktiv).

Hinweis: Bei der Kalibrierung ist es hilfreich, das Fenster des Auges parallel geöffnet zu lassen, um zu überprüfen, ob der Sensor die Pupille richtig erfasst. Achten Sie darauf, dass der kleine und große rote Kreis beim Blick nach links, rechts, hoch und runter stets den Kontakt zur Pupille halten.

Kalib. speichern

Die zuletzt durchgeführte Kalibration wird gespeichert (angezeigt durch grüne Einfärbung der Schaltfläche) **Kalibrieren**. Bei Programmstart wird die gespeicherte Kalibration angewendet und die Software wechselt direkt in den Fahrmodus (inaktiv). Dieses Verfahren wird nur empfohlen, falls die Brillenposition sich nicht verändert hat.

Fahren

Manuelle Aktivierung des Fahrmodus anstelle der Scharfschaltung links – rechts – links. Ein erneuter Klick wechselt zurück in den inaktiven Fahrmodus.

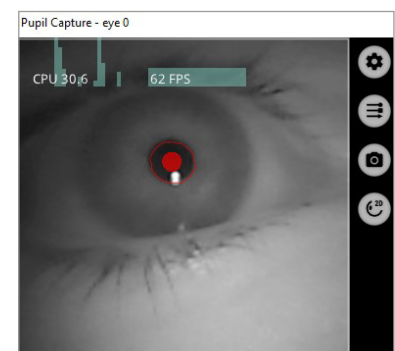
Pause

Pausiert Fahrmodus (Fahrfelder hellrot eingefärbt). Erneuter Klick kehrt zurück in den Fahrmodus.

Schaltflächen für Hilfsfenster

Auge

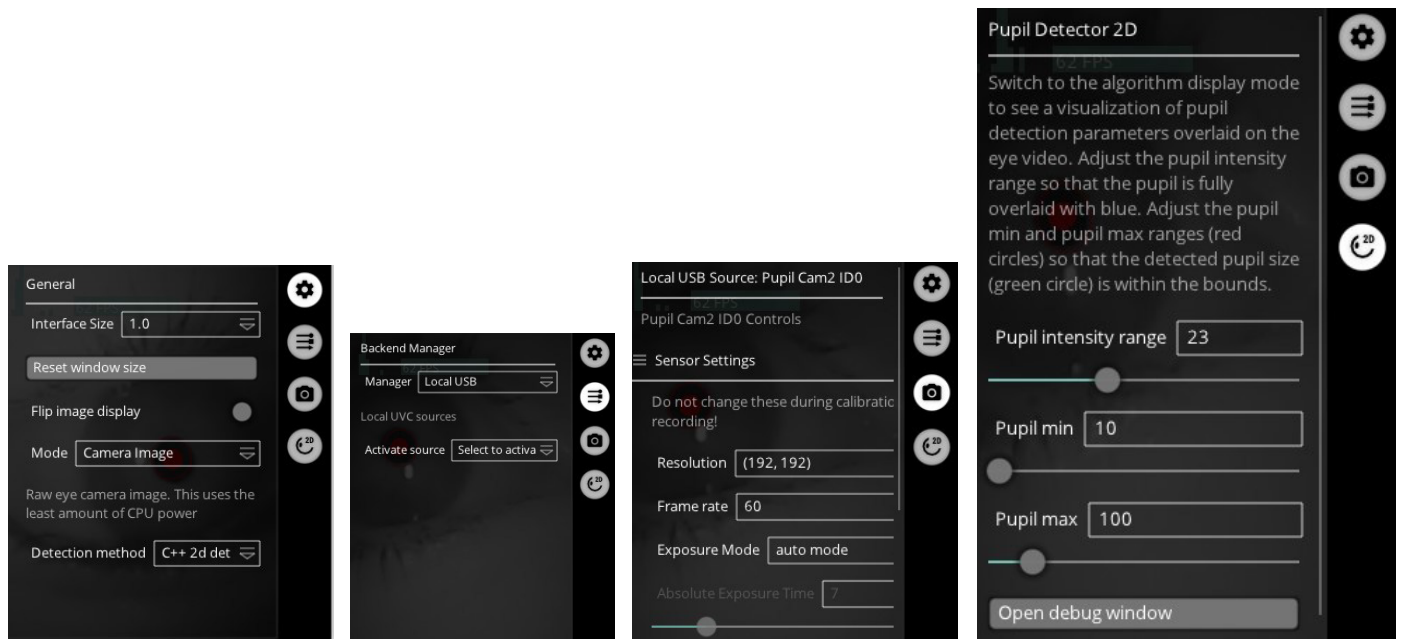
Zeigt bzw. versteckt das Fenster der Augenkamera. Dient der Kontrolle, ob das ganze Auge sichtbar ist und ob die Pupillenbewegungen korrekt erfasst werden (roter Kreis).



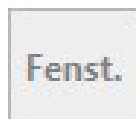
- Pupil-Einstellungen im Auge-Fenster:
→ Die Einstellungen sollten den Bildern entsprechen und nicht verändert werden.

Wichtig:

Diese Einstellungen müssen zwingend in der „Pupil-Service.exe“ vorgenommen werden, da sie sonst nicht abgespeichert werden. Nach Änderung muss das Fenster über die Taskleiste mit „X“ geschlossen werden, da sonst die Einstellungen nicht abgespeichert werden.



- General → Bitte behalten Sie die Einstellungen bei.
- Backend Manager → Bitte behalten Sie die Einstellungen bei.
- Local USB Source → Bitte behalten Sie die Einstellungen bei. Die korrekten Einstellungen sind 60 HZ und Auto Mode.
- Pupil Detector 2D → Über den Schieber „Pupil intensity range“ verändert sich die Intensität der Pupillenerkennung.



