

Q TRU BALANCE[®] 4

GUIDA PER LA CONFIGURAZIONE



QUANTUM[®]

PROVIDING GREATER INDEPENDENCE

 **AVVERTENZA!**

L'impostazione iniziale di questo prodotto deve essere eseguita da un rivenditore Quantum Rehab o da un tecnico qualificato, che dovrà osservare tutte le procedure descritte nel presente manuale.

È richiesto il supporto del torace con le funzioni di inclinazione anteriore. L'omissione di una selezione di supporto per il torace richiede al fornitore di facilitare i supporti per il torace aftermarket che meglio si adattano alle esigenze del consumatore.

I simboli riportati di seguito vengono utilizzati nel presente manuale e sulla carrozzina per identificare avvertenze et informazioni importanti. È molto importante leggerli e comprenderli completamente.

 **AVVERTENZA**

Indica una condizione/situazione potenzialmente pericolosa. La mancata osservanza delle procedure previste può provocare lesioni alle persone, danni ai componenti o malfunzionamento. Sul prodotto, questa icona è rappresentata da un simbolo nero in un triangolo giallo con bordo nero.

 **OBBLIGATORIO!**

Queste azioni devono essere eseguite come descritto. La mancata esecuzione delle procedure obbligatorie può provocare lesioni alle persone e/o danni alle apparecchiature. Sul prodotto, questa icona è rappresentata da un simbolo bianco in un punto blu con bordo bianco.

 **PROIBITO!**

Queste azioni sono proibite. Non devono mai essere eseguite e per nessun motivo. L'esecuzione di un'azione proibita può causare lesioni personali e/o danni alle apparecchiature. Sul prodotto, questa icona è rappresentata da un simbolo nero con un cerchio rosso e una riga rossa.

Progetto di impiego

L'uso previsto di questo dispositivo Pride Mobility Products è fornire assistenza alla mobilità a persone con difficoltà motorie che hanno la capacità di utilizzare una carrozzina elettrica per la mobilità motorizzata in un ambiente interno/esterno.

Utilizzo su prescrizione (valido solo per Stati Uniti)

I nostri prodotti per la mobilità e i loro componenti sono disponibili per la vendita al dettaglio ("da banco") o con prescrizione medica. Quando prescritto, si applica la seguente affermazione.

 **AVVERTENZA**

ATTENZIONE! La legge federale limita la vendita di questo dispositivo a o su ordine di un medico o altro personale certificato autorizzato dalla legge dello Stato (solo USA) o della regione in cui questo personale pratica l'uso o l'ordine di utilizzo del dispositivo.

NOTA: Il presente manuale per l'utente è redatto sulla base delle ultime specifiche tecniche e sulle informazioni del prodotto, disponibili al momento della pubblicazione. Pride si riserva il diritto di apportare modifiche qualora fossero necessarie. Qualsiasi modifica apportata ai nostri prodotti può generare lievi differenze tra le illustrazioni e le spiegazioni contenute nel presente manuale ed il prodotto acquistato. La versione più recente del presente manuale è disponibile sul nostro sito w

NOTA: Questo prodotto è conforme alle normative e prescrizioni WEEE, RoHS e REACH.

NOTA: Questo prodotto soddisfa la classificazione IPX4 (IEC 60529).

NOTA: Il controller Q-Logic 3 o Q-Logic 3e e i suoi componenti non sono realizzati con lattice di gomma naturale. Consultare il produttore in merito a eventuali accessori post-vendita.

Sommario

Linee guida sulla configurazione.....	5
Nuovi parametri	6
Memoria 1 - 4.....	7
Programmazione	
Carrozzina elettronica fuori dall'imballo.....	8
Compensazione del peso.....	8
Pedane per inibire il pavimento.....	8
Basculamento anteriore e posizione di trasferimento.....	9
Programmazione memoria.....	10

INFORMATIVA RIGUARDANTE ALCUNI COMPONENTI INCORPORATI DA PRODUTTORI DI TERZE PARTI NELLE CARROZZINE ELETTRONICHE FINITE: Quando basi elettriche, sistemi di seduta o altri componenti sono incorporati in una carrozzina elettronica finita prodotta o assemblata da terze parti, tale terza parte è responsabile di garantire la sicurezza, funzionalità e conformità legale della carrozzina elettronica finita. Non rilasciamo alcuna dichiarazione in merito alla sicurezza, funzionalità o conformità legale della carrozzina elettronica finita o dei suoi componenti fabbricati da terzi. Mentre facciamo ogni sforzo per garantire che i nostri componenti siano distribuiti in modo responsabile, i produttori, i distributori e i consumatori devono ricordare che le carrozzine elettriche finite devono essere conformi a una varietà di standard e requisiti governativi per la sicurezza e la funzionalità.

