

Startup Sequence

System User Manual

Addendum



Intuitive Surgical, Inc.
1266 Kifer Road
Sunnyvale, CA 94086 USA
intuitive.com



Intuitive Surgical SAS
11 avenue de Canteranne
33600 Pessac, France



PN 557231-01 Rev. B 2024.03
(Multilingual)

Copyright

© 2024 Intuitive Surgical Operations, Inc. All rights reserved.

Trademarks

Product and brand names/logos are trademarks or registered trademarks of Intuitive Surgical or their respective owner. See intuitive.com/trademarks.

Rx only

Contents

English (en)	4
Česky (cs)	5
Dansk (da)	6
Deutsch (de)	7
Español (es)	8
Français (fr)	10
Hrvatski (hr)	12
Italiano (it)	13
Magyar (hu)	14
Nederlands (nl)	15
Norsk (no)	16
Polski (pl)	17
Português (pt)	19
Português Brasileiro (pt-BR)	21
Română (ro)	22
Slovenčina (sk)	24
Slovenščina (sl)	25
Suomi (fi)	26
Svenska (sv)	27
Tiếng Việt (vi)	28
Türkçe (tr)	29
Ελληνικά (el)	30
Български (bg)	32
Русский (ru)	34
한국어 (ko)	35
日本語 (ja)	36
繁體中文 (zh-TW)	37

English (en)

System User Manual Addendum

This addendum to the Da Vinci Xi System User Manual and the Da Vinci X System User Manual contains an update to the system startup sequence information found in Chapter 5. For full system information, including General Information and Professional Instructions for Use, see the applicable system user manual. Keep this addendum with your system documentation.

5.2 Startup Sequence

During the startup sequence, the system performs an integrity test. The Patient Cart arms and Surgeon Console hand controls perform various movements during this integrity test. An audible beep and voice annunciated feedback (if enabled) indicates that the system is ready.

Patient Cart

During system startup, the Patient Cart arms move and perform a short mechanical integrity test. During the test, the arm carriage LEDs illuminate pulsing blue. Once the system integrity test is successfully completed, all arm LEDs illuminate solid blue, and the Power button LEDs illuminate solid blue when powered on.

- If the system detects an instrument or cannula before startup, the arms will not move during startup. This feature allows the system to stay connected to a patient during the startup sequence.
- If an arm bumps into something during the test, use the instrument or port clutch buttons to move the arm clear of the obstacle.

Surgeon Console

The hand controls perform a self-test. The hand controls move to their start position and must arrive there for the system to work.

- If a hand control is impeded in some way, move it by hand to free it and it will move to its start position.
- During the startup sequence, do not put anything in the 3D viewer.
- Do not activate any of the system controls, including the clutch buttons, foot pedals, etc.
 - While most button activations will be ignored during the startup sequence, some may cause a non-recoverable fault, which means that the system will have to be restarted. See Non-recoverable Faults in Appendix B for more information.
- The Emergency Stop feature is available during startup if needed. Once the system beeps, the surgeon may interact with the system controls. See Emergency Stop – Surgeon Console in Appendix B for more information.

————— End —————

Česky (cs)

Dodatek k uživatelské příručce k systému

Tento dodatek k uživatelské příručce k systému da Vinci Xi a uživatelské příručce k systému da Vinci X obsahuje aktualizované informace o spouštěcí sekvenci, které jsou uvedeny v kapitole 5. Úplné informace o systému, včetně obecných informací a pokynů k odbornému použití, naleznete v příslušné uživatelské příručce k systému. Tento dodatek založte do složky s dokumentací ke svému systému.

5.2 Spouštěcí sekvence

Během spouštěcí sekvence systém provádí test integrity. Ramena vozíku pacienta a ruční ovládání konzoly chirurga provádějí během tohoto testu integrity různé pohyby. Slyšitelné pípnutí a hlasová zpětná vazba (je-li aktivována) indikují, že je systém připraven.

Vozík pacienta

Během spouštění systému se ramena vozíku pacienta začnou pohybovat a provedou krátký test mechanické integrity. Během tohoto testu se kontrolky LED vozíku s rameny rozsvítí a budou modře blikat. Jakmile je tento test úspěšně proveden, rozsvítí se kontrolky LED všech ramen modře a budou souvisle svítit. Kontrolky LED tlačítka napájení po zapnutí napájení také začnou svítit souvisle modře.

- Pokud systém zjistí nástroj či kanylu před spuštěním, ramena se nebudou během spouštění pohybovat. Tato funkce umožňuje, aby systém zůstal během spouštěcí sekvence spojený s tělem pacienta.
- Pokud rameno během testu do něčeho narazí, použijte tlačítka pro repozici nástroje nebo portu a odstraňte překážku z dráhy ramene.

Konzola chirurga

Ruční ovladače provedou samostatný test. Ruční ovladače se začnou přesouvat do své výchozí polohy. Dosažení výchozí polohy je pro fungování systému nezbytné.

- Pokud ručnímu ovladači něco brání v některém pohybu, uvolněte jej ručně – ovladač se poté začne přesouvat do své výchozí polohy.
- Během spouštěcí sekvence nekládejte nic do 3D prohlížeče.
- Neaktivujte žádný z ovládacích prvků systému, včetně tlačítek repozice, nožních pedálů atd.
 - Přestože bude během spouštěcí sekvence většina stisknutí tlačítek ignorována, některé mohou způsobit neodstranitelnou poruchu, což znamená, že budete muset systém restartovat. Další informace viz část Neodstranitelné poruchy v příloze B.
- Funkce Havarijní zastavení je k dispozici během spouštění, pokud to bude nutné. Když systém zapípá, chirurg může manipulovat s ovládacími prvky systému. Další informace viz část Nouzové zastavení – konzola chirurga v příloze B.

