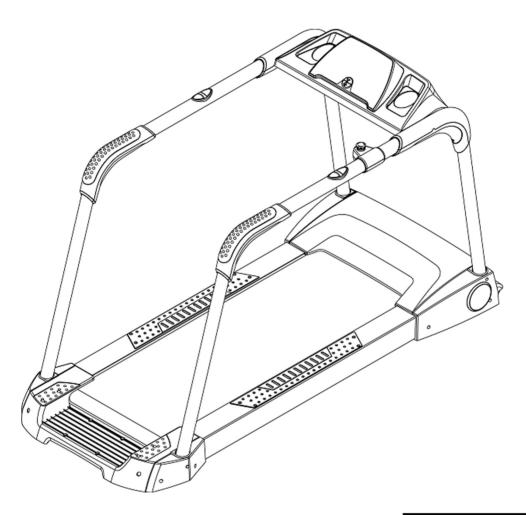
ハンドル付き AC 電動ウォーカー

【取扱説明書】



商品番号:YAT-1100

この度は商品をお買い上げいただき誠にありがとうございます!

組立て、ご使用の前にこの取扱説明書を必ずお読みいただき正しくご使用いただきますようお願いいたします。 なお、この説明書はお読みになった後も大切に保管下さい。

――商品に関してのお問い合わせは下記へ――

0743-82-0687

(AM9:30~PM5:30平日)



■目 次

安全にご使用いただくために ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・3~5
部品明細図·····
部品セット・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・7
組立方法 · · · · · · · · · 8~11
ベルトの片寄り調節方法・・・・・・・・・・・・・・・・・・12
シリコンボトルの使用方法・・・・・・・13
メーターパネルの操作方法・・・・・・14~22
製品仕様・・・・・・・・・・23
製品保証書・・・・・・・・・・24



安全にご使用いただくために

この取扱説明書では、製品を安全に正しくお使いいただき、あなたや他の人々への危害や財産への 損害を未然に防止するために、色々な絵表示をしています。その表示とそれぞれの意味は以下の ようになっています。内容を良く理解してから本文をお読みいただき、正しくお使い下さい。

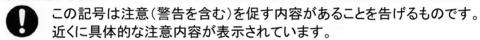


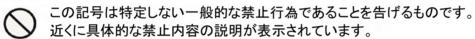
この表示を無視して誤った取扱いをすると、使用者が死亡又は、重 傷を負う可能性が想定される内容を示しています。

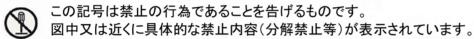


この表示を無視して誤った取扱いをすると、使用者が障害を負う 可能性が想定される内容及び物的損害のみの発生が想定される 内容を示しています。

■絵表示の例







警告



本機はぐらついたり、倒れたり、傾いたりしない安定した場所でご使用下さい。

●使用中転倒すると大きな事故につながります。

危険



ご使用中は、小さなお子様が近づかないようにしてください。

●機械に指を挟む等の怪我の原因になります。



ご使用になられる前に、各部ボルトが完全に固定されているかご確認下さい。

●ボルトが緩んでいると、ご使用中にパーツが外れてしまうことも考えられ、事故 の原因になります。



妊娠中、心臓障害、気管支系疾患、安静治療が必要な方、ペースメーカーをご使用中の方等のご使用はご遠慮下さい。●運動により、症状が悪化する恐れがございます。医師とご相談の上、ご使用下さい。