Se è necessario modificare fisicamente una carrozzina, o anche aggiungere componenti di terze parti, per soddisfare le esigenze mediche dell'utilizzatore, è opportuno eseguire una valutazione del rischio in conformità con ISO 14971, come delineato nella versione preliminare ISO_7176.

Le modifiche alle carrozzine elettriche che possono influenzare la conformità e la valutazione del rischio includono ma non sono limitate a: spostamento delle staffe del punto di fissaggio; modifica dell'altezza dello schienale; modifica della profondità della seduta; aggiunta di supporti posturali secondari che non sono saldamente attaccati alla carrozzina; aggiunta di componenti con bordi affilati (cioè bordi con raggio inferiore a 2 mm); o qualsiasi modifica che comprometta l'integrità strutturale del telaio della carrozzina.

NOTA: Sono presenti altre avvertenze identificate e spiegate nella *Sicurezza dell'Utente* che è inclusa nella carrozzina elettronica. Si prega di familiarizzare con tutte le avvertenze e le informazioni sulla sicurezza che si trovano nella *Guida alla sicurezza dell'utente* e di fare riferimento spesso a questa risorsa.

NOTA: Fare riferimento alle *Istruzioni di funzionamento base di QLogic 3 o Q-Logic 3e* e alla *Guida alla sicurezza dell'utente* incluse con la carrozzina elettronica prima di apportare qualsiasi modifica ai parametri pre-programmati della centralina.

AVVERTENZA!

Un rivenditore autorizzato o un tecnico qualificato deve eseguire la configurazione iniziale di questa carrozzina e deve eseguire tutte le procedure in questo manuale.

Allacciare sempre la cintura di posizionamento quando si utilizza la carrozzina elettrica.

NOTA: L'utente finale deve seguire le sequenze appropriate per attivare il dispositivo di input desiderato.

Guida all'installazione di Quantum TRU Balance® 4

Il sistema di posizionamento elettrico TRU Balance 4 richiederà ulteriore programmazione e configurazione da parte di un professionista qualificato prima dell'uso. Sono disponibili diverse nuove opzioni di programmazione che DEVONO essere impostate al momento della consegna. È importante che questi vengano completati insieme all'installazione dei blocchi per ginocchia Stealth e della barra toracica se la carrozzina elettrica è stata configurata con essi.

AVVERTENZA!

Leggere il manuale d'uso del prodotto e tutte le informazioni supplementari nella loro interezza prima di usare la carrozzina.

ATTENZIONE!



LEGGERE

RICICLAGGIO E SMALTIMENTO

Il cartone può essere riciclato. Smaltire la schiuma in conformità con le ordinanze statali o locali.

LEGGERE PRIMA DI DISIMBALLARE

Visibili perdite o danneggiamenti

Al ricevimento di questa spedizione, se qualsiasi prova di perdita o danno viene rivelata attraverso un'ispezione visiva, deve essere annotata sulla bolla di trasporto e firmata dall'agente del vettore. In caso contrario, il vettore potrebbe rifiutarsi di onorare la richiesta di perdita o danno. Il vettore ti fornirà i moduli necessari per presentare il reclamo.

Perdita o danni non visibili

Quando la perdita del danno non è evidente fino a quando l'unità non viene disimballata, è necessaria una richiesta di risarcimento per perdita o danno occulto. Quando si scopre un danno, fare una dichiarazione scritta al vettore per l'ispezione. Tale richiesta deve essere effettuata entro 48 ore dalla consegna. Conservare tutti i cartoni e i riempitivi per l'ispezione. Il vettore fornirà il rapporto di ispezione e i moduli necessari per presentare una richiesta di risarcimento per danno o perdita nascosta, poiché tale danno o perdita è responsabilità del vettore.

AVVERTENZE Prima della prova/utilizzo

AVVERTENZA!

Il sostegno di carichi o la posizione in piedi deve essere confermata da un medico o da un esperto clinico per la prevenzione di fratture quando si sostiene il peso attraverso gli arti inferiori in questa posizione.