Konec

Dansk (da)

Tillæg til brugervejledning til systemet

Dette tillæg til Brugervejledning til da Vinci Xi-systemet og Brugervejledning til da Vinci X-systemet indeholder en opdatering af oplysningerne om systemopstartsekvensen, der findes i kapitel 5. Udførlige oplysninger om systemet, herunder generelle oplysninger og professionel brugervejledning, kan findes i den relevante systembrugervejledning. Opbevar dette tillæg sammen med dokumentationen til systemet.

5.2 Opstartssekvens

Under opstartssekvensen udfører systemet en integritetstest. Patientvognens arme og kirurgkonsollens håndkontroller udfører forskellige bevægelser under denne integritetstest. Et hørbart bip og et stemmefeedback angiver (hvis det er aktiveret), at systemet er klart.

Patientvogn

Under systemopstart bevæger patientvognens arme sig og udfører en kort mekanisk integritetstest. Under testen blinker armlædens LED'er blå. Når systemets integritetstest er fuldført, lyser alle armens LED'er konstant blå, og afbryderknappens LED'er lyser konstant blå, når systemet er tændt.

- Hvis systemet registrerer et instrument eller et trokar før opstarten, bevæger armene sig ikke under opstart. Denne funktion sørger for, at systemet forbliver sikkert forbundet med patienten under opstartssekvensen.
- Hvis en arm støder ind i noget under testen, skal du bruge instrument- eller portkoblingsknappen for at bevæge armen fri af forhindringen.

Kirurgkonsol

Håndkontrollerne udfører en selvtest. Håndkontrollerne bevæges mod deres startposition og skal komme frem til denne position, for at systemet kan fungere.

- Hvis en håndkontrol på en eller anden måde bliver forhindret, skal du flytte den med hånden for at frigøre den, hvorefter den vil bevæge sig til sin startposition.
- Der må ikke komme noget i 3D-fremviseren under opstartssekvensen.
- Aktivér ikke nogen af systemets kontroller, inklusive koblingsknapperne, fodpedalerne osv.
 - Selv om de fleste knapaktiveringer ignoreres under opstartssekvensen, kan nogle forårsage en ikke-genoprettelig fejl, hvilket indebærer, at systemet skal genstartes. Se Ikke-genoprettelige fejl i Bilag B for yderligere oplysninger.
- Nødstopfunktionen kan benyttes under opstart, hvis dette er påkrævet. Når systemet er klar, kan kirurgen betjene systemets kontroller. Se Nødstop – Kirurgkonsol i Bilag B for yderligere oplysninger.

Afslutningen på afsnittet

Deutsch (de)

Nachtrag zum Systembenutzerhandbuch

Dieser Nachtrag zum Benutzerhandbuch für das da Vinci Xi-System und Benutzerhandbuch für das da Vinci X-System enthält aktualisierte Informationen zur Systemstartsequenz in Kapitel 5. Vollständige Systeminformationen, einschließlich allgemeiner Informationen und einer fachlichen Bedienungsanleitung, finden Sie im Benutzerhandbuch für das jeweilige System. Bitte bewahren Sie diesen Nachtrag zusammen mit der Dokumentation für das System auf.

5.2 Startsequenz

Während der Startsequenz wird ein Systemintegritätstest ausgeführt. Die Handsteuerungen der Arme am Patientenwagen und an der Chirurgenkonsole führen während dieses Integritätstests verschiedene Bewegungen aus. Ein Signalton und eine Sprachansage (sofern aktiviert) weisen darauf hin, dass das System betriebsbereit ist.

Patientenwagen

Während des Systemstarts bewegen sich die Arme des Patientenwagens und führen einen kurzen mechanischen Integritätstest aus. Während des Tests blinken die Arm-Carriage-LEDs blau. Sobald der Systemintegritätstest erfolgreich abgeschlossen ist, leuchten die Arm-LEDs dauerhaft blau, und die Netzasten-LEDs leuchten dauerhaft blau, wenn das System eingeschaltet wird.

- Wenn das System vor dem Start ein Instrument oder eine Kanüle erkennt, bewegen sich die Arme während des Systemstarts nicht. Durch dieses Verhalten wird gewährleistet, dass das System während der Startsequenz sicher mit dem Patienten verbunden bleibt.
- Wenn ein Arm während dieses Tests an irgendetwas anstößt, mit den Instrumenten- oder Port-Kupplungstasten den Arm vom Hindernis weg bewegen.

Chirurgenkonsole

Die Handsteuerungen führen einen Selbsttest aus. Nachdem sich die Handsteuerungen in ihre Startposition bewegt haben ist das System betriebsbereit.

- Falls die Bewegung einer Handsteuerung behindert wird, diese von Hand bewegen, um sie zu lösen. Die Handsteuerung bewegt sich daraufhin in die Startposition.
- Während der Startsequenz keine Gegenstände in den 3D-Betrachter platzieren.
- Aktivieren Sie keine der Systemsteuerungen; auch nicht die Kupplungsschalter, Fußschalter usw.
 - Während das Betätigen der meisten Schalter während der Startsequenz ignoriert wird, können einige einen nicht-behebbarer Fehler auslösen, woraufhin das System neu gestartet werden muss. Weitere Informationen dazu finden Sie unter Nicht behebbarer Fehler in Anhang B.
- Während des Startvorgangs kann bei Bedarf eine Notabschaltung ausgeführt werden. Sobald das System die Signaltöne abgibt, kann der Chirurg die Systemsteuerungen verwenden. Weitere Informationen dazu finden Sie unter Notabschaltung – Chirurgenkonsole in Anhang B.

Ende

Español (es)

Anexo al manual del usuario del sistema

Este Anexo al manual del usuario del sistema da Vinci Xi y al manual del usuario del sistema da Vinci X contiene una actualización de la información sobre la secuencia de puesta en marcha del sistema que se encuentra en el capítulo 5. Para obtener información completa sobre el sistema, incluida la información general y las instrucciones de uso profesionales, consulte el manual del usuario del sistema correspondiente. Conserve este anexo con la documentación del sistema.