分解や改造はしないで下さい。

●改造後のトラブルに関しましては責任を負いかねます。



お子様やご年輩の方がご使用になられる際には、保護者の監視の下に行ってください。●転倒等事故の心配があります。

注意



長時間無理な運動をしないで下さい。

●かえって体を痛めます。



屋外や浴室でのご使用はできません。

●湿気によりフレームが錆びることがございます。



運動前には軽い準備運動を行って下さい。

●いきなりの運動は、かえって体を痛めます。



運動中、床を傷つけないよう必ずマット等を下に敷いてご使用下さい。

●マット等を使用しないと、床を傷つける場合があります。



表示された電源、電圧(交流100%)以外では使用しないで下さい。

●火災や感電の原因になります。



ご使用中気分が悪くなった時は使用を中止して医師の診断を受けてください。

●気分が悪くなったままでのご使用はやめてください。



地球の環境の保護のため、放置しないで下さい。

●廃棄する場合は、各自治体の取り決めに従って廃棄して下さい。



電源コンセントは濡れた手で触らないで下さい。

又コードを抜く時は、必ずコンセントを持って

抜いてください。●感電などの危険があります





雷が鳴ったときは、本機に触れないで下さい。 又即座にコンセントを抜いて下さい。

●感電及び落雷による火災などの原因になります。





たこ足配線は禁止です。

●電源コードが高熱を持ち、火災の原因になります。





水などの液体で、本機を濡らさないで下さい。

●ショートして火災や感電の原因になります。

注意



商品を移動させる際、落とす等の衝撃を与えないで下さい。

◆モーターのぐらつきや、ショートして火災の原因になります。



折り畳み収納時には、水平な場所でどちらか一方を壁に付けたり、 家具の間に挟み込んだりして転倒防止の配慮をお願いします。

◆特に小さなお子様が触れたりしないよう十分にご配慮をお願いします。



折り畳み収納時は、コンセントを必ず抜いて下さい。又、ご使用にならない時も同様にコンセントは抜いて保管下さい。

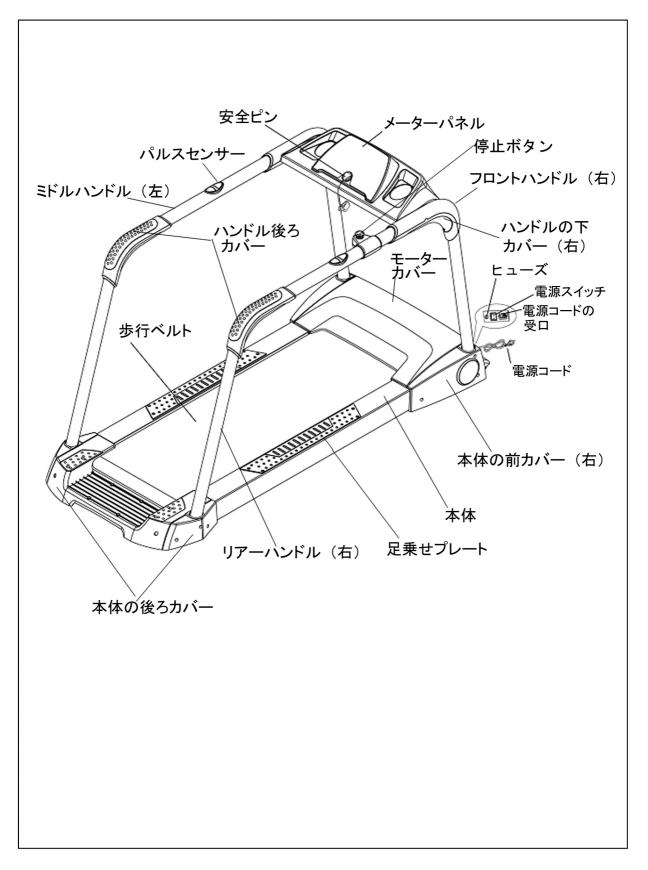
◆折り畳んだ状態でも、電源が入っているとモーターが回転します。 振動により転倒等の危険があります。



回転中のベルトには絶対に触らないで下さい。

◆指詰めの危険があります。

■部品明細図



■部品セット



⚠注意

組立の際は、床面保護用シート等を敷いてから組立を行って下さい。 床面に傷や汚れが付くのを防止します。

1、ハンドルの組立

A: ハンドル用ラバーカバー (n) を右フロントフロント (D) と右リアーハンドル (H) の下から上にはめて いきます。

B: 右フロントハンドル (D) と右リアーハンドル (H) をそれぞれ右ミドルハンドル (F) に差し込んで c、 から、ボルト (e) で固定します。 最後に六角レンチ (h)でしっかりと締めます。