Conoscere la presenza di dolore o tono/spasticità in tutto il corpo del cliente che potrebbe aumentare quando si cambia posizione.

Essere attenti e monitorare qualsiasi cambiamento significativo nella pressione sanguigna che potrebbe contribuire a uno svenimento del cliente. Il monitoraggio della pressione sanguigna è raccomandato durante l'utilizzo iniziale.

Fissare adeguatamente tutti i componenti di sicurezza per prevenire la perdita di equilibrio o cambiamenti di posizione indesiderati aggiungendo, controllando o fissando quanto segue: fascia toracica, barra toracica, blocchi per le ginocchia, guide laterali o per l'anca, posizionamento dei piedi, ecc.

NON stringere la cintura pelvica del cliente una volta in inclinazione anteriore. Ciò eviterà di essere troppo stretti dopo essere tornati a una posizione precedente.

Conoscere eventuali lesioni cutanee presenti (lesioni da pressione) che possono essere influenzate dalla modifica degli angoli del sistema di seduta. Valutare anche una volta in posizione definitiva per una corretta distribuzione della pressione tra i componenti del sedile per evitare qualsiasi pressione eccessiva in qualsiasi area.

Non appropriato per l'inclinazione anteriore in caso di intervento chirurgico recente del lembo cutaneo a meno che non sia stato autorizzato dal medico.

Controllare tutte le linee e i tubi dei dispositivi medici del cliente e il posizionamento. Esempi: ventilatore, sondino di alimentazione, pulsossimetro, ossigeno, tubo della sacca del catetere.

Linee guida sulla CONFIGURAZIONE:

Posizionamento blocco ginocchia prima del basculamento anteriore:

1. Appena sotto la rotula.
2. Profondità: almeno 1 mano tra il cuscinetto e il cliente (1"- 1,5" di spazio).
3. Assicurarsi che gli arti inferiori siano in allineamento neutro con supporti aggiuntivi secondo necessità (guide per cosce o ginocchia per prevenire l'abduzione).
4. Il blocco del ginocchio non deve essere rimosso quando si è in posizione di inclinazione anteriore.

Barra del torace:

AVVERTENZA!

Il supporto del torace è necessario con le funzioni di inclinazione anteriore. Se si omette una selezione di supporto toracico, il fornitore deve agevolare il mercato post-vendita dei supporti toracici che meglio si adattano alle esigenze dei consumatori.

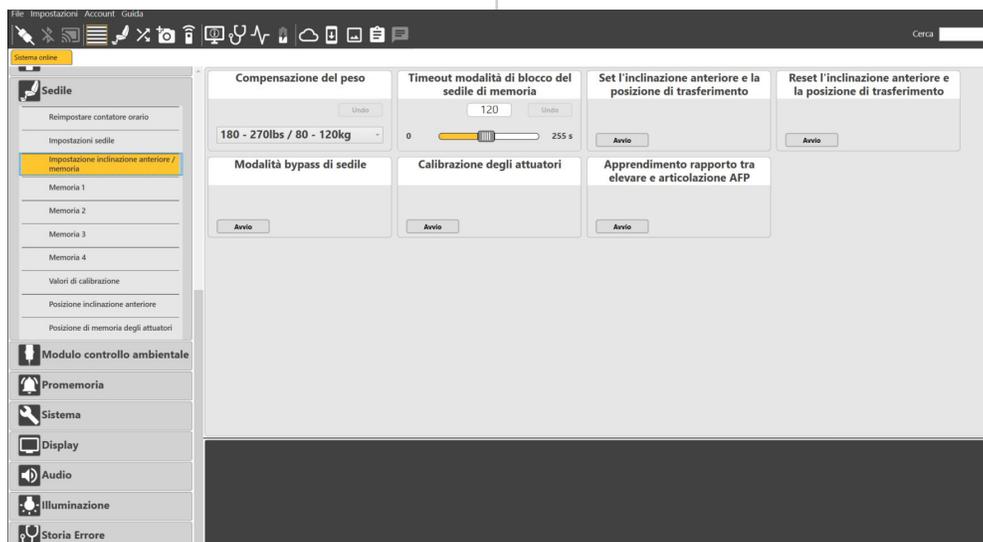
1. Questo non deve essere utilizzato per il supporto degli arti superiori o del tronco ma è un cuscinetto di sicurezza. Si prega di bilanciare il tronco con cinghie di posizionamento adeguate secondo necessità e con le regolazioni del bracciolo secondo necessità.