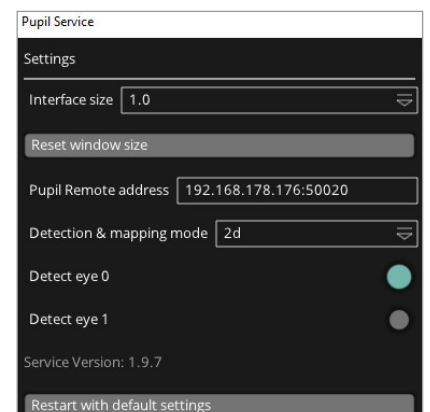
Zeigt/Versteckt folgende Fenster: „gazereceiver.exe“ und „Pupil-Service“.

Wahlweise für die Steuerung:

- Detect eye 0 – rechtes Auge
- Detect eye 1 – linkes Auge

Einstellungen im Pupil-Service-Fenster:

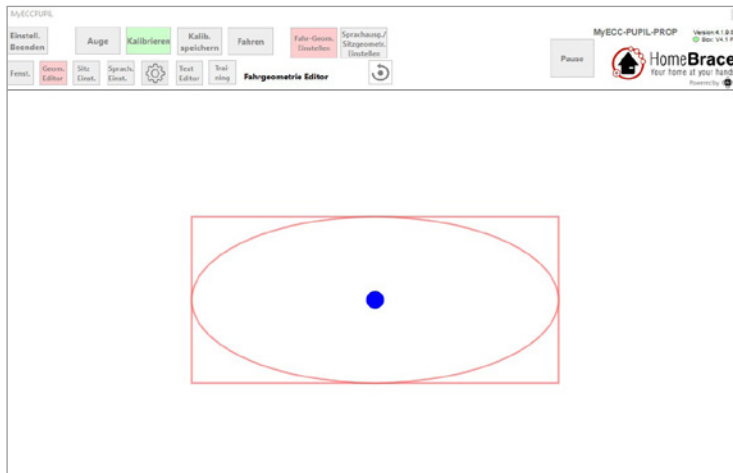
Die Einstellungen sollten dem Bild entsprechen und nicht verändert werden.



19-04 Fahrgeometrie-Einstellung für Proportional-Betrieb

Geom.
Editor

Fahr-Geom.
Einstellen



Die Ellipse kann durch Ziehen am roten Rechteck verändert und verschoben werden.
Dies verändert den inaktiven Bereich im Fahrmodus (Stillstand-Bereich).

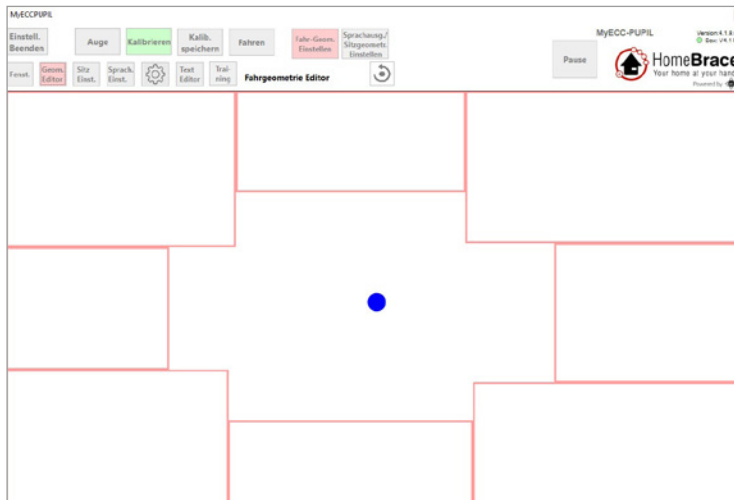


Zurücksetzen der Ellipse auf Werkseinstellungen.

19-05 Fahrgeometrie-Einstellung für Schalter-Betrieb

Geom.
Editor

Fahr-Geom.
Einstellen




Größe und Position der Felder können an den roten Umrandungen mit der Maus verändert werden.



Zurücksetzen der Felder auf Werkseinstellungen.

19-06 Geometrie-Einstellung für Sprachausgabe und Sitzverstellung

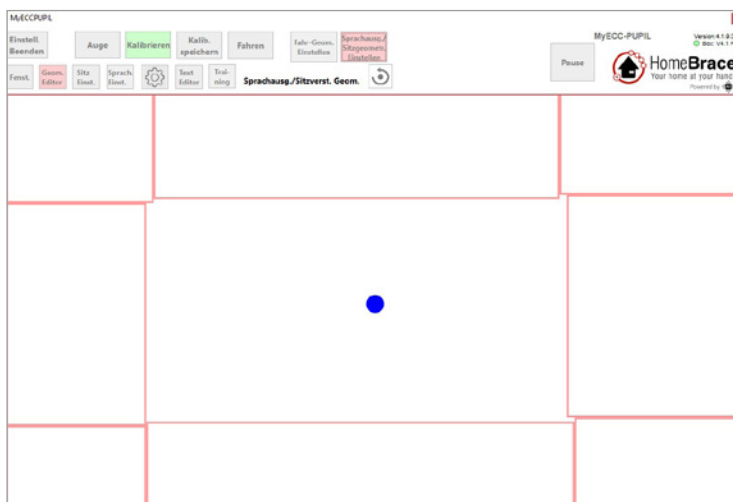
 Die Möglichkeiten der Sprachausgabe und Sitzverstellung werden je nach Bedarf des Nutzers angepasst und von den zuständigen Technikern vorgenommen.

Keine Sprachausgabe/Sitzverstellung möglich, überspringen Sie dieses Kapitel (Geometrie-Einstellung für Sprachausgabe und Sitzverstellung)

19-06-01 Sprachausgabe

Geom.
Editor

Sprachausg./
Sitzgeometr.
Einstellen.