C: 左フロントハンドル (D) と左リアハンドル (H) も同じ方法で左ミドルハンドル (E) と固定します。

D:右図のようにフロントハンドル (C) と (D) をそれ ぞれボルト(b) で本体 (B) と仮止めます。

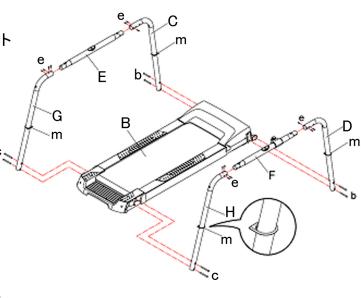
E:リアーハンドル(H)と(G)をそれぞれボルト(c)で本体(B)と仮止めます。

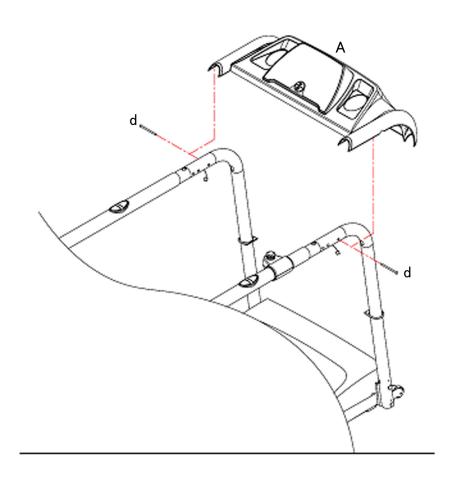


①ボルト (e)、(b)、(c) はフロントハンドル (C)、(D) とリアーハンドル (G)、(H) に仮止めされています。 組立て前に外しておいて下さい。

②ボルト(b)と(c)はメーターパネル(A)の組立が終わるまでに、仮止めて下さい。メーターパネル(A)が組立ててから、しっかりと締めて下さい。(メーター組立て前に強く締めると、メーターが組立てにくくなります)。

③ハンドルを本体に組立てる作業は二人でやって下さい。一人はハンドルを持ち、もう一人はボルトを本体に差し込んで下さい。





2、メーターパネル (A)の組立

F: メーターパネル(A)を右上図のようにハンドルの上にはめます。

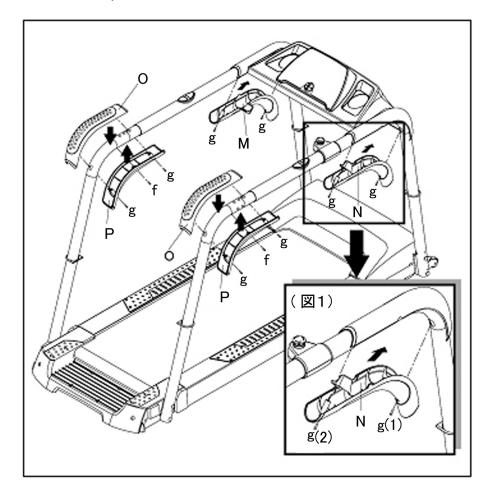
G: ハンドル側のコネクターとメーター側のコネクターを接続してから、ボルト(d)でメーターパネル (A)をハンドルに固定します。最後に六角レンチ(h)でしっかりと締めます。

H: フロントハンドルとリアーハンドルを取り付け用ボルト(b)と(c)を六角レンチ(i)でしっかりと締めます。

くご注意>:

ボルト(d)を締める際、コネクターコードが挟まれないようにご注意下さい。

3、ハンドルカバーの組立

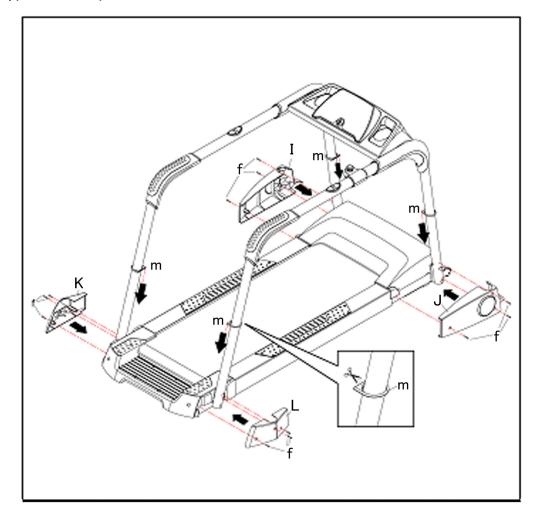


I: ハンドルの下カバー(MとN)を右上図のように下からフロントハンドルにはめた後に、ボルト(g) で締めます。事前にプラスドライバーをご用意下さい。

くご注意>:

- ①ハンドルの下カバー(MとN)をボルト(g) で締める際、順番としてまずg(1)を締めてからg(2)を締めて下さい。(図 1 参照)
- ②コネクターはハンドルの下カバー(MとN)の中に入れ込んでからボルト(g)で締めて下さい。
- ③ボルト(g)を締める際、コネクターを刺されないようにご注意下さい。
- J: ハンドル後ろカバー上(O)とハンドル後ろカバー下(P)を上図のようにリアーハンドルにはめた後、ボルト(g)で締めます。

4、本体カバーの組立



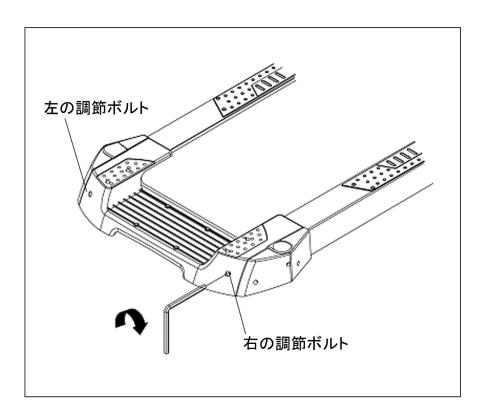
K:本体の後ろカバー(KとL)を上図のように本体のリアーサイドにはめてから、ネジ(f)で締めます。

L:本体の前カバー(IとJ)を本体のフロントサイドにはめてから、ネジ(f)で締めます。

M: 各ハンドルにはめているハンドル用ラバーカバー (m) を下に持っていき、それで隙間を ふさぎます。

■ ベルトの片寄り調節方法

歩行ベルトはご使用になる方の足や歩き方で、左右どちらに片寄る場合がございます。 その際は 下の要領でベルトの片寄り調節を行って下さい。



1、右に片寄る場合

右の調節ボルトを六角レンチ(i)で少しずつ右に回し右のベルトを張り、逆に左の調節ボルトを左に回し左のベルトを少し緩めます。

2、左に片寄る場合

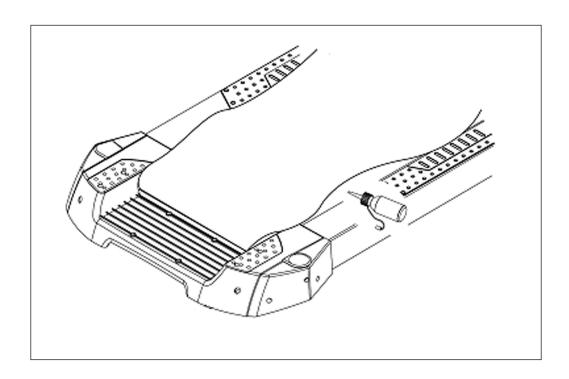
左の調節ボルトを少しずつ右に回しベルトを張り、逆に右の調節ボルトを左に回し右のベルトを少し緩めます。 調節はベルトを回転させながらやると効果的です。

◇歩行ベルトは張りの弱い方に片寄っていきます。 片寄っている方のベルトを張ってあげることによりベルトは真ん中にきます。 この際、 片方ばかりを張ったり緩めたりするのではなく、 片方を緩めたらもう片方を張るようにします。 どうしてもうまくいかない時は、 一旦両方のベルトを緩めてしまい、 あらためて左右のベルトを少しずつ張っていくと調整しやすくなります。

くご注意>:

ベルトは必ずしも真ん中にある必要がありません。 足乗せプレートに触れなければ問題ございません。

■ シリコンボトルの使用方法



この電動ウォーカーにはシリコンボトルを同梱しております。 上図のようにベルトの下にあるボード にシリコンボトルを差込み、 ボードに塗りつけます。 それによりボードとベルトの接触により音や 熱を防止し、ベルトの回転をスムーズにします。

◇自動的にシリコンの塗布タイミング

メーターパネルは走行距離のトータルが2000 k mに達したら、時間の画面に「OIL」(オイル)が5秒間ほど表示されます。この表示はベルトの下にシリコンを塗っていただくタイミングのお知らせです。シリコンをベルトの下に塗りつけた後に、メーターパネルの下に「+」と「一」ボタンを5秒間押し、カウントした2000 k mの数値をリセットし、「OIL」表示を画面から消します。同様に次の2000 k mに達した時点で、同じように「OIL」が時間の画面に表示されます。



1、マニュアル操作方法

A:本体に電源を入れた後に、 時間の液晶画面に体重の初期数値70KGが表示されます。 使用者は画面下の「+」と「-」ボタンを押して、ご自分の体重を入力し、ENTR ボタン(↓) を押して下さい。体重は23KG~130KGの範囲で選択できます。メーターパネルをリセット する度に、体重の再入力が必要になります。

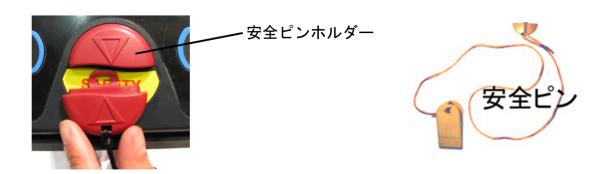
- B: ENTER ボタンを押して本体が待機状態に入り、スタートボタンを押すと液晶画面が3から 1までカウントダウンした後に、一番遅い速度(0.2km/h)で運動を開始します。画面した の「+」ボタンを押すと速度が増やし、或いは「-」ボタンを押すと速度が遅くなります。
- D:運動途中でストップボタンを押すと、一時停止の状態に入ります。 時間の液晶画面に「STOP」 が表示されます。この状態で5分間以内にスタートボタンを押すと、運動を再開します。5分間 以内にスタートボタンを押さないと、機体が自動的に待機の状態に入ります。

或いは一時停止の状態で、STOPボタンを3秒以上押し続けると、機体が待機状態に入ります。

E: 待機状態の時に時間の液晶画面に「0.0」が表示されます。

F: 運動途中で速度を落としながら徐々にストップしたい場合、ストップボタンを押して下さい。

G: 停止ボタンを押すか、安全ピンを外すと、ベルトが自動的にストップします。



◇安全ピン

メーター前の赤色の安全ピンは上写真のように安全ピンホルダーにカッチという音が 聞こえるまでしっかりと差し込みます。もう一方の引っ掛けフックをご使用になる方の衣服 やベルトに挟みます。速度について行かなかった時、安全ピンが外れ歩行ベルトが停止します。



◇停止ボタン

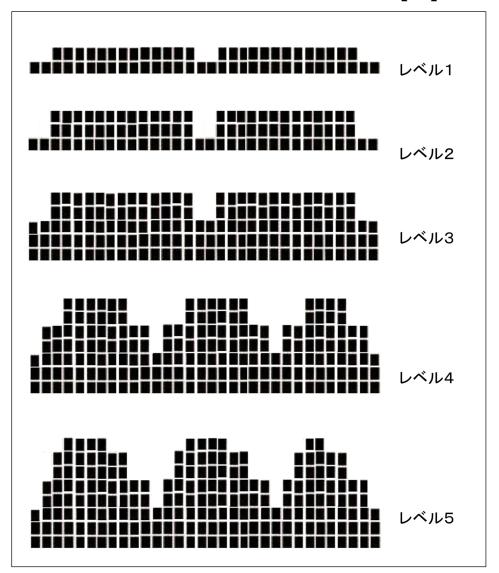
右ミドルハンドルの上に停止ボタンが上写真のように設置されています。運動途中でストップしたい場合、停止ボタンを上から押すと歩行ベルトが自動的に停止します。