TRU
BALANCE[®]4
POWER POSITIONING SYSTEMS

Nuovi parametri

Le nuove schermate dei parametri sono suddivise di seguito insieme alla definizione di ciascuna. L'opzione "Sedile" nel programmatore è stata ampliata mostrando e ospitando più opzioni in cui programmare, oltre alla schermata di configurazione del sedile. Queste opzioni sono disponibili per tutti i programmatori.

- 1. Compensazione del peso:** intervalli di peso per calcoli temporali corretti quando viene utilizzato il feedback posizionale.
- 2. Memory Seating Latch Timeout:** Imposta il tempo di latch delle funzioni di feedback posizionale.
- 3. Reimposta inclinazione anteriore e posizione di trasferimento:** se è necessario modificare la posizione di inclinazione anteriore salvata, ciò cancellerà semplicemente la posizione di inclinazione anteriore e la posizione di trasferimento apprese. Tornerà anche alla posizione predefinita.
- 4. Modalità di esclusione della seduta:** Se c'è un guasto nel sistema di seduta, questo permetterà al sistema di seduta di escludere le restrizioni nella schermata di configurazione del sedile. *Importante* Questo parametro deve essere usato solo per la risoluzione dei problemi e assicurarsi di non superare la corsa minima o massima di nessun attuatore. Causerà danni irreversibili agli attuatori.
- 5. Calibrazione dell'attuatore:** Viene utilizzata solo quando un attuatore viene sostituito sul campo o se sul joystick o sul display viene visualizzato un avviso di feedback.
- 6. Pedane per inibire il pavimento** Se la lunghezza della parte inferiore della gamba sull'AFP viene modificata o l'altezza STF viene modificata, è necessario ripetere l'elevazione e l'articolazione AFP. Ciò garantirà che quando viene utilizzata l'articolazione indipendente, si fermerà in un punto programmato. Anche l'Elevate fa parte dei calcoli, motivo per cui deve essere impostato o insegnato.



Memoria numero 1 - 4

Questi numeri di memoria rappresentano le 4 schermate di memoria nel sistema Q-Logic 3. È disponibile un comando avanti e un comando indietro da programmare in ciascun numero, fornendo otto (8) potenziali posizioni di memoria da programmare.

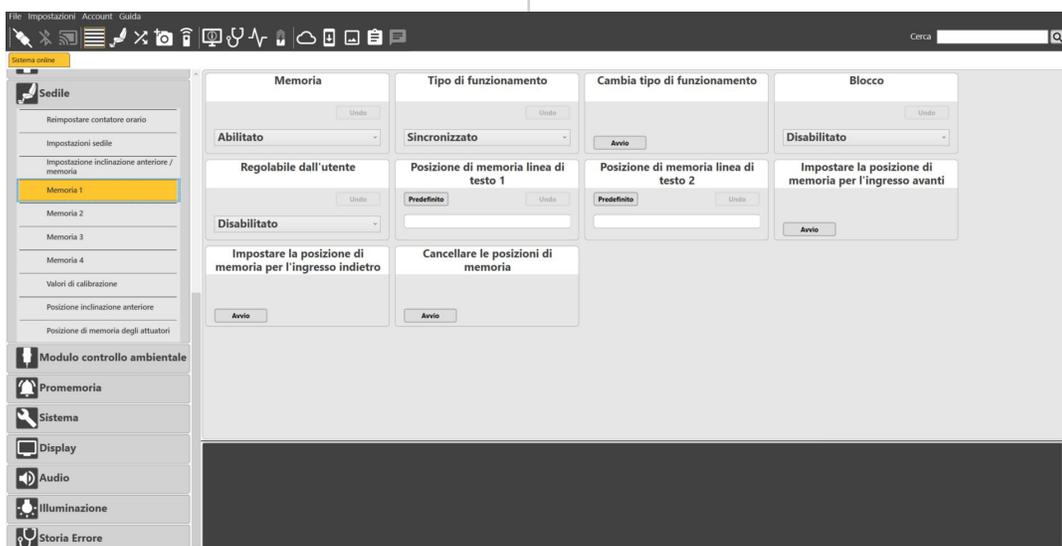
- Memoria:** Abilitare o Disabilitare. Rende visibile il profilo di memoria all'interno del profilo del sedile.
- Tipo di operazione:** Sincronizzata o Sequenziale
 - **Sincronizzato** – Tutti gli attuatori si muoveranno all'interno delle gamme programmate nello stesso momento per raggiungere la posizione di memoria salvata ottenuta.
 - **Sequenziale** – Ogni attuatore si muoverà in tempi diversi fino a raggiungere la posizione ottenuta. (L'ordine dipenderà dalla posizione del sistema di inclinazione).

NOTA: Se la posizione iniziale ha meno inclinazione posteriore della posizione di memoria, allora l'ordine è inclinazione, AFP, reclinazione e sollevamento.

NOTA: Se la posizione di partenza ha più inclinazione posteriore rispetto alla posizione di memoria, allora l'ordine è reclinazione, AFP, inclinazione, sollevamento.

- Modifica modalità di funzionamento:** Il parametro cambierà l'operazione (sincronizzata o sequenziale) per la posizione di memoria avanti e indietro in ciascun numero di memoria.
- Aggancio:** Aggancerà la posizione in modo che l'utente non debba tenere il comando di input per tutto il tempo in cui gli attuatori sono in movimento per arrivare alla posizione di memoria programmata. (Vedere la sezione Impostazione della seduta in memoria per i tempi di aggancio)

- Regolabile dall'utente:** Consente al consumatore di effettuare le posizioni di memoria all'interno di quel numero di memoria.
- Riga testo memoria 1:** parametro che consente di denominare la posizione del sedile in memoria del comando di input in avanti. (massimo 15 caratteri).
- Riga testo memoria 2:** Parametro che consente di denominare la posizione del sedile in memoria del comando di ingresso retromarcia. (massimo 15 caratteri).
- Salvare la posizione di memoria in avanti:** Il parametro salverà la posizione di memoria che rappresenta il comando avanti. Questa posizione di memoria verrà raggiunta quando un comando di avanzamento sul dispositivo di input.
- Salvare la posizione di memoria indietro:** Il parametro salverà la posizione di memoria che rappresenta il comando indietro. Questa posizione di memoria verrà eseguita se viene fornito un comando indietro sul dispositivo.
- Cancella posizioni di memoria del sedile:** Il parametro cancellerà le posizioni di memoria salvate per il numero per consentire la riprogrammazione.



Programmare la carrozzina elettronica fuori dall'imballo

Alla consegna della carrozzina elettronica ci sono dei parametri di programmazione che devono essere completati. Non si raccomanda di programmare queste funzioni prima che l'utente si sieda sulla carrozzina elettronica. È meglio completarli mentre l'utente è seduto sul sistema di seduta per garantire la massima funzionalità, sicurezza e comfort.

Programmare la compensazione del peso:

Programmare la compensazione del peso è cruciale perché quando il feedback posizionale è utilizzato, prende in considerazione la compensazione del peso quando gli attuatori si muovono nella posizione di memoria programmata in modo che raggiungano tutti la stessa posizione nello stesso momento.

1. Impostazioni dei parametri/Regolazioni del programma
2. Seduta
3. Configurazione della seduta nella memoria
4. Compensazione del peso

Impostare sulla gamma del peso del consumatore. Una volta programmato, l'elettronica entrerà in una modalità di programmazione. Una volta che il sistema entra in modalità di programmazione, uscire dalla modalità di programmazione (vedi figura sotto). La carrozzina elettrica è ora pronta per apprendere l'inclinazione anteriore e la posizione di trasferimento.

Modalità di programmazione 

Pedane per inibire il pavimento

Questo parametro non verrà utilizzato sempre, tuttavia dovrà essere utilizzato se uno o entrambi i seguenti sono cambiati alla consegna o dopo una riparazione

NOTA: Si consiglia di avere circa 2 pollici di movimento verso il pavimento per un funzionamento AFP combinato ideale.

Lunghezza della gamba inferiore
Altezza STF

NOTA: la funzione di apprendimento richiedeva un movimento minimo del 3% verso il pavimento. Se è inferiore al 3%, la funzione di apprendimento verrà interrotta.

1. Impostazioni dei parametri/Regolazioni del programma

- Seduta
 - Configurazione della seduta nella memoria
 - Apprendere l'elevazione o l'articolazione AFP (Avvio)

Fase 1

Pedane per inibire il pavimento

Spostare il sedile nella posizione iniziale. Assicurarsi che la carrozzina non sia in inclinazione anteriore (A non è visibile sullo schermo di inclinazione). Premere ok per continuare.