Wichtig:

Die Sprachausgabe ist bei der Auslieferung deaktiviert und wird nur auf Anfrage installiert.

Nach der Installation erhalten Sie eine separate Bedienungsanleitung zur Verwendung.

Größe und Position der Felder können an den roten Umrandungen mit der Maus verändert werden.

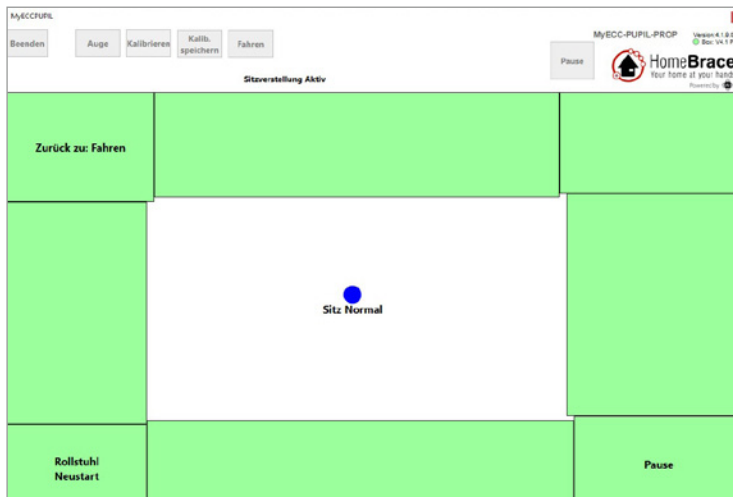


Zurücksetzen der Felder auf Werkseinstellungen.

19-06-02 Sitzverstellung

Geom.
Editor

Sprachausg./
Sitzgeometr.
Einstellen



Wichtig:

Der Wechsel in die Sitzverstellung erfolgt über eine der vier Schaltfunktionen (programmierbar).

Schaltflächen links/rechts:

Umschalten der Sitzverstellungs-Schritte (gemäß Rollstuhl-Programmierung).

Schaltfläche Mitte | Sitzhöhe:

Anzeige des aktuellen Sitzverstell-Schritts. Dieser Text wird mit Sprachausgabe wiedergegeben.

Schaltflächen unten/oben:

Sitz verstellen.

Schaltfläche oben links | Zurück zu Fahren:

Zurück zum Fahrmodus.

Schaltfläche unten links | Rollstuhl Neustart:

Rollstuhl Aus- und wieder Einschalten (optionale Funktion). Diese Funktion dient u.a. dazu, die Sitzverstellung zwischen Rollstuhlsteuerung und MyEcc Pupil Prop zu synchronisieren, falls die beiden Steuerungen unterschiedliche Verstellungen anzeigen sollten.

Schaltfläche unten rechts | Pause → Pause beenden:

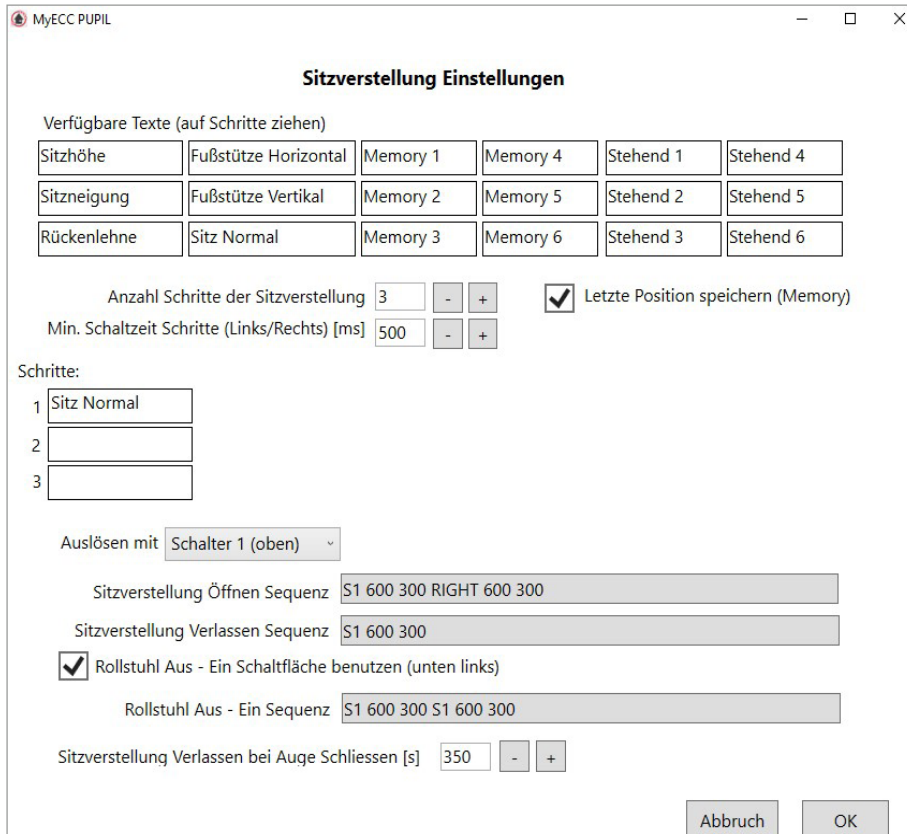
Pause/Play für Sitzverstellung.

19-07 Sitzverstellung Einstellungen

**Sitz
Einst.**

Wichtig:

Bei Auslieferung deaktiviert – Auslösen mit ... (keine Auslösung).



Verfügbare Texte (auf Schritte ziehen):

Vordefinierte Texte für die Sprachausgabe in der Sitzverstellung. Die Texte können mit „Drag-Drop“ auf die Schritte heruntergezogen werden.