5.2 Secuencia de puesta en marcha

Durante la secuencia de puesta en marcha, el sistema realiza una prueba de integridad. Los brazos del carro del paciente y los controles manuales de la consola del cirujano realizan diversos movimientos durante esta prueba de integridad. Un pitido audible y una voz que proporciona información indican (si se han habilitado) que el sistema está listo.

Carro del paciente

Durante la puesta en marcha del sistema, los brazos del carro del paciente se mueven y realizan una breve prueba de integridad mecánica. Durante la prueba, los indicadores LED del carro del brazo se iluminan en azul intermitente. Una vez completada con éxito la prueba de integridad del sistema, todos los indicadores LED del brazo se iluminan en azul fijo, y los del botón de encendido se iluminan en azul fijo cuando se enciende.

- Si el sistema detecta un instrumento o una cánula antes de la puesta en marcha, los brazos no se moverán durante dicha secuencia. Esta característica permite al sistema seguir conectado al paciente durante la secuencia de puesta en marcha.
- Si uno de los brazos choca con algo durante la prueba, utilice el botón de embrague de puertos o del instrumento para liberarlo.

Consola del cirujano

Los controles manuales realizan una comprobación automática. Los controles manuales se desplazan a su posición inicial, el sistema solo funcionará si están en esa posición.

- Si un control manual está bloqueado, muévelo con la mano para liberarlo y así volverá a su posición inicial.
- Durante la secuencia de puesta en marcha, no coloque nada en el visor 3D.
- No active ninguno de los controles del sistema, incluidos los botones de embrague, los pedales, etc.
 - La mayoría de los botones no afectan a la secuencia de puesta en marcha, pero algunos podrían provocar un error no recuperable, lo que significa que tendría que reiniciar el sistema. Consulte Fallos no recuperables en el Anexo B para obtener más información.
- En caso necesario, la función de Parada de emergencia está disponible durante la puesta en marcha. Cuando el sistema emita un pitido, el cirujano podrá utilizar los controles del sistema. Consulte Parada de emergencia: consola del cirujano en el Anexo B para obtener más información.

Fin

Français (fr)

Addenda au manuel d'utilisation du système

Cet addenda au manuel d'utilisation du système da Vinci Xi et au manuel d'utilisation du système da Vinci X contient une mise à jour des informations concernant la séquence de démarrage du système qui figurent au chapitre 5. Pour l'intégralité des informations du système, notamment les informations générales et les instructions d'utilisation pour les professionnels, consultez le manuel d'utilisation correspondant. Conservez cet addenda avec la documentation de votre système.

5.2 Séquence de démarrage

Pendant la séquence de démarrage, le système effectue un test d'intégrité. Les bras du chariot patient et les commandes manuelles de la console du chirurgien effectuent différents mouvements au cours de ce test d'intégrité. Un bip et une annonce vocale (si activée) retentissent pour indiquer que le système est prêt.

Chariot patient

Pendant le démarrage du système, les bras du chariot patient se mettent à bouger et font l'objet d'un bref test d'intégrité mécanique. Pendant le test, les DEL du chariot des bras s'allument par impulsions bleues. Sitôt le test d'intégrité du système réussi, les DEL de tous les bras s'allument en bleu en continu, et les DEL du bouton d'alimentation s'allument en bleu en continu une fois la mise sous tension effectuée.

- Si le système détecte un instrument ou une canule avant le démarrage, les bras ne bougeront pas pendant le démarrage. Cette fonction permet au système de rester connecté à un patient pendant la séquence de démarrage.
- En cas de heurt d'un bras contre quelque chose pendant le test, utilisez les boutons de débrayage de l'instrument ou du point d'intervention pour dégager le bras de l'obstacle.

Console du chirurgien

Les commandes manuelles effectuent un auto-test. Les commandes manuelles se replacent en position de départ, position obligatoire pour que le système puisse fonctionner.

- Si une commande manuelle est entravée d'une quelconque manière, dégagez-la à la main pour qu'elle se mette en position de départ.
- Pendant la séquence de démarrage, ne mettez rien dans la visionneuse 3D.
- N'actionnez aucune des commandes du système, notamment les boutons d'embrayage, les pédales, etc.
 - Même si la plupart des actions sur les boutons ne sont pas prises en compte pendant la séquence de démarrage, certaines d'entre elles peuvent être à l'origine d'une erreur critique qui oblige à redémarrer le système. Reportez-vous à la rubrique Erreurs critiques dans l'annexe B pour plus d'informations.
- La fonction d'arrêt d'urgence est disponible pendant le démarrage, le cas échéant. Dès que le système émet un bip, le chirurgien peut agir au niveau des commandes du système. Reportez-vous à la rubrique Arrêt d'urgence – Console du chirurgien dans l'annexe B pour plus d'informations.

Fin

Hrvatski (hr)

Dodatak korisničkog priručnika sustava

Ovaj prilog Korisničkom priručniku sustava da Vinci Xi te Korisnički priručnik sustava da Vinci X sadrže ažurirane informacije početne sekvencije sustava iz poglavlja 5. Za pune informacije o sustavu uključujući Opće informacije te profesionalne Upute za uporabu pogledajte odgovarajući korisnički priručnik sustava. Sačuvajte ovaj prilog s dokumentacijom o sustavu.

5.2 Redoslijed pokretanja

Tijekom redoslijeda pokretanja izvršava se ispitivanje integriteta sustava. Krakovi operacijskih kolica za pacijenta i komande kirurške konzole vrše razne pokrete tijekom ovog testa cjelovitosti. Na spremnost sustava ukazuju zvučni signal i glasovna povratna informacija (ako je omogućena).

Operacijska kolica za pacijenta

Tijekom pokretanja sustav ručice kolica za pacijenta pomiču se te provode kratki test mehaničke cjelovitosti. Tijekom testiranja, LED žaruljice krakovi operacijskih kolica za pacijenta svijetle pulsirajuće plavo. Nakon uspješnog dovršetka testa cjelovitosti sustava, sve LED žaruljice svijetle postojanom plavom bojom te LED žaruljice gumba za napajanje svijetle postojanom plavom bojom tijekom napajanja.