OK

Annulla

Fase 2

Pedane per inibire il pavimento

Iniziare il processo di apprendimento del rapporto tra elevare e articolazione pedana articolabile?

OK

Annulla

Fase 3

Pedane per inibire il pavimento

Lasciare l'elevazione in posizione iniziale e spostare l'articolazione pendana articolabile verso il basso per portare i poggiatesta appena sopra il suolo. Assicurarsi di lasciare abbastanza spazio per non toccare il suolo. Premere ok al termine.

OK

Annulla

Fase 4

Pedane per inibire il pavimento

Sposta l'elevazione verso l'alto abbastanza da portare l'articolazione pedana articolabile fino in fondo. Spostare l'elevazione verso il basso per portare i poggiatesta appena sopra il suolo. Assicurarsi di lasciare abbastanza spazio per non toccare il suolo. Premere ok al termine.

OK

Annulla

Fase 5

Pedane per inibire il pavimento

Apprendimento rapporto tra elevare e articolazione pedana articolabile con successo. Salvare i nuovi valori?

Si

No

ents/Seat/Anterior / memory setup/ Footplates to floor inhibit

Insegnare alle pedane a eseguire con successo l'inibizione del pavimento. Salvare nuovi valori?

Yes

No

Quando la pedana poggiapiedi articolata viene avvicinata al suolo, la base elettronica va in blocco di guida. Questo per assicurarsi che mentre le pedane sono più vicine al suolo, l'utente non possa guidare la sua carrozzina elettronica e causare potenzialmente danni alla sua pedana poggiapiedi.

NOTA: assicurarsi, durante l'apprendimento delle posizioni di inclinazione anteriore e di trasferimento, che la posizione della barra toracica e dei blocchi delle ginocchia non siano troppo strette sul consumatore. Se questi dispositivi sono troppo alti o troppo bassi, regolarli secondo necessità per garantire il massimo supporto, sicurezza e comfort.

NOTA: Una volta completato l'apprendimento di questa funzione, quando il sistema di posizionamento elettrico Tru-Balance 4 entra in inclinazione anteriore, la prima spinta in avanti e trattenuta sul dispositivo di input metterà il sistema nella posizione di inclinazione anteriore appresa. Il secondo comando avanti sul dispositivo di input metterà il sistema nella posizione di trasferimento appresa. Se non è necessaria una posizione di trasferimento separata, la posizione di trasferimento può essere impostata sulla stessa del sistema di inclinazione anteriore.

Programmare il basculamento anteriore e la posizione di trasferimento:

La programmazione delle posizioni di inclinazione anteriore e di trasferimento viene completata contemporaneamente. L'inclinazione anteriore può anche essere la posizione di trasferimento, se necessario.

Assicurarsi che il consumatore sia sulla carrozzina e se sono necessari ginocchieri, fascia toracica e barra toracica, assicurarsi che siano installati sulla sedia.

1. Impostazioni dei parametri/Regolazioni del programma
2. Seduta
3. Configurazione della seduta nella memoria
4. Apprendere il basculamento anteriore e la posizione di trasferimento (Avvio)

Fase 1

Impostare l'inclinazione anteriore e la posizione di tra...

Iniziare il processo di apprendimento della posizione di inclinazione anteriore e di trasferimento?
Il processo ha due fasi:
-Primo si sposta nella posizione di inclinazione anteriore e salva.
-Secondo si sposta nella posizione di trasferimento e salva.

Fase 2

Impostare l'inclinazione anteriore e la posizione di tra...

Spostare il sedile nella posizione di inclinazione anteriore desiderata.
Premere ok quando si raggiunge la posizione desiderata.

Fase 3

Impostare l'inclinazione anteriore e la posizione di tra...

Apprendimento posizione di inclinazione anteriore riuscito.
Sava la posizione di inclinazione anteriore?

Fase 4

Impostare l'inclinazione anteriore e la posizione di tra...

Spostare il sedile nella posizione di trasferimento desiderata.
Premere ok quando si raggiunge la posizione desiderata.

Fase 5

Impostare l'inclinazione anteriore e la posizione di tra...

Appredimento posizione di trasferimento riuscito.
Salva la posizione di inclinazione anteriore?

Programmazione della memoria

La programmazione del numero di memoria consentirà al consumatore di avere fino a otto (8) posizioni di memoria in quattro (4) profili per adattarsi al meglio al proprio ambiente. Le posizioni possono essere programmate per adattarsi all'ambiente in qualsiasi modo.

NOTA: La memoria numero 1 è stata configurata dal produttore per comodità. Un comando in avanti sullo schermo del sedile con memoria 1 inclinerà in avanti il sistema alla massima inclinazione anteriore e a una posizione reclinabile preimpostata. Un comando di retromarcia riporterà il sedile alla posizione iniziale. Questa posizione dovrebbe essere rivista e può essere modificata secondo necessità come indicato di seguito.

Abilitazione

1. Impostazioni dei parametri/Regolazioni del programma
2. Seduta
3. Memoria numero 1
4. Memoria (**Abilita**)

La modalità di funzionamento sarà predefinita su Sincronizzato, il che significa che ogni attuatore si muoverà nello stesso momento quando viene programmata la posizione di memoria.

NOTA: Questa opzione è consigliata solo agli utenti che sono stati ritenuti sicuri di effettuare le proprie regolazioni programmabili.

Regolabile dall'utente

1. Impostazioni parametri/Regolazioni del programma
2. Seduta
3. Memoria Numero 1 (o 2, 3, 4 a seconda di quale)
4. Regolabile dall'utente (**Abilita**)

Una volta abilitato, il consumatore può impostare o modificare la posizione di memoria all'interno dell'elettronica Q-Logic.

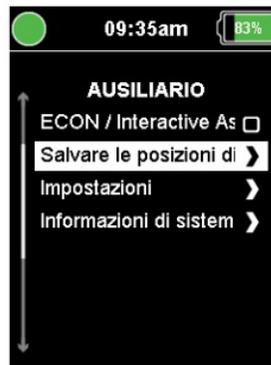
L'individuo entra nelle funzioni di seduta che devono essere regolate. Effettuano la regolazione nella posizione desiderata da raggiungere.

Quindi vai al profilo ausiliario.

1. Evidenziare "Salva posizione di memoria".
2. Dai un comando giusto

Salva posizione in memoria

1. Scegli quale comando vogliono usare per la posizione di memoria scelta.
2. Eseguire un comando corretto con il dispositivo di input. Scegli il segno di spunta, con un input in avanti, per raggiungere posizione e salvarlo nel sistema.



Memoria in avanti = Comando in avanti sul dispositivo di input quando si trova nel profilo di seduta su quel numero di memoria.

Memory Reverse = Comando di inversione sul proprio dispositivo di input quando si trova nel profilo di seduta su quel numero di memoria.

Se l'utente vuole cambiare la posizione della sua seduta nella memoria o se non è sicuro, l'abilitazione di Regolabile dall'utente permette di apportare modifiche alla posizione della seduta nella memoria. L'utente potrà vedere solo i numeri in memoria che sono regolabili dall'utente. Se una certa posizione è richiesta dal suo terapeuta, quel numero in memoria può rimanere disabilitato.



USA

401 York Avenue
Duryea, PA 18642
www.quantumrehab.com

Canada

5096 South Service Road
Beamsville, Ontario L3J 1V4
www.quantumrehab.ca

Australia

20-24 Apollo Drive
Hallam, Victoria 3803
www.quantumrehab.com.au

New Zealand

391 Neilson Street
Penrose, Auckland 1061
www.pridemobility.co.nz

UK

(Authorised UK Representative)
32 Wedgwood Road
Bicester, Oxfordshire OX26 4UL
www.quantumrehab.co.uk

The Netherlands

(Authorised EU Representative)
De Zwaan 3
1601 MS Enkhuizen
www.quantumrehab.eu
www.quantumrehab.nl

Switzerland

(Authorised CH Representative)
SODIMED SA
Chemin Praz Devant 12
1032 Romanel-sur-Lausanne

Italy

Via del Progresso, ang. Via del Lavoro
Loc. Prato della Corte
00065 Fiano Romano (RM)
www.quantumrehab-italia.it

France

26 Rue Monseigneur Ancel
69800 Saint-Priest
www.quantumrehab.fr

Spain

Calle Las Minas Número 67
Polígono Industrial Urtinsa II, de Alcorcón
28923 Madrid
www.quantumrehab.es

Germany

Josef-Förster-Straße 6-8
33161 Hövelhof
www.quantumrehab.de

China

Room 508, Building #4
TianNa Business Zone
No. 500 Jianyun Road
Pudong New Area
Shanghai 201318
www.pridechina.cn