Anzahl Schritte der Sitzverstellung:

Die mit der Rollstuhlprogrammierung übereinstimmende Anzahl der Einstellungsmöglichkeiten der Sitzverstellung. Eingabe einer Zahl oder verstellen mit „+“ oder „-“. Werte von 1 bis 16 möglich.

Letzte Position speichern: Die Auswahl ist abhängig vom Verhalten der Rollstuhlsteuerung.

Fall 1 (Check nicht gesetzt): Die Rollstuhlsteuerung geht beim Anwählen der Sitzverstellung immer auf eine initiale, festgelegte Einstellung (z.B. Sitzhöhe). Dann muss die letzte Position nicht gespeichert werden.

Fall 2 (Check gesetzt): Die Rollstuhlsteuerung geht beim Anwählen der Sitzverstellung immer auf die zuletzt verwendete Einstellung. In diesem Fall muss das Programm die letzte Position speichern. **Hinweis:** Falls Rollstuhlsteuerung und MyEcc Pupil Prop unterschiedliche Sitzverstellungen anzeigen, ist die Synchronisation zwischen beiden verschoben.

Dies kann mit Aus- und wieder Einschalten des Rollstuhls behoben und synchronisiert werden. Dazu dient diese optional in der Sitzverstellung vorhandenen Funktion.

Minimale Schaltzeit Schritte (Links/Rechts) [ms]:

Die Rollstuhlsteuerung erfordert eine Minimalzeit, damit die Umschaltung der Einstellschritte sauber funktioniert. Wert in Millisekunden.

Schritte:

Darstellung der programmierten Schritte. Die gewünschten Texte werden entweder direkt in die Felder geschrieben oder von „verfügbare Texte“ auf „Schritte“ per „Drag – Drop“ (Anpacken – Verschieben) mit der Maus oder mit dem Finger auf Touch-Tablet verschoben.

Nach dem Verändern eines Texts in einem Schritt wird zur Kontrolle die Textausgabe aktiviert.

Auslösen mit:

Auswahl:

Keine Auslösung
Schalter 1 (oben)
Schalter 2 (rechts)
Schalter 3 (unten)
Schalter 4 (links)

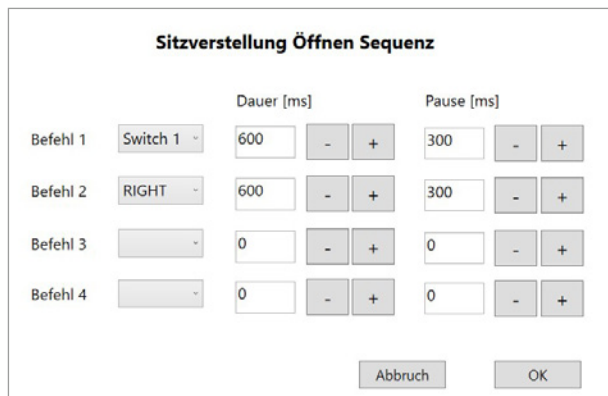
Hier wird der Schalter für die Umschaltung von Fahrmodus in die Sitzverstellung bestimmt. Wenn die Sitzverstellung nicht benutzt wird, schalten Sie diese auf „Keine Auslösung“.

Folgender Text erscheint: **Sitzverstellung nicht aktiv.**

Sitzverstellung Öffnen Sequenz:

Bestimmen der zum Umschalten des Rollstuhls auf Sitzverstellung notwendigen Befehlsfolge. Dies ist von der Programmierung des Rollstuhls abhängig.

Klick auf das Werte-Feld öffnet den Eingabedialog:



		Dauer [ms]			Pause [ms]		
Befehl 1	Switch 1	600	-	+	300	-	+
Befehl 2	RIGHT	600	-	+	300	-	+
Befehl 3		0	-	+	0	-	+
Befehl 4		0	-	+	0	-	+

Abbruch OK

Auswahl:

Switch 1
Switch 2
Switch 3
Switch 4
RIGHT
LEFT
UP
DOWN

Bis zu 4 Befehle in Folge können bestimmt werden:

1. Auswahl der Schaltfunktion (Switch 1 - 4 oder Funktionen links – rechts – oben – unten)
2. Dauer [ms]: Einschaltzeit der gewählten Funktion
3. Pause [ms]: Nachfolgende Pausenzeit

Beispiel: S2 620 280 RIGHT 602 300

S2 620 280:

- Schalter 2 wird für 620 Millisekunden ausgelöst.
- Pause von 280 Millisekunden.

RIGHT 602 300:

- „Rechts“ Befehl wird während 602 Millisekunden ausgelöst.
- Anschließend Pause von 300 Millisekunden.

Eingabe Bestätigen mit „OK“.

Sitzverstellung Verlassen Sequenz:

Bestimmen der zum Umschalten des Rollstuhls von Sitzverstellung zurück zu Fahrmodus notwendigen Befehlsfolge. Klick auf das Werte-Feld öffnet den Eingabedialog (wie oben).

Rollstuhl Aus - Ein Schaltfläche benutzen (unten links)

Bestimmt ob die Rollstuhl Aus – Ein – Funktion benutzt und aktiviert wird.

Rollstuhl Aus – Ein Sequenz:

Bestimmen der Befehlsfolge zum Aus- und Einschalten des Rollstuhls. Klick auf das Werte-Feld öffnet den Eingabedialog (wie oben).

Sitzverstellung verlassen bei Auge Schliessen [s]:

Alternativ zur Schaltfläche „Zurück zu Fahren“ kann die Sitzverstellung durch längeres Schliessen des Auges verlassen werden. Minimalzeit in Sekunden.

Alternativ können Sie die Sitzeinstellungen über das Sondersteuerungs-Display wie folgt aufrufen:

- Schauen Sie nach oben. Schließen Sie die Augen. Warten Sie, bis der Hinweiston erklingt. Öffnen Sie die Augen.
- Beachten Sie die Anzeigen im Sondersteuerungs-Display:
Verwenden Sie den Blick nach oben, unten, rechts und links, um im Sondersteuerungs-Display zu navigieren.
- Sitzeinstellungen finden:
Navigieren Sie zu den Sitzeinstellungen und wählen Sie diese aus.

Um wieder in den Fahrmodus zu gelangen, schauen Sie nach oben, schließen Sie die Augen bis der Hinweiston erklingt, Augen öffnen und Sie befinden sich im Fahrmodus.

20 Sicherheitshinweise

Bei einem Ausfall der MyEcc Pupil Prop Steuerung kann der Rollstuhl mit Hilfe der originalen Rollstuhlsteuerung weiterhin bewegt werden. Dazu den kompletten Rollstuhl ausschalten und über die eigentliche Rollstuhlsteuerung wieder einschalten. HomeBraceGermany ist sofort über den Ausfall zu informieren und nach Beendigung der Fahrt darf die MyEcc Pupil Prop Steuerung erst nach einer Reparatur wieder betrieben werden.

Jede ausgeführte Aktion kann durch das Schließen der Augen **SOFORT** gestoppt werden (Fahrfunktionen, Sitzverstellungen, Steuerungen von Zubehörteilen). Ein Ausschalten des Rollstuhls führt auch zu einem sofortigen **STOPP** der ausgeführten Aktion.



Es ist dringend erforderlich, vor Verwendung die Sicherheitsfunktionen der MyEcc Pupil Prop sorgfältig zu überprüfen.

Folgende Überwachungsmechanismen sind aktiv und werden kontinuierlich überwacht. Diese führen bei einer Fehlfunktion unverzüglich zum sofortigen **STOPP** des Rollstuhls:

- Kamerakontakt zum Auge
- Lauffähigkeit der Augensteuerung
- Überwachung des Windows Betriebssystems
- Verbindung von der Augensteuerung zur MyEcc Pupil Prop
- Kabel-/ Steckverbindung von der Augensteuerung zur MyEcc Pupil Prop

Zur Absicherung beziehungsweise Vermeidung von Quetsch-, Stoß-, Scher- und Einzugstellen sind geeignete Maßnahmen zu treffen. Hierbei sind insbesondere die folgenden Punkte zu prüfen und zu überwachen:

- STOPP-Funktion der Software beim Schließen der Augen (die Software muss sich zwingend selbst deaktivieren)
- Geschwindigkeiten
- Einstellparameter zu möglichen Sitzpositionen

21 Sicherheitsfunktionen

Wenn die Augen-Kamera-Software während bestimmter Zeit (FOCUSTIMEOUT) keine neuen Augen-Maus-Koordinaten mehr sendet (Augenfokus verloren oder andere Probleme der Augenkamera, Tablett-PC-Überlastung), werden alle Fahrbefehle oder Verstellfunktionen **SOFORT** gestoppt.

Wenn die Applikation aus irgendwelchen Gründen (Windows-Probleme, Programmabsturz, etc.) keine Aktivierungsimpulse an die Relais in der Steuerungsbox sendet, werden alle Relais **SOFORT** ausgeschaltet und damit die Fahrt oder die aktive Verstellung gestoppt.

22 Kombination mit Fremdprodukten

Bei Kombinationen mit Fremdfabrikaten übernimmt HomeBraceGermany weder Haftung noch Gewährleistung für mögliche Schäden oder Funktionsstörungen. Für alle Reparaturen oder Erweiterungen sind ausschließlich Originalteile von HomeBraceGermany zu verwenden, um die ordnungsgemäße Funktion und Sicherheit der Produkte zu gewährleisten.



Bei Kombinationen mit Fremdfabrikaten übernimmt die HomeBraceGermany GmbH keine Haftung oder Gewährleistung.

23 Künstliche Intelligenz (KI)

Unser künstliches Intelligenzmodul ist ab Softwareversion 4.19 und Hardwareversion 4.1 voll funktionsfähig. Sollte eines der Module nicht verfügbar sein, ist die KI automatisch abgeschaltet.



Die Integration von KI-basierter Technologie bietet eine präzise Steuerung des Elektrorollstuhls und schafft eine neue Dimension an Mobilität und Unabhängigkeit.

KI gestützte Erfassung der Pupille:

Man muss keine „Nullposition“ anfahren, um eine sichere Erkennung zu starten. Die Software sucht sich ihr Ziel selbstständig, erkennt und nutzt dieses.

Sicherheitsabschaltung:

Die Software lernt anhand der Bewegungsabläufe des Nutzers, den korrekt kalibrierten Sichtbereich zu erfassen und auszuwerten. Somit sind eventuelle Fehlinterpretationen ausgeschlossen. Krämpfe, Spastiken, Husten oder andere mögliche Störungen werden somit sicher vom üblichen Bewegungsmuster ausmaskiert.

Maschinelles Lernen:

Durch kontinuierliches Lernen und regelmäßige Updates kann sich die MyEcc Pupil Prop ständig verbessern und an neue Bedürfnisse und Herausforderungen anpassen.

Barrierefreiheit:

Die Technologie öffnet neue Möglichkeiten für Menschen mit verschiedenen Arten von Beeinträchtigungen und trägt zur Inklusion bei.

Vielfältige Einsatzmöglichkeiten:

Neben der Steuerung des Rollstuhls kann die KI-basierte Augensteuerung auch zur Bedienung anderer Geräte wie Computer, Kommunikationssysteme, Roboterarme und sogar Haushaltsgeräte genutzt werden.

Integration mit anderen Technologien:

Die KI-basierte MyEcc Pupil Prop kann leicht in Smart-Home-Systeme und andere assistive Technologien integriert werden. Damit kann eine umfassendere Unterstützung und Kontrolle geboten werden.

Schnellere Reaktionszeit:

Die KI-basierte MyEcc Pupil Prop kann sehr schnell auf Befehle reagieren, was insbesondere in Notfallsituationen von Vorteil sein kann.

Erhöhte Unabhängigkeit:

Nutzer, die aufgrund ihrer Einschränkungen auf Hilfe angewiesen sind, können durch die KI-basierte Augensteuerung eine größere Unabhängigkeit und Autonomie erlangen.

Anpassungsfähigkeit und Personalisierung:

Die KI-basierte MyEcc Pupil Prop kann das Verhalten der Augenbewegungen eines individuellen Nutzers lernen und sich daran anpassen. Durch dieses Lernen wird die Steuerung im Laufe der Zeit immer besser auf die Bedürfnisse des Nutzers abgestimmt.

Benutzerfreundlichkeit:

Durch die intuitive Steuerung über Augenbewegungen können auch Personen mit schwersten körperlichen Einschränkungen den Rollstuhl leicht und sicher bedienen, ohne physisch Tasten oder Schalter verwenden zu müssen.

24 Pflege und Wartung

Vor jeder Inbetriebnahme sind die Kabelwege sowie der Zustand der Kabel (fester Sitz, keine Knickstellen, keine Defekte) zu überprüfen. Sollten Defekte oder Ähnliches festgestellt werden, so darf das System nicht in Betrieb genommen werden. HomeBraceGermany ist unverzüglich über den Defekt zu informieren.



Die Komponenten haben keine wartungsfähigen Teile.
Die Hardware darf nicht geöffnet werden.

Jährlich sollten alle Komponenten auf Unversehrtheit überprüft werden:

- Schraubverbindungen auf festen Sitz kontrollieren.
- Verdeckt verlegte Kabel auf mögliche Beschädigungen überprüfen bzw. vor Beschädigungen schützen.

Wir empfehlen eine regelmäßige Reinigung und Desinfektion mit einem zur Verwendung im Haushalt vorgesehenen Desinfektions- und Reinigungsmittel (www.rki.de). Die Reinigung sollte nur mit einem Wischtuch erfolgen. Wischen Sie alle Außenflächen ab und lassen Sie diese von selbst trocknen.



Zur Reparatur und Erweiterung sind ausschließlich Originalteile der HomeBraceGermany zu verwenden.

25 Softwareupdate

Die Software bedarf keines Updates, da zum Zeitpunkt der Auslieferung stets die aktuell finale Version auf dem System vorhanden ist, sodass keine zusätzlichen Aktualisierungen erforderlich sind.

Sollte es zu Komplikationen innerhalb der Software kommen, so wird der Nutzer sowie der Fachhandel automatisch durch HomeBraceGermany informiert. Ein Update wird dann nur durch HomeBraceGermany durchgeführt.



Durch einen nicht autorisierten Eingriff, wie z.B. Eingriffe in die Hard-/Software, erlischt jeglicher Anspruch auf Gewährleistung.

26 Entsorgung

Entsorgung der MyEcc Pupil Prop:

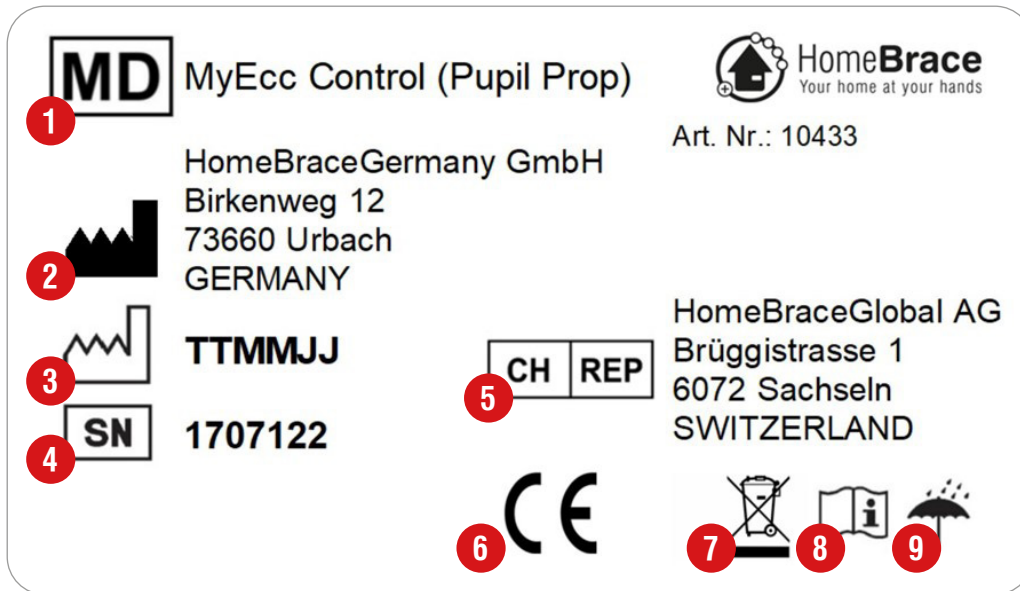
Die MyEcc Pupil Prop besteht aus Wertstoffen, die nicht in den Hausmüll gehören und der Wiederverwertung zugeführt werden sollten. Aus diesem Grund sind die Verbraucher nach dem in Deutschland geltenden Elektrogesezt („Gesetz über das Inverkehrbringen, die Rücknahme und die umweltverträgliche Entsorgung von Elektro- und Elektronikgeräten“) verpflichtet, für eine ordnungsgemäße und vom Hausmüll getrennte Entsorgung Sorge zu tragen. Bitte geben Sie daher die MyEcc Pupil Prop bei einem Wertstoffhof oder einer entsprechenden Sammelstelle ab und tragen Sie damit zum Schutz von Klima und Umwelt bei.



27 Lebenserwartung

Unter sachgemäßer Nutzung und aufgrund der Bauteile sowie der Konstruktion ist die MyEcc Pupil Prop für eine Nutzungsdauer von 5 bis 8 Jahren konzipiert.

28 Typenschild



- 1 Medizinprodukt
- 2 Hersteller
- 3 Produktionsdatum (TTMMJJ)
- 4 Seriennummer
- 5 Schweizer Bevollmächtigter
- 6 CE-Kennzeichnung
- 7 Entsorgung der MyEcc Pupil Prop
- 8 Gebrauchsanweisung beachten
- 9 Vor Feuchtigkeit schützen

29 Technische Daten

Betriebs-/Lagerumgebung:

- Maximale Umgebungstemperatur während des Betriebs: 0°C (32°F) bis 55°C (131°F)
- Maximale Luftfeuchtigkeit während des Betriebs: 0% - 85% relative Feuchtigkeit
- Maximale Umgebungstemperatur während einer Lagerung: -20°C (-4°F) bis 75°C (167°F)
- Maximale Luftfeuchtigkeit während einer Lagerung: 5% - 85% relative Feuchtigkeit
- MyEcc Pupil Prop ist Spritzwasser geschützt (IP 22)

Strombedarf:

USB 3.0 Stecker Verbindung 5VDC (100mA)

Gewicht/Maße:

MyEcc Pupil Prop

0,325 kg

120 × 95 × 50 mm (Länge × Breite × Tiefe)

Betriebssystem:

(ohne Prozessor) ATMEL ARM Softwareversion V2.0

Betriebssystem:

(ohne Prozessor) ATMEL ARM Softwareversion V4.04

Benötigtes Betriebssystem auf dem Display:

Mind. Windows 10 oder neuer, ab Softwareversion V3.2 (ECCAPP-PUPIL.exe) oder höher

30 Netzwerksicherheit

Die MyEcc Pupil Prop verfügt über keinen externen Zugang, um das System zu verändern. Hinweise zur Systemsicherheit der anderen Komponenten sind aus den Handbüchern der Hersteller zu entnehmen (Kamerasystem, Display, Rollstuhl).

Es dürfen keine fremden Datenträger an das System angeschlossen werden.

31 Stand der Technik

Die Produkte von HomeBraceGermany sind nach dem aktuellen Stand der Technik konstruiert und realisiert. Die Sicherheit und eingehaltenen Normen sind durch das Anbringen der CE-Kennzeichnung bestätigt.

Die Konformitätserklärung kann bei HomeBraceGermany kostenlos angefordert werden.

32 Restrisiken

Folgende Restrisiken sind bei dem Betrieb der MyEcc Pupil Prop zu berücksichtigen. Im Rahmen der Risikoanalyse sind diese erkannt und werden durch HomeBraceGermany so akzeptiert. Eine vollständige Verhinderung dieser benannten Risiken ist durch HomeBraceGermany nicht möglich.

Risiko: Überfahren von kritischen Stellen vorwärts/rückwärts (Treppenabgängen, Rampen, Gefällen, Kanten).

Ursache: Nutzer kann den Fahrweg ggf. nicht einsehen.

Folge: Verunglücken mit dem Rollstuhl (schwerwiegende Verletzungen, Tod).

Kontrollmaßnahme: Nutzer oder Begleitperson achten auf den Weg/die Umgebung.

Empfohlene Maßnahme: Notstopp am Rollstuhl (ggf. fernbedienbar).

Risiko: Kollision mit anderen Personen.

Ursache: Nutzer kann das Hindernis nicht erkennen.

Folge: Personenschäden.

Kontrollmaßnahme: Nutzer oder Begleitperson achten auf den Weg/die Umgebung.

Empfohlene Maßnahme: Notstopp am Rollstuhl (ggf. fernbedienbar).

Risiko: Ein Stecker löst sich beim Fahren/Sitzverstellen.

Ursache: Der Sitz der Verkabelung wurde vor Fahrtantritt nicht überprüft.

Folge: Rollstuhl bleibt stehen, keine Sitzverstellungen mehr über die MyEcc Pupil Prop möglich (Rollstuhl steht in einem Gefahrenbereich, ungünstige Sitzposition, Nutzer bekommt schlecht Luft).

Kontrollmaßnahme: lt. Anleitung vor der Nutzung alle Kabelverbindungen prüfen.

Empfohlene Maßnahme: Den Rollstuhl mit der eigentlichen Steuerung aus dem Gefahrenbereich bringen, die Sitzposition mit Hilfe der Rollstuhlsteuerung verbessern.

Risiko: Die Stromversorgung für die MyEcc Pupil Prop fällt unter 5V.

Ursache: Kabeldefekt, Batterien nicht geladen.

Folge: Rollstuhl bleibt stehen, keine Sitzverstellungen mehr über die MyEcc Pupil Prop möglich (Rollstuhl steht in einem Gefahrenbereich, ungünstige Sitzposition, Nutzer bekommt schlecht Luft).

Kontrollmaßnahme: Vor Fahrtantritt den aktuellen Ladezustand des Rollstuhls ermitteln und ggf. erst aufladen.

Empfohlene Maßnahme: Rollstuhl lässt sich ggf. noch mit der Originalsteuerung fahren und aus dem Gefahrenbereich bringen. Die Sitzposition lässt sich mit der Originalsteuerung verbessern.

33 FAQ / Häufig auftkommende Fragen

Das Display reagiert nicht oder ist schwarz. Was ist zu tun?

- Stellen Sie sicher, dass alle Kabelverbindungen zwischen dem Display und der Steuerungseinheit fest sowie korrekt eingesteckt sind.
- Starten Sie das Display neu, indem Sie es für einige Sekunden ausschalten und dann wieder einschalten.
- Überprüfen Sie, ob der Akku geladen ist.
- Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Hersteller Ihres Displaygerätes.

Die Augensteuerung funktioniert nicht bzw. reagiert ungenau. Wo liegt das Problem?

- Bei Änderung der Sitzposition. Kalibrieren Sie die Augensteuerung neu.
- Stellen Sie sicher, ob die Pupillenbewegungen korrekt erfasst werden und der Sensor das Auge richtig erkennt.
- Überprüfen Sie die Umgebung auf mögliche Lichtquellen oder Reflexionen.
- Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an den Hersteller Ihrer Augensteuerung.

Der Rollstuhl fährt plötzlich bei Sonneneinstrahlung nicht mehr. Was ist zu beachten?

- Stellen Sie sicher, dass die folgenden Einstellungen in der Pupil-Service vorgenommen wurden:
Frame Rate 60 | Auto Modus

Die Software der MyEcc Pupil Prop reagiert zwar, doch der Rollstuhl fährt nicht los. Woran liegt das?

- Überprüfen Sie die Verkabelung.
- Verwenden Sie die Originalkabel.
- Überprüfen Sie, ob die Steuerbox korrekt angeschlossen ist und die LED (A) leuchtet.
(Im Propmodus: A und B leuchten).
- Wählen sie beim Anschließen der MyEcc Pupil Prop den passenden Port an der Steuerbox aus.
- Wurde das passende Fahrprofil am Rollstuhl ausgewählt.
- Software auf Prop eingestellt, Hardware (V1/V2/V3) allerdings nur Schaltersteuerung.
- Software startet automatisch neu und passt sich der Hardware an.
- **Fehlermeldung: OMNI Input Modul Fehler 09D0.**
Starten Sie erst die Software der MyEcc Pupil Prop und schalten Sie dann den Rollstuhl über das OMNI-Display an.



Wenn das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich an unseren technischen Support.

34 Fehlermeldungen

- **File „eccapp.ini“ fehlerhaft oder nicht gefunden.**
→ Beim Starten des Programms ist das Ini-File nicht lesbar.
- **Es wurde keine MyEcc-Box erkannt. MyEcc Pupil oder MyEcc Pupil Prop Steuerbox muss vorhanden sein.**
→ Beim Starten des Programms keine Box erkannt. Software konfiguriert im Schaltermodus. Check mit USBDeview.
- **Es wurde keine MyEcc-Box erkannt. MyEcc Pupil Prop Steuerbox muss vorhanden sein.**
→ Beim Starten des Programms keine Box erkannt. Software konfiguriert im Porportional-Modus. Check mit USBDeview.
- **MyEcc Pupil Prop Steuerbox muss vorhanden sein. Die vorhandene Steuerbox ist MyEcc Pupil.**
→ Beim Starten des Programms im Porportional-Modus mit einer Box ohne «Prop» (z.B. Box Version 2).
- **„gazereceiver.exe“ kann nicht gestartet werden.**
→ Das Hilfsprogramm „gazereceiver.exe“ konnte nicht gestartet werden. Installation prüfen.
- **MyEcc: USB GPIO-Device nicht gefunden.**
→ Meldung erscheint, wenn die Schnittstelle zur Schaltersteuerung Box Version 2.0 nicht gefunden wird. Vermutlich defekte Box.
- **MyEcc: Serielle Schnittstelle der Steuerbox nicht gefunden.**
→ Meldung erscheint, wenn eine Box vorhanden ist, aber die Schnittstelle für Steuerung nicht gefunden wird. Box Version 4.x. Vermutlich defekte Box.
- **Fehler beim Lesen der Datei „Textdata.xml“.**
→ Die Datei mit den Sprachübersetzungen ist nicht vorhanden.
- **Languages File „myecc.xliff“ not found.
Error Loading Languages File „myecc.xliff“ not found.**
→ Die Datei mit den Sprachübersetzungen ist fehlerhaft oder nicht vorhanden.

35 Kontakt

HomeBraceGermany GmbH

Geschäftsführer: Thomas Rosner

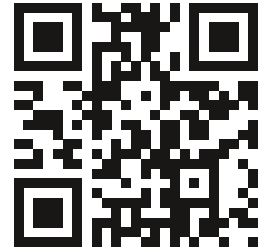
Post- und Lieferanschrift

Stuttgarter Str. 11
73614 Schorndorf

Firmensitz und Rechnungsadresse

Birkenweg 12 | 73660 Urbach
+49 7181 20741-0 | info@homebrace.com

www.homebrace.com



Ausgabe Deutsch 03/2024 (Passend zu Software Version 4.17)

© HomeBraceGermany GmbH

Alle Rechte vorbehalten. Ohne schriftliche Zustimmung des Herausgebers darf dieses Handbuch auch nicht auszugsweise in irgendeiner Form reproduziert werden oder unter Verwendung elektronischer, mechanischer oder chemischer Verfahren vervielfältigt oder verarbeitet werden.

Es ist möglich, dass das vorliegende Handbuch noch drucktechnische Mängel oder Druckfehler aufweist. Die Angaben in diesem Handbuch werden jedoch regelmäßig überprüft und Korrekturen in der nächsten Ausgabe vorgenommen. Für Fehler technischer oder drucktechnischer Art und ihre Folgen übernehmen wir keine Haftung.

Alle Warenzeichen und Schutzrechte werden anerkannt.

Printed in Germany.

Änderungen im Sinne des technischen Fortschritts können ohne Vorankündigung vorgenommen werden.