- Ako sustav uoči montiran instrument ili kanilu prije pokretanja, krakovi se neće pokrenuti tijekom pokretanja. Ova je karakteristika osmišljena kako bi dopustila sustavu da ostane sigurno spojen na pacijenta tijekom redoslijeda pokretanja.
- Ako krak udari u nešto tijekom ispitivanja, upotrijebite gumb spojke ulaza kako biste pomaknuli krak dalje od prepreke.

Kirurška konzola

Ručne komande provode samotestiranje. Ručne komande pomiču se u svoj početni položaj i moraju biti tamo kako bi sustav mogao raditi.

- Ako je glavni upravljač nekako spriječen, jednostavno ga ručno pomaknite kako biste ga oslobodili i pokrenut će se na svoj početni položaj.
- Tijekom početne sekvencije nemojte ništa stavljati u 3D preglednik.
- Nemojte aktivirati nijednu komandu sustava uključujući tu i komandu spojke, nožne papučiće itd.
 - Dok će većina gumba za aktivaciju biti zanemarena tijekom početne sekvencije, neki mogu uzrokovati nepopravljivu grešku što znači da sustav treba ponovno pokrenuti. Pogledajte Nepopravljive greške u Prilogu B za više informacija.
- Karakteristika zaustavljanja u nuždi dostupna je tijekom pokretanja, ako je potrebna. Kad se sustav oglasi, možete upravljati kontrolama sustava. Pogledajte Zaustavljanje u hitnom slučaju – kirurška konzola u Prilogu B za više informacija.

End

Italiano (it)

Supplemento al Manuale dell'utente del sistema

Questo supplemento al Manuale dell'utente del sistema da Vinci Xi e al Manuale dell'utente del sistema da Vinci X contiene un aggiornamento alle informazioni di sequenza di avvio del sistema trovate nel Capitolo 5. Per informazioni complete sul sistema, comprese le informazioni generali e le istruzioni per l'uso professionale, consultare il manuale dell'utente del sistema pertinente. Conservare questo supplemento unitamente alla documentazione del sistema in dotazione.

5.2 Sequenza di avvio

Durante la sequenza di avvio, il sistema esegue un test di verifica dell'integrità. I bracci del carrello paziente e i controlli manuali della console chirurgica effettuano diversi movimenti durante questo test di verifica dell'integrità. Un segnale acustico percepibile e un messaggio vocale (se abilitato) indicano che il sistema è pronto.

Carrello paziente

Durante l'avvio del sistema, i bracci del carrello paziente si muovono ed eseguono un breve test di integrità meccanica. Durante il test, i LED del carrello del braccio si illuminano in blu lampeggiante. Una volta completato con successo il test di integrità del sistema, tutti i LED del braccio si illuminano di blu fisso e i LED del pulsante di accensione si illuminano di blu fisso quando è acceso.

- Se il sistema rileva uno strumento o una cannula prima dell'avvio, i bracci non si muoveranno durante l'avvio. Questa funzionalità consente al sistema di rimanere connesso al paziente in tutta sicurezza durante la sequenza di avvio.
- Se un braccio urtasse contro un ostacolo durante il test, utilizzare i pulsanti di rilascio porta o strumento per spostare il braccio ed evitare l'ostacolo.

Console chirurgica

I controlli manuali effettuano un autotest. I controlli manuali si spostano in posizione iniziale, dove devono trovarsi perché il sistema possa funzionare.

- Se un controllo manuale fosse bloccato, basterà spostarlo a mano per disimpegnarlo e questo riguadagnerà la posizione iniziale.
- Durante la sequenza di avvio, non inserire nulla nel visore 3D.
- Non attivare alcuno dei controlli del sistema, inclusi i pulsanti di rilascio, gli interruttori a pedale, ecc.
 - Nonostante la maggior parte delle pressioni dei pulsanti venga ignorata durante la sequenza di avvio, alcune potrebbero provocare un errore irreversibile, rendendo necessario il riavvio del sistema. Visitare Errori irreversibili nell'Appendice B per maggiori informazioni.
- Durante l'avviamento, in caso di necessità, è disponibile la funzione di Arresto di emergenza. Quando il sistema suona, il chirurgo può interagire con i comandi del sistema. Visitare Arresto di emergenza – Console chirurgica nell'Appendice B per maggiori informazioni.

Fine

Magyar (hu)

Felhasználói kézikönyv – Kiegészítés

A Da Vinci Xi rendszer felhasználói kézikönyvének és a Da Vinci X rendszer felhasználói kézikönyvének ez a kiegészítése frissíti az 5. fejezetben leírt rendszerindítási folyamat leírását. A rendszert – beleértve az általános információkat és a szakmai használati utasításokat is – a vonatkozó felhasználói kézikönyv ismerteti részletesen. Ezt a kiegészítést tartsa együtt a rendszer dokumentációjával.

5.2 Indítási folyamat

Az indítási folyamat során a rendszer teszteli saját épségét. A teszt alatt a pácienskocsi karjai és a sebészkonzol távvezérlői különféle mozgásokat hajtanak végre. Amikor a rendszer használatra kész, ezt hangjelzés és (ha engedélyezett) beszédüzenet jelzi.

Pácienskocsi

Indítás közben a rendszer mozgatja a pácienskocsi karjait és rövid mechanikai épségvizsgálatot végez. A vizsgálat alatt a kartartó szán fénydiódái kéken villognak. A rendszer épségvizsgálatának lefutása után minden kar fénydiódája folyamatos kék színnel világít, és bekapcsoláskor a tápkapcsoló gomb fénydiódái folyamatos kék színnel világítanak.

- Ha a rendszer az indítás előtt eszközt vagy kanült észlel, indítás közben a karok nem fognak mozogni. Ez lehetővé teszi, hogy a rendszer az indítási folyamat közben csatlakoztatva maradjon a betegre.
- Ha a kar a teszt során valamibe beleütközik, az eszköz vagy a kapukioldó gombjával mozgassa el a kart az akadálytól.

Sebészkonzol

A rendszer öntesztet hajt végre a távvezérlőkön. A távvezérlők a kiinduló helyzetükbe mozognak, és a rendszer megfelelő működéséhez oda kell érkezniük.

- Ha egy távvezérlő mozgása bármi okból akadályozott, szabadítsa ki kézzel, hogy kiinduló helyzetébe mozoghasson.
- Az indítási folyamat közben ne helyezzen semmit a 3D megjelenítőbe.
- Ne aktiválja a rendszer semmilyen kezelőszervét, például a kapukioldó gombokat, a lámpedálokat stb.
 - Bár az indítási folyamat közben a rendszer a legtöbb gomb aktiválását figyelmen kívül hagyja, egyes gomboké helyrehozhatatlan hibát okoz, és emiatt a rendszert újra kell indítani. További információkhoz lásd „B” függelék: Nem javítható hibák.
- Szükség esetén a vészleállítási funkció aktiválható az indítás során. A rendszer sípoló hangját követően a sebész használhatja a rendszer kezelőszerveit. További információkhoz lásd „B” függelék: Sebészkonzol.

Vége

Nederlands (nl)

Addendum bij de systeemgebruikershandleiding

Dit addendum bij de gebruikershandleiding voor het da Vinci Xi-systeem en de gebruikershandleiding voor het da Vinci X-systeem bevat bijgewerkte informatie over de systeemopstartprocedure in hoofdstuk 5. Raadpleeg de betreffende systeemgebruikershandleiding voor complete systeem informatie, inclusief algemene informatie en een professionele gebruiksaanwijzing. Bewaar dit addendum bij de gebruikersdocumentatie van uw systeem.

5.2 Opstartprocedure

Tijdens de opstartprocedure voert het systeem een integriteitstest uit. De armen van de operatierobot en de besturingshandgrepen van de centrale console voeren tijdens deze integriteitstest verschillende bewegingen uit. Er klinkt een pieptoon en een spraakbericht (indien ingeschakeld) om aan te geven dat het systeem gereed is.

Operatierobot

Terwijl het systeem opstart, bewegen de armen van de operatierobot en wordt er een korte mechanische integriteitstest uitgevoerd. Tijdens de test knipperen de leds op de armdrager blauw. Wanneer de systeemintegriteitstest is afgerond, gaan alle leds van de arm blauw branden; ook de leds op de aan-uitknop gaan blauw branden als hij ingeschakeld wordt.

- Als het systeem vóór het opstarten een instrument of canule detecteert, bewegen de armen tijdens het opstarten niet. Deze functie stelt het systeem in staat om tijdens de opstartprocedure met een patiënt verbonden te blijven.
- Als een arm tijdens de test tegen iets aanstoot, gebruikt u de instrument- of poortkoppelingsknoppen om de arm uit de buurt van het obstakel te bewegen.

Centrale console

De besturingshandgrepen voeren een zelftest uit. De besturingshandgrepen bewegen naar hun aanvangspositie en moeten zich in die positie bevinden voordat het systeem kan werken.

- Als een besturingshandgreep op de een of andere manier geblokkeerd is, maak hem dan met de hand los, waarna hij naar de aanvangspositie zal bewegen.
- Plaats tijdens de opstartprocedure niets in de 3D-viewer.
- Activeer geen systeembesturingselementen, met inbegrip van de koppelingsknoppen, voetpedalen, enz.
 - Hoewel het indrukken van de meeste knoppen tijdens de opstartprocedure wordt genegeerd, kunnen sommige knoppen een niet-herstelbare storing veroorzaken, wat betekent dat het systeem opnieuw moet worden opgestart. Zie Niet-herstelbare storingen in bijlage B voor meer informatie.
- De noodstopfunctie is tijdens het opstarten zo nodig beschikbaar. Nadat er een pieptoon klinkt, kan de chirurg de systeembesturing gaan gebruiken. Zie Noodstop – centrale console in bijlage B voor meer informatie.

Einde

Norsk (no)

Tillegg til brukerhåndbok

Dette tillegget til Brukerhåndbok for da Vinci Xi-systemet og Brukerhåndbok for da Vinci X-systemet inneholder en oppdatering til informasjonen om systemets oppstartsekvens, i kapittel 5. Fullstendig systeminformasjon, inkludert generell informasjon og profesjonell bruksanvisning finnes i brukerhåndboken for det aktuelle systemet. Oppbevar dette tillegget sammen med dokumentasjonen for systemet.

5.2 Oppstartsekvens

Systemet utfører en integritettest på systemet under oppstartsekvensen. Håndkontrollene til pasientvognarmene og kirurgkonsollen utfører forskjellige bevegelser under denne integritettesten. Et pip og talemelding (hvis dette er aktivert) viser at systemet er klart.

Pasientvogn

Pasientvognens armer kan bevege seg og utføre en kort, mekanisk integritettest under oppstart av systemet. Under testen pulserer vognarmenes LEDer med blått lys. Når systemets integritetstest er fullført og bestått, lyser alle armenes LEDer kontinuerlig blått og LEDene på strømknappen lyser kontinuerlig blått når den er slått på.

- Hvis systemet registrerer et instrument eller kanyle før oppstarten, vil armene ikke bevege seg under oppstart. Denne funksjonen lar systemet forbli tilkoblet til en pasient under oppstartsekvensen.
- Hvis en arm kommer borti noe under testen, bruker du instrument- eller portkløtsjekknapper til å flytte armen bort fra hindringen.

Kirurgkonsoll

Håndkontrollene utfører en selvtest. Håndkontrollene beveger seg til startstillingen, og de må komme dit for at systemet skal kunne fungere.

- Hvis håndkontrollen blir hindret på noen måte, skal den flyttes for hånd for frigjøring, og den vil da bevege seg til startstillingen.
- Under oppstartsekvensen skal ingenting plasseres i 3D-betrakteren.
- Ikke aktiver noen av systemkontrollene, inkludert kløtsjekknappene, pedaler osv.
 - De fleste knappaktiveringene vil bli ignorert under oppstartsekvensen, men noen kan forårsake en ikke-igjenopprettelig feil, som betyr at systemet må startes på nytt. Du finner mer informasjon i Ikke-gjenopprettelige feil i Vedlegg B.
- Nødstoppsfunksjonen er tilgjengelig under oppstart, om nødvendig. Når systemet piper, kan kirurgen bruke systemkontrollene. Du finner mer informasjon i Nødstopp – kirurgkonsoll i Vedlegg B.

Slutt

Polski (pl)

Dodatek do podręcznika użytkownika systemu

Niniejszy dodatek do Podręcznika użytkownika systemu da Vinci Xi i Podręcznika użytkownika systemu da Vinci X zawiera aktualizację informacji o sekwencji uruchamiania systemu przedstawionej w rozdziale 5. Pełne informacje dotyczące systemu, w tym Informacje ogólne i Specjalistyczne instrukcje użycia, zawiera stosowny podręcznik użytkownika systemu. Dodatek ten należy przechowywać razem z dokumentacją dotyczącą systemu.

5.2 Sekwencja uruchamiania

Podczas sekwencji uruchamiania system przeprowadza test integralności. Podczas tego testu integralności ramiona platformy narzędziowej i ręczne elementy sterujące konsoli chirurgicznej wykonują różne ruchy. Sygnał dźwiękowy i komunikat głosowy (jeśli jest włączony) wskazują, że system jest gotowy.

Platforma narzędziowa

Podczas uruchamiania systemu ramiona platformy narzędziowej poruszają się i przeprowadzają krótki test integralności mechanicznej. Podczas testu diody LED karetki ramion świecą niebieskim światłem pulsującym. Po pomyślnym zakończeniu testu integralności systemu wszystkie diody LED ramion świecą ciągłym niebieskim światłem, a diody LED przycisku zasilania świecą ciągłym niebieskim światłem po włączeniu.

- Jeśli system wykryje narzędzie lub kaniulę przed uruchomieniem, ramiona nie będą się poruszać podczas uruchamiania. Ta funkcja pozwala systemowi pozostać połączonym z pacjentem podczas sekwencji uruchamiania.
- Jeżeli podczas testu nastąpi uderzenie ramienia w jakąkolwiek przeszkodę, należy użyć przycisków przyrządu lub sprzęgła portu, aby odsunąć ramię od przeszkody.

Konsola chirurgiczna

Sterowanie ręczne umożliwia przeprowadzenie autotestu. Aby system mógł działać, sterowanie ręczne musi znaleźć się w pozycji początkowej.

- W razie wystąpienia jakiegokolwiek przeszkody dla sterowania ręcznego należy przesunąć je ręcznie, aby uwolnić układ sterowania i wrócić do pozycji początkowej.
- Podczas sekwencji uruchamiania nie należy umieszczać niczego w wizjerze 3D.
- Nie włączać żadnych elementów sterujących systemem, w tym przycisków sprzęgła, pedałów itp.
 - Chociaż większość aktywacji przycisków zostanie zignorowana podczas sekwencji uruchamiania, niektóre z nich mogą spowodować nieusuwalny błąd, co oznacza, że konieczne będzie ponowne uruchomienie systemu. Więcej informacji przedstawiono w części Błędy nieusuwalne w Załączniku B.
- W razie potrzeby podczas uruchamiania dostępna jest funkcja zatrzymania awaryjnego. Po usłyszeniu sygnału dźwiękowego chirurg może wejść w interakcję z elementami sterującymi systemem. Więcej informacji przedstawiono w części Zatrzymanie awaryjne – Konsola chirurgiczna w Załączniku B.

Koniec

Português (pt)

Adenda ao Manual do Utilizador do Sistema

Esta adenda ao Manual do Utilizador do Sistema da Vinci Xi e ao Manual do Utilizador do Sistema da Vinci X contém uma atualização das informações da sequência de arranque do sistema, situadas no Capítulo 5. Para informações completas sobre o sistema, incluindo Informações Gerais e Instruções de Utilização Profissional, consulte o manual do utilizador do sistema aplicável. Mantenha esta adenda com a documentação do seu sistema.

5.2 Sequência de Arranque

Durante a sequência de arranque, é executado um teste de integridade ao sistema. Os braços do Carrinho do Paciente e os comandos manuais da Consola do Cirurgião executam vários movimentos durante este teste de integridade. Um bip audível e um feedback vocalizado indicam que o Sistema está pronto.

Carrinho do Paciente

Durante o arranque do sistema, os braços do Carrinho do Paciente movem-se e executam um breve teste de integridade mecânica. Durante o teste, os LED de transporte do braço iluminam-se, piscando a azul. Quando o teste de integridade do sistema tiver sido concluído com êxito, todos os LED dos braços acendem-se em azul contínuo, e os LED do botão de alimentação acendem-se igualmente em azul contínuo quando estiver ligado.

- Se o sistema detectar um instrumento ou uma cânula montados antes do arranque, os braços não se movem durante o arranque. Esta é uma função que permite que o sistema permaneça ligado em segurança a um paciente durante a sequência de arranque.
- Se um braço bater em algo durante o teste, utilize os botões da embraiagem do instrumento ou da porta para afastar o braço do obstáculo.

Consola do Cirurgião

Os comandos manuais executam um auto-teste. Os comandos manuais movem-se para a respectiva posição inicial e têm obrigatoriamente de chegar à posição inicial para que o sistema possa funcionar.

- Se um comando manual for impedido de alguma forma, mova-o manualmente para o libertar e ele irá mover-se até à respectiva posição inicial.
- Durante a sequência de arranque, não coloque nada no visualizador 3D.
- Não active nenhum dos comandos do sistema, incluindo os botões de embraiagem, os interruptores de pedal, etc.
 - Embora a maioria das activações por botões seja ignorada durante a sequência de arranque, algumas poderão causar um aviso de avaria não recuperável, o que significa que será necessário reiniciar o sistema. Ver Avaria não-recuperável no Apêndice B para mais informações.
- A função de Paragem de Emergência está disponível durante o arranque do sistema, se necessário. Quando o sistema estiver pronto, o cirurgião pode interagir com os comandos do Sistema. Ver Paragem de Emergência – Consola do Cirurgião no Apêndice B para mais informações.

Fim

Português Brasileiro (pt-BR)

Adendo ao Manual do Usuário do Sistema

Este adendo ao Manual do Usuário do Sistema da Vinci Xi e ao Manual do Usuário do Sistema da Vinci X contém uma atualização das informações relativas à sequência de inicialização do sistema encontradas no Capítulo 5. Para obter todas as informações do sistema, inclusive informações gerais e instruções de uso profissionais, consulte o manual do usuário do sistema em questão. Mantenha este adendo com sua documentação do sistema.

5.2 Sequência de inicialização

Durante a sequência de inicialização, o sistema realiza um teste de integridade. Os braços do Carrinho do Paciente e os controles manuais do Console do Cirurgião realizam uma série de movimentos durante esse teste de integridade. Um bipe audível e um anúncio de voz (se ativado) indicam que o sistema está pronto.

Carrinho do Paciente

Durante a inicialização do sistema, os braços do Carrinho do Paciente se movem e realizam um breve teste de integridade mecânica. Durante o teste, os LEDs dos carros dos braços acendem em azul pulsante. Depois que o teste de integridade do sistema é concluído com êxito, todos os LEDs dos braços acendem em azul sólido e os LEDs do botão Power acendem em azul sólido ao ligar.

- Se o sistema detectar um instrumento ou uma cânula antes da inicialização, os braços não se moverão durante a inicialização. Essa funcionalidade permite que o sistema fique conectado a um paciente durante a sequência de inicialização.
- Se um braço colidir com algo durante o teste, use os botões de embreagem da porta ou do instrumento para afastar o braço do obstáculo.

Console do Cirurgião

Os controles manuais realizam um autoteste. Os controles manuais se movem para a sua posição inicial e precisam alcançá-la para que o sistema funcione.

- Se um controle manual for impedido de alguma maneira, mova-o manualmente para liberá-lo e ele se moverá para a sua posição inicial.
- Durante a sequência de inicialização, não coloque nada no visualizador 3D.
- Não ative nenhum dos controles do sistema, inclusive os botões de embreagem, pedais, etc.
 - Embora a maioria das ativações de botão sejam ignoradas durante a sequência de inicialização, algumas podem causar uma falha não recuperável, o que significa que o sistema precisará ser reiniciado. Consulte Falhas não recuperáveis no Apêndice B para obter mais informações.
- O recurso de parada de emergência está disponível durante a inicialização em caso de necessidade. Depois que o sistema emitir um bipe, o cirurgião poderá interagir com os controles do sistema. Consulte Parada de emergência – Console do Cirurgião no Apêndice B para obter mais informações.

— Fim —

Română (ro)

Anexă la manualul de utilizare al sistemului

Prezenta anexă la manualul de utilizare pentru sistemul da Vinci Xi și manualul de utilizare pentru sistemul da Vinci X conține o actualizare a informațiilor privind secvența de pornire a sistemului care se găsește în Capitolul 5. Pentru informații complete privind sistemul, inclusiv Informații generale și Instrucțiuni de utilizare profesionale, consultați manualul de utilizare aplicabil al sistemului. Vă rugăm să păstrați prezenta anexă împreună cu documentația sistemului.

5.2 Secvența de pornire

În timpul secvenței de pornire, sistemul efectuează un test de integritate. Brațele carului pentru pacient și manipulatoarele consolei chirurgului vor efectua diverse mișcări în timpul acestui test de integritate. Un bip sonor și un feedback anunțat vocal (dacă este activat) indică faptul că sistemul este pregătit.

Carul pentru pacient

În timpul secvenței de pornire, brațele carului pentru pacient se mișcă și efectuează un test mecanic de integritate scurt. În timpul testului, ledurile de pe brațul carului se aprind prin pulsare în albastru. După ce testul de integritate a sistemului este finalizat cu succes, toate ledurile brațului se aprind în albastru continuu, iar ledurile butonului de alimentare se aprind în albastru continuu când sunt pornite.

- Dacă sistemul detectează un instrument sau o canulă înainte de pornire, brațele nu se vor mișca în timpul pornirii. Această funcție permite sistemului să rămână conectat la pacient în timpul secvenței de pornire.
- Dacă în timpul testului, un braț se ciocnește de ceva utilizați butoanele de cuplare a portului sau butoanele instrumentului pentru a îndepărta brațul de obstacol.

Consola chirurgului

Manipulatoarele vor realiza un auto-test. Manipulatoarele se vor deplasa spre poziția de pornire și, pentru ca sistemul să funcționeze, trebuie să ajungă în această poziție.

- În cazul în care un manipulator este blocat în vreun fel, mișcați-l pur și simplu cu mâna pentru a-l elibera, iar acesta se va deplasa în poziția sa de pornire.
- În timpul secvenței de pornire, nu puneți nimic în vizualizatorul 3D.
- Nu activați niciunul din dispozitivele de comandă ale sistemului, inclusiv butoanele de cuplare, pedalele etc.
 - Chiar dacă majoritatea apăsărilor de buton vor fi ignorate în timpul secvenței de pornire, anumite butoane pot provoca o eroare iremediabilă, ceea ce înseamnă că va trebui să restartați sistemul. Pentru informații suplimentare, consultați Erori iremediabile din Anexa B.
- Dacă este necesar, funcția Emergency Stop (oprire de urgență) este disponibilă în timpul secvenței de pornire. După ce sistemul emite bipuri, chirurgul poate acționa comenzile sistemului. Pentru informații suplimentare, consultați Oprire de urgență – Consola chirurgului în Anexa B.

Sfârșit

Slovenčina (sk)

Dodatok k príručke pre používateľa systému

Tento dodatok k používateľskej príručke k systému da Vinci Xi a používateľskej príručke k systému da Vinci X obsahuje aktualizáciu k informáciám k spúšťacej sekvencii systému, ktoré sa nachádzajú v kapitole 5. Úplné informácie o systéme vrátane časti Všeobecné informácie a Návod na použitie pre odborníka nájdete v príslušnej príručke pre používateľa systému. Tento dodatok uchováajte s dokumentáciou vášho systému.

5.2 Spúšťacia sekvencia

Počas spúšťacej sekvencie vykoná systém test integrity. Ramená patientskeho vozíka a ručné ovládače konzoly chirurga vykonávajú počas tohto testu integrity rôzne pohyby. Zvukový signál a hlasové hlásenie (ak je povolené) signalizuje, že systém je pripravený.

Pacientsky vozík

Počas spustenia systému sa ramená patientskeho vozíka pohybujú a vykonávajú krátky test mechanickej integrity. Počas testu sa kontrolky LED presunu ramena rozsvietia blikajúco na modro. Po úspešnom dokončení testu integrity systému sa všetky kontrolky LED ramena rozsvietia na modro a kontrolky LED tlačidla napájania sa pri zapnutí rozsvietia na modro.

- Ak systém rozpozná nástroj alebo kanylu pred spustením, ramená sa počas spustenia nebudú pohybovať. Táto funkcia umožňuje systému zostať pripojený k pacientovi počas spúšťacej sekvencie.
- Ak rameno počas testu do niečoho narazí, použite tlačidlá prístroja alebo spojky portu, aby ste prekážku pred ramenom odstránili.

Konzola chirurga

Ručné ovládače vykonajú automatický test. Ručné ovládače sa presunú do ich počiatočnej polohy a do tejto polohy musia doraziť, aby systém fungoval.

- Ak je ručný ovládač nejakým spôsobom zablokovaný, posuňte ho rukou, aby sa uvoľnil, a presunie sa do počiatočnej polohy.
- Počas spúšťacej sekvencie nedávajte nič do 3D prehliadača.
- Neaktivujte žiadny zo systémových ovládačov vrátane tlačidiel spojky, nožných pedálov atď.
 - Hoci väčšina aktivácií tlačidiel bude počas spúšťacej sekvencie ignorovaná, niektoré môžu spôsobiť nenapraviteľnú chybu, čo znamená, že systém sa bude musieť reštartovať. Viac informácií nájdete v časti Nenapraviteľné chyby v prílohe B.
- Funkcia Emergency Stop (Núdzové zastavenie) je v prípade potreby počas spustenia dostupná. Keď systém zapípa, chirurg môže použiť ovládače systému. Viac informácií nájdete v časti Núdzové zastavenie – konzola chirurga v prílohe B.

Koniec

Slovenščina (sl)

Dodatek k uporabniškemu priročniku

Ta dodatek k uporabniškemu priročniku za sistem da Vinci Xi in da Vinci X vsebuje posodobitev informacij o postopku zagona v poglavju 5. Za podrobne informacije o sistemu, vključno s splošnimi in strokovnimi informacijami za uporabo, glejte ustrezen uporabniški priročnik za sistem. Dodatek hranite skupaj z dokumentacijo uporabnika sistema.

5.2 Postopek zagona

Med postopkom zagona se izvede preizkus celovitosti sistema. Med preizkusom celovitosti ročni krmilniki na bolnikovem vozičku in kirurgovi konzoli izvedejo različne premike. Zvočni pisk in glasovno sporočene povratne informacije (če so omogočene) sporočajo, da je sistem pripravljen.

Bolnikov voziček

Med postopkom zagona se roke na bolnikovem vozičku premaknejo in izvedejo kratek preizkus celovitosti. Med preizkusom diode rok na vozičku utripajo modro. Ko je preizkus celovitosti sistema zaključen, vse diode rok svetijo modro. Dioda gumba za vklop svetijo modro, ko je napajanje vklopljeno.

- Če sistem pred zagonom zazna instrument ali kanilo, se roke bolnikovega vozička med zagonom ne bodo premaknile. Ta funkcija omogoča, da lahko sistem med izvajanjem postopka zagona ostane priključen na bolnika.
- Če roka med preizkusom trči ob kateri koli predmet, uporabite instrument ali gumbe sklopke pristopa in roko umaknite od ovire.

Kirurgova konzola

Ročni krmilniki izvedejo samodejno testiranje. Ročni krmilniki se pomaknejo v izhodiščni položaj, kamor se morajo vrniti, da bi sistem lahko deloval.

- Če je vračanje ročnega krmilnika iz kakršnega koli razloga ovirano, ga premaknite z roko, da se vrne v izhodiščni položaj.
- Med postopkom zagona ničesar ne dajajte v 3D-pregledovalnik.
- Ne uporabljajte nobenega krmilnika sistema, vključno s tipko sklopke, stopalkami itn.
 - Čeprav večina aktivacij gumbov med zagonom ne deluje, pa lahko nekateri povzročijo nerešljivo napako, zaradi katere bo treba sistem znova zagnati. Za več informacij glejte Nerešljive napake v dodatku B.
- Med zagonom je po potrebi omogočen gumb za zaustavitev v sili. Ko sistem odda pisk, lahko kirurg začne upravljati njegove krmilne elemente. Za več informacij glejte Zaustavitev v sili – kirurgova konzola v dodatku B.

Konec

Suomi (fi)

Järjestelmän käyttöopas, lisäys

Tämä Da Vinci Xi -järjestelmän käyttöoppaan ja Da Vinci X -järjestelmän käyttöoppaan lisäys sisältää luvussa 5 esitetyn järjestelmän käynnistyssekvenssin päivityksen. Katso kyseisen järjestelmän käyttöoppaasta täydelliset järjestelmätiