## $\longrightarrow$ PARAMOUNT BED

取扱説明書

## NN－2000 スマートハンドル 保語書付

## まえがき

このたびは，スマートハンドル（以下，ハンドル）をお買い上げいただき，まことにありがとうございました。 この「取扱説明書」にはハンドルを安全にお使いいただくための注意事項と取付方法などを記載しています。
－ハンドルをご使用になる前に，必ずこの「取扱説明書」およびベッド本体の「取扱説明書」をよくお読 みいただき，正しく安全な取扱方法を理解してください。
「取扱説明書」はハンドルと一緒に専用保管袋に入れ，停電時やベッドの故障などの緊急時に，すぐに取 り出せる場所に保管してください。

- お買い上げの製品は，改良などにより，この「取扱説明書」の内容と一部異なる場合があります。
- 動作範囲•寸法•角度•質量などの数値の記載がある場合，その数値には多少の誤差が含まれます。特別なものを除きこの「取扱説明書」では，表示を見やすくするため，約・およそといった言葉を省略しております。
ご不明な点がありましたら，お買い上げの販売店または直接弊社までお問い合せください。


## 使用目的

このハンドルは，災害などによる停電時・ベッドの故障（※1）などの緊急時やコンセントのない場所で，弊社電動べッドの背ボトム・膝ボトムのあげ・さげ，高さのさげ操作を行うことを目的に作られています（※2）。 ※ 1）故障内容によっては，ハンドルによる操作ができない場合があります。
※ 2）上記以外の目的で使用しないでください。

## タ部の々称 と部品の確認

ハンドルグリップ収納時


使用時


専用保管袋×1


## ［ラベルについて］

－ハンドルを使用する方に，特に注意していただきたい項目をラベルにしてハ ンドル本体の両面に貼つてあります。傷つけたり，はがしたりしないでくだ さい。

## 適合品

適合するベッドは以下の通りです。
－楽匠Sシリーズ（KQ－9＊＊＊）
－KRシリーズ（KR－8＊＊＊1＊）
－楽匠シリーズ（KQ－8＊＊＊＊）
－KR＋シリーズ（KR－8＊＊＊3＊）

- 楽匠Zシリーズ（KQ－7＊＊＊）
- 介護用ベッド（KQ－51300 2010年5月以降製造分）
－KQ－60000シリーズ（KQ－6＊＊＊＊）
※上記以外の製品については，直接弊社までお問い合せください。


## コントロールボックスおよびアクチュエーターの接続位置

ベッドのコントロールボックスは下図の位置に搭載されています。ベッドの機種により，コントロールボックス の取付けの向きや位置，アクチュエーターケーブルの接続位置が異なります。

## ．注 意

アクチュエーターケーブルを抜いたり差したりする際は，下図によりアクチュエー
ターケーブルの位置・マークバンドの色・コントロールボックスのシールの色を確認してください。誤って接続すると，ベッドの意図せぬ部位が誤動作したり，故障したりするおそれがあります。


ベッドはハンドルが接続しやすい位置に配置してください。ベッドの位置によりハンドルの接続が困難 となり，使用できない場合があります。


※ベッドのイラストは楽匠Sシリーズ 3モーター仕様（2モーター：「足」なし，1モーター：「高さ・足」なし）

## ■楽匠Zシリーズ・KQ－60000 シリーズの場合


※ベッドのイラストは楽匠Zシリーズ晋・ひゼ・高タイプ（背•高タイプ：「足」なし，背タイプ：「高さ（頭側）•高さ（足側）•足」なし）

■介護用ベッド（KQ－51300）の場合

－アクチュエーターケーブルのマークバンドの色とコン トロールボックスの色はベッドによって異なります。右表を参照してください。
ママークバンドやシールの位置は，本取扱説明書の「ハンドルの取付けかた」をご覧ください。（5．6 ページ参照）

|  |  | 頭 |  | 高さ |  | 足 |
| :--- | :---: | :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
|  |  | 足側 |  |  |  |  |
| 楽匠Zシリーズ | 青 | 緑 | 白 |  |  |  |
| KQ－60000シリーズ | 緑 | 自 |  | 黄 |  |  |
| その他 | 青 |  |  |  |  |  |

## ハンドルの取付けかた

ハンドル操作で，背ボトム・膝ボトムのあげ・さげと高さのさげが操作できます。高さのあげは操作で きません。

|  | 手元が暗い場合は，明かり（懐中電灯など）を使用して作業環境を整えてください。 アクチュエーターケーブルとハンドルのコネクターを誤って接続すると，意図せぬ ベッドの動作によりけがをしたり，ハンドルが破損したりするおそれがあります。 <br> －アクチュエーターケーブルを取外す際は，1度に複数を取外さないでください。 ハンドルやコントロールボックスと誤って接続すると，ベッドの意図せぬ部位 が動作したり，故障したりするおそれがあります。 <br> ハハンドルの操作部位を変更する際は，操作している部位のアクチュエーターケー ブルをコントロールボックスに接続したあと，操作したい部位のアクチュエー ターケーブルを取外してください。コントロールボックスの誤った部位に接続す ると，ベッドの意図せぬ部位が動作したり，故障したりするおそれがあります。 |
| :---: | :---: |

## 1．アクチュエーターケーブルの取外し

ベッドの電源プラグをコンセントから抜いてください。
2 アクチュエーターケーブルのコネクターに手が届く位置から手を入れ，操作したい部位のアクチュエーターケー ブルのコネクターキャップを反時計回りに回して，コントロールボックスの差込部からコネクターを引き抜い てください。

アクチュエーターの配線については，本取扱説明書の 2 ページに記載されている「コントロールボッ クスおよびアクチュエーターの接続位置」を参照してください。
＜楽匠S シリーズ・楽匠シリーズ・KRシリーズ・KR＋シシアーズの場合＞


## ハンドルの取付けかた

＜楽匠Zシリーズ・KQ－60000 シリーズの場合＞


識別プラグは取外さないでください（楽匠Zシリーズ偝高タイプのみ）
＜介護用ベッド（KQ－51300）の場合＞


6

## ハンドルの取付けかた

## 2．ハンドルとアクチュエーターケーブルの接続

©ハンドルのケーブルバンドを外してください。
2 コントロールボックスから引き抜いたアクチュエーターケーブルのコネクターにハンドルのコネクターをガイド に沿って差込んでください。
＜楽匠Sシリーズ・楽匠シリーズ・KR隼シシリーズの場合＞
アクチュエーターケーブルのコネクターの凸部（小）とハンドルのコネクターの凸部が，同じ向きになるよう に合わせてください。
＜楽匠Zシリーズ・KR シリーズ・KQ－60000 シリーズ・介護用ベッド（KQ－51300）の場合＞ アクチュエーターケーブルのコネクターの凸部とハンドルのコネクターの凸部が，対角の向きになるように合 わせてください。


〈楽匠Zシリーズ・KRシリーズ・KQ－60000シリーズ・介蒦用ベッド（KQ－51300）＞


## 3．ハンドルグリップの組立てかた

## ．注 意 <br> ハンドルグリップを組立てるときは，ハンドル本体とハンドルグリップの間に手 や指をはさまないように注意してください。はさまれてけがをするおそれがあり ます。



取外した軸キャップは紛失しないように保管してください。

## 使いかた

＜ベッドの動作方向とハンドルグリップの回転方向＞

※1）2 モーターは「足」なし。1 モーターは「高さ・足」なし。
楽匠Zシリーズは背•高タイプは「足」なし。背タイプは「高さ（頭側）•高さ（足側）•足」なし。 ※2）高さのあげは操作できません。
※3）ハンドルグリップ側から見た回転方向。
－ハンドルグリップを回転させる速度が遅いと，ベッドが動作しない場合があります。回転速度の目安は，1秒間に2回転（※4）です。
※4）ベッドの動き出しは最も電力を消費するため，1秒間に 2 回転の回転速度ではベッドが動かな い場合があります。ベッドが動かない場合は，動き出しのみ回転速度を速くしてください。
－ベッド動作には空走（※5）があり，ハンドルグリップを回してもすぐにベッドが動作しない場合が あります。
※5）ベッドは動作せず，アクチュエーターのみが動いている状態です。しばらくハンドルグリップ を回し続けてください。
－あげ動作をする場合，使用者体重は80kg（マットレスやオプションなどの付帯物を含まず）以下を目安としてください。80kgを超えるとハンドルグリップが重くなり，操作が困難となります。

## ハンドルの取外しかた

## 侷 <br> ベッドの電源プラグが抜けていることを確認してください。

|  | 手元が暗い場合は，明かり（懐中電灯など）を使用して作業環境を整えてくだ さい。アクチュエーターケーブルとコントロールボックスを誤って接続すると， ベッドが誤動作したり，故障したりするおそれがあります。 <br> －ハンドルグリップは，正しく収納してください。正しく収納されていないとハ ンドルグリップが落下してゆかを傷つけたり，ハンドルが破損•変形したりす るおそれがあります。 <br> ハンドルグリップを収納するときは，ハンドル本体とハンドルグリップの間に手や指をはさまないように注意してください。はさまれてけがをするおそれが あります。 |
| :---: | :---: |

## 1．ハンドルグリップの収納


（1）グリップ部を矢印（1） の方向に引張りなが ら，矢印（2）の方向に倒してください。

2 ハンドルグリップを矢印方向に取外してくだ さい。

3ハンドルグリップの突起とハンドルの取付穴が合うように，「カ チッ」と音がするまで矢印方向にはめ込ん でください。

4 ハンドル本体の軸に軸キャップを取付けて ください。

## 2．ハンドルの取外し



アクチュエーターケーブルのコネクターからハンドルのコネク ターを引き抜いてください。
2 ハンドルのケーブルはケーブルバンドで束ねてください。

準いケーブルの束ねかたは，本取扱説明書の1ページに記載されている「各部の名称と部品の確認」のくハ ンドルグリップ収納時＞を参照してください。 －ハンドルの保管方法は，本取扱説明書の13ページに記載されている＜保管について＞を参照してくださ い。

## ハンドルの取外しかた

## 3．アクチュエーターケーブルとコントロールボックスの接続

アクチュエーターケーブルのコネクターをガイドに沿ってコントロールボックスに差込んでください。
＜楽匠S シリーズ・楽匠シリーズ・KR＋5スシリーズ・介護用ベッド（KQ－51300）の場合＞ アクチュエーターケーブルのコネクターの凸部（小）を真上にしてコントロールボックスに差込んでください。
＜楽匠Zシリーズ・KR シリーズ・KQ－60000 シリーズの場合＞
アクチュエーターケーブルのコネクターの凸部を真下にしてコントロールボックスに差込んでください。


2コネクターキャップを「カチッ」と音がするまで時計回りに回してください。

時計回りに回す
（「カチッ」と音がするまで）


アクチュエーターの配線については，本取扱説明書の 2 ページに記載されている「コントロールボッ クスおよびアクチュエーターの接続位置」を参照してください。
－各部位のさげ動作時に，ハンドルを回しすぎた状態でベッドの電源を入れ，ベッド操作を行うとエ ラー（H4 表示，または電源ランプが早い点滅）が発生することがありますが，故障ではありません。 その場合は，もう一度ハンドルをつなぎ，あげ方向にハンドルをしばらく（5回転ほど）回してください。

アクチュエーターケーブルとコントロールボックスの接続後は，ケーブルが正しく配線されていることを確認してください。誤った配線をすると断線や破損のおそ れがあります。

## 故障かな？と思ったら

故障でない場合がありますので，修理を依頼される前にもう一度，以下の項目をチェックしてく ださい。
－チェック・処置をしても正常に動作しない場合は，ただちにハンドルの使用を中止し，販売店ま たはパラテクノコールセンター（15ページ参照）まで修理をご依頼ください。

| 状態（症状） | チェック | 処置 | $\begin{gathered} \text { 参照 } \\ \hline \end{gathered}$ |
| :---: | :---: | :---: | :---: |
| ハンドルグリップを回しても， ベッドが動作しない | ハンドルグリップの回転速度が遅く ありませんか？ | ハンドルグリップの回転速度を速くし てください（1秒間に2回転以上）。 | 9 |
|  | しばらくハンドルグリップを回し続 けると動作しますか？ | アクチュエーターには空走があり，しば らくハンドルグリップを回し続けると ベッドが動き出します。 | 9 |
|  | 動作させたい部位が，べッドの動作範囲外に達していませんか？ | ハンドルグリップを逆方向に回転させ， ベッドの動作範囲内に戻して使用して ください。 | $8 \cdot 9$ |
|  | ハンドルとアクチュエーターケーブ <br> ルが正しく接続されていますか？ | ハンドルとアクチュエーターケーブル <br> を正しく接続してください。 | 5～7 |
| ハンドル操作が重い | ベッド上の使用者体重が80kg以上 ではありませんか？ | 背ボトム・膝ボトムのあげ動作は，使用者体重が 80 kg を超えるとハンドル操作 が重くなり，困難となります。 | 9 |
| 操作したい部位と異なる部位 が動作する | 操作したい部位と異なる部位のアク チュエーターケーブルにハンドルを接続していませんか？ | 操作したい部位のアクチュエーター ケーブルにハンドルを接続してくださ い。 | 5～7 |
| ハンドル使用後に電動動作を行 うと膝ボトムが下までさがらない （楽匠Zシリーズのみ） | ベッドが傾斜状態になっていません か？ | ラクリアモーションでベッドを水平の状態に戻してください。 | － |

## 仕様

| 品 名 | スマートハンドル |  |  |  |
| :---: | :---: | :---: | :---: | :---: |
| 品 番 | NN－2000 |  |  |  |
| 寸法（cm） | 収納時： $6 \times 8 \times 20$ <br> 使用時： $18 \times 7 \times 20$ |  |  |  |
| ケーブル長さ | 有効長さ 2 m |  |  |  |
| 製品質量 | 1 kg |  |  |  |
| 適合品 | - 楽匠Sシリーズ（KQ－9＊＊＊） <br> - 楽匠シリーズ（KQ－8＊＊＊＊） <br> - 楽匠Zシリーズ（KQ－7＊＊＊） <br> －KRシリーズ（KR－8＊＊＊1＊） <br> －KR＋シリーズ（KR－8＊＊＊3＊） <br> －KQ－60000シリーズ（KQ－6＊＊＊＊） <br> －介護用ベッド（KQ－51300 2010年5月以降製造分） |  |  |  |
| 回転数\％ | $\begin{gathered} \text { 楽匠Sシリーズ } \\ \text { [3モーター] } \end{gathered}$ |  | あげ | 頭：5回転／度足：3回転／度 |
|  | $\begin{aligned} & \text { 楽匠シリーズ } \\ & \text { [3モーター】 } \end{aligned}$ | $\begin{array}{cc} \text { さげ } & \text { 頭: } 1 \text { 回転 } / \text { 度 } \\ \text { 足: } 1 \text { 回転 } / \text { 度 } \\ \text { 高さ: } 9 \text { 回転 } / \mathrm{cm} \end{array}$ | あげ | 頭：7回転／度足：5回転／度 |
|  | $\begin{aligned} & \text { 楽匠Zシリーズ } \\ & \text { (KQ-7***) } \\ & \text { 業・ひだ商タイプ } \end{aligned}$ |  | あげ | 頭：3回転／度 <br> 足：3回転／度 |
|  | $\begin{gathered} \text { KRシリーズ } \\ (\mathrm{KR}-8 * * * 1 *) \\ {[3 \text { モータ-1 }} \end{gathered}$ | さげ 頭：2回転／度 <br> 足：3回転／度 <br> 高さ：6回転 $/ \mathrm{cm}$ | あげ | 頭：6回転／度 <br> 足：4回転／度 |
|  | $\begin{gathered} \text { KR+テジアリーズ } \\ \text { (KR-8***3*) } \\ \text { [3モーター】 } \\ \hline \end{gathered}$ | さげ 頭：2回転／度 <br> 足：2回転／度 <br> 高さ：7回転／cm | あげ | 頭：4回転／度足：2回転／度 |
|  | $\begin{gathered} \mathrm{KQ}-60000 \text { シリーズ } \\ (\mathrm{KQ}-6 * * * *) \\ \text { [3モーター】 } \end{gathered}$ | $\begin{aligned} & \text { さげ } \text { 頭: } 2 \text { 回転 } / \text { 度 } \\ & \text { 足: } 2 \text { 転 } / \text { 度 } \\ & \text { 高さ: } 7 \text { 回転 } / \mathrm{cm} \end{aligned}$ | あげ | 頭：3回転／度 <br> 足：2回転／度 |
|  | 介護用ベッド <br> （KQ－51300） <br> 【1 モーター】 | さげ 頭： 2 回転／度 | あげ | 頭：7 回転／度 |

※ 1 秒間に 2 回転でフルストローク動作させた場合の平均（使用者体重60kgの場合）。
下記使用条件により，回転数が変化します。

- 使用者体重
- ボトムの角度・ベッドの高さ
- 背膝連動動作をする場合，しない場合
- マットレスやオプションなどの付帯物の荷重