2、プログラムの設定

この電動ウォーカーには4種類のスピードプログラム (P1 ~ P4) と4種類の脈拍コントロール機能 (H1 ~ TARGET) が搭載されています。 それぞれのプログラムの中に五つのスピードレベルがあります。

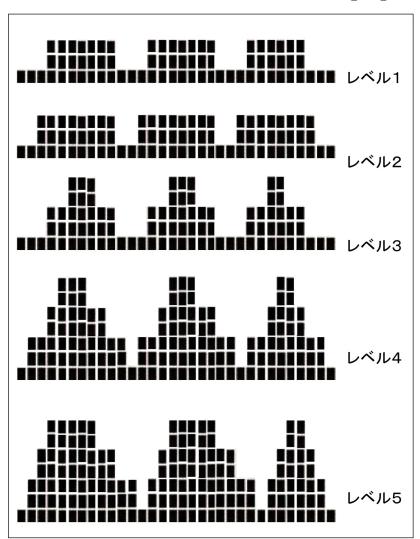
- A:メーターパネルが待機状態の時に P1~ P4 のどれかのボタンを押すと、距離の液晶画面に 「L1」(レベル1) が表示されます。画面下の「+」ボタンを押す度に運動レベルは 1 から 5 まで の順で表示されます。運動したいレベルを選択した後に ENTER ボタンを押して下さい。
- B:時間の液晶画面に「32」(32分間)のプログラム運動時間が点滅し表示されます。プログラムの 運動可能時間は20分~99分までとなります。画面下の「一」、「+」ボタンを押し運動したい時間 を選んでから、ENTER (←) がメンか、スタートボタンを押した後運動が開始します。
- C:プログラム設定の途中でもストップボタンを押すと、メーターパネルは待機状態に戻り、新たに設定することができます。 或いは他のプログラムボタンを押すと、他のプログラムの設定がすることになります。
- D:選択したプログラムを運動の途中でストップしたい場合、ストップボタンを押すと速度は徐々に減速しながら停止します。或いは安全ピンを押すか外すと、プログラムの運動が即停止します。
- E: P1 ~ P4 四つのプログラムまたはそれぞれの五つのレベル内容は以下に示す通りです。 四つの プログラムは全部スピードのみのプログラムで、 傾斜角度は変わりませんのでご注意下さい。

[P1]



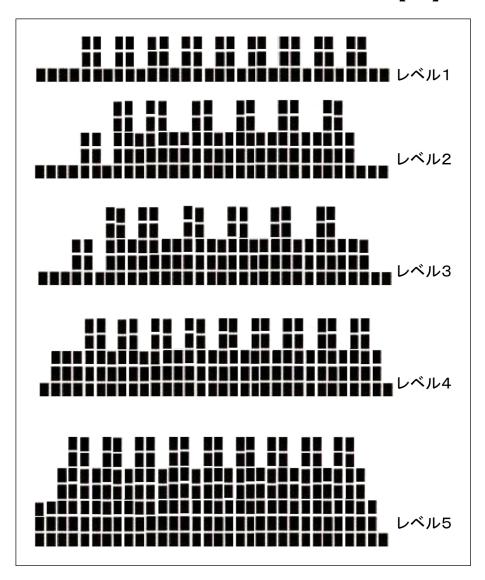
	P1 (プログラム1)																															
ステップ	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32
レベル1 速度(km/h)	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	1	1
レベル2 速度(km/h)	1	1	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	1	1	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	1	1
レベル3 速度(km/h)	3	3	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	3	3	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	3	3
レベル4 速度(km/h)	3	5	5	7	7	7	7	7	7	5	5	3	5	5	7	7	7	7	7	7	5	5	3	5	5	7	7	7	7	5	5	3
レベル5 速度(km/h)	3	5	7	8	8	8	8	7	7	5	5	3	5	7	8	8	8	8	7	7	5	5	3	5	7	8	8	7	7	5	5	3

[P2]



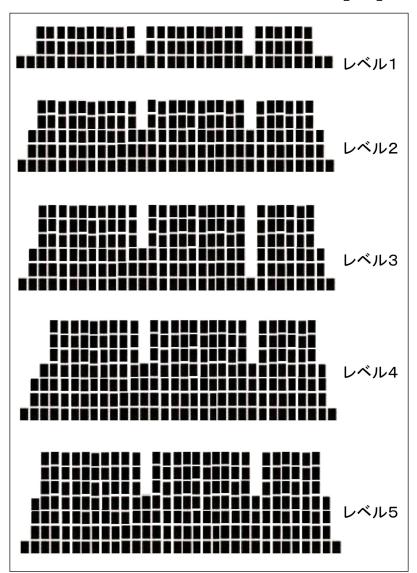
P2(プログラム2)																																
ステップ	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32
レベル1 速度(km/h)	1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	1	1	1	3	3	3	3	3	3	1	1	1
レベル2 速度(km/h)	1	1	3	3	3	3	3	3	3	1	1	3	3	3	3	3	3	3	3	3	1	1	3	3	3	3	3	3	3	3	1	1
レベル3 速度(km/h)	1	1	1	3	3	5	5	5	3	3	1	1	1	3	3	5	5	5	3	3	1	1	1	3	3	5	5	3	3	1	1	1
レベル4 速度(km/h)	1	3	3	5	7	7	7	5	5	3	3	1	3	3	5	7	7	7	5	5	3	3	1	3	3	5	7	7	5	3	3	1
レベル5 速度(km/h)	1	3	5	7	7	7	7	7	5	5	3	3	1	3	5	7	7	7	7	7	5	5	3	3	1	3	5	7	7	5	3	1

[P3]



	P3 (プログラム3)																																
ステップ		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32
レベル1	速度(km/h)	1	1	1	1	3	3	1	5	5	3	5	5	3	3	5	5	3	3	5	5	3	3	5	5	3	3	5	5	3	1	1	1
レベル2	速度(km/h)	1	1	1	3	3	1	5	5	3	5	5	3	3	5	5	3	3	5	5	3	3	5	5	3	3	5	5	3	3	3	1	1
レベル3	速度(km/h)	1	1	1	3	3	5	5	5	3	3	1	1	1	3	3	5	5	5	3	3	1	1	1	3	3	5	5	3	3	1	1	1
レベル4	速度(km/h)	1	3	3	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	5	5	3	1
レベル5	速度(km/h)	3	3	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	7	7	5	3	1

[P4]



											P	4()	°D′	グラ	4	ŀ)																
ステップ	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32
レベル1 速度(km/h)	1	3	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	3	5	5	5	5	5	5	5	5	5	5	3	5	5	5	5	5	5	3	1
レベル2 速度(km/h)	1	3	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	3	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6	3	6	6	6	6	6	6	3	1
レベル3 速度(km/h)	1	1	1	3	3	5	5	5	3	3	1	1	1	3	3	5	5	5	3	3	1	1	1	3	3	5	5	3	3	1	1	1
レベル4 速度(km/h)	1	3	4	7	7	7	7	7	7	7	7	7	4	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	4	7	7	7	7	7	7	4	1
レベル5 速度(km/h)	1	4	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	4	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	4	7	7	7	7	7	7	4	1

- F: それぞれのプログラムには32のステップがあります。前の三つのステップはウオームアップで、後ろの三つのステップはクールダウンです。それぞれ3分間かかります。例えば一つのプログラムを20分間で設定した場合、6分間はウォームアップとクールダウンを使って、残りの14分間は26のステップに平均に分けていきます。
- G:プログラム運動の途中で、画面下の「一」、「+」ボタンを押すと、プログラム は次のステップに入ると全体の速度が一緒に上がったり下がったりします。 但し、プログラムは クールダウン (最後の3分間) に入ると、速度の調節ができなくなりますので、ご注意下さい。

H:プログラムが終わると、時間の液晶画面に「END」(終了)が表示されます。メーターパネルは 待機状態に入ります。

3、脈拍コントロール機能の設定

H1、H2、H3とTARGETは脈拍コントロール機能のボタンです。表示内容は以下の通りです。

H1⇒脈拍のコントロール値が55%

H2⇒脈拍のコントロール値が65%

H3⇒脈拍のコントロール値が75%

TARGET⇒脈拍目標値

- A: H1 ~ H3 のどれかのボタンを押すと、時間の液晶画面に「AGE」が表示され、速度の液晶画面に「30」という年齢の数字が点滅し表示されます。年齢の設定範囲は13~80才までとなります。 画面下の「-」、「+」ボタンを押して使用者の年齢を設定してから、ENTER ボタンを押して下さい。
- B:時間の液晶画面に「20」(20分)時間が点滅し表示されます。時間の設定範囲は5~99分となります。画面下の「一」、「+」ボタンを押して時間の設定をしてから、ENTERボタンか、スタートボタンを押した後運動が開始します。
- C:脈拍の液晶画面に使用者の心拍数が表示されます。

4、脈拍目標値の設定

D: TARGET ボタンを押すと、時間の液晶画面に「AGE」が表示され、速度の液晶画面に「30」 (30才)という年齢の数字が表示されます。年齢の設定範囲は13~80才までとなります。

E:年齢の設定をした後に、ENTERボタンを押すと、時間の液晶が画面に「BPM」(心拍数)が表示され、脈拍の液晶画面に設定した年齢に基づき、心拍数が表示されます。脈拍目標数値を設定してから、ENTERボタンを押して下さい。

F:時間の液晶画面に「20」(20分)という時間が点滅し表示されます。時間の設定範囲は5~99 分までとなります。時間の設定をした後に、ENTERボタンかスタートボタンを押して運動が開始します。 <ご注意>:

脈拍コントロール機能はチェストベルトを付ける時のみ機能します。

脈拍目標値は以下の表をご参考下さい。

	ı	心拍数				心拍数				心拍数			ı	心拍数	
年齢	Н	表示値	L	年齢	Н	表示値	L	年齢	Н	表示値	L	年齢	Н	表示値	L
13	197	124	124	31	180	113	113	49	162	103	103	67	145	92	92
14	196	124	124	32	179	113	113	50	162	102	102	68	144	91	91
15	195	123	123	33	178	112	112	51	161	101	101	69	143	91	91
16	194	122	122	34	177	112	112	52	160	101	101	70	143	90	90
17	193	122	122	35	176	111	111	53	159	100	100	71	142	90	89
18	192	121	121	36	175	110	110	54	158	100	100	72	1 41	90	89
19	191	121	121	37	174	110	110	- 55	157	99	99	73	140	90	88
20	190	120	120	38	173	109	109	56	156	98	98	74	139	90	88
21	189	119	119	39	172	109	109	57	155	98	98	75	138	90	87
22	188	119	119	40	171	108	108	58	154	97	97	76	137	90	86
23	187	118	118	41	170	107	107	59	153	97	97	- 77	136	90	86
24	186	118	118	42	169	107	107	60	152	96	96	78	135	90	85
25	185	117	117	43	168	106	106	61	151	95	95	79	134	90	85
26	184	116	116	44	167	106	106	62	150	95	95	80	133	90	84
27	183	116	116	45	166	105	105	63	149	94	94				
28	182	115	115	46	165	104	104	64	148		94				
29	181	115	115	47	164	104	104	65	147	93	93				
30	181	114	114	48	163	103	103	66	146	92	92				

■製品の仕様

品 番	YAT-1100
品名	ハンドル付き AC 電動ウォーカー
寸法	ベルト寸法:510×1340mm
	2036mm 速度範囲: 0.2 ~ 8km/h
梱包サイズ	2205 × 940 × 340mm
本体重量	
梱包重量	
材質	本体:スチールパイプ 本体カバー :ABS樹脂 メーターパネル :ABS樹脂
電源	100V 50 ~ 60Hz モーター: 1.5HP AC
耐荷重	145kg
原産国	台湾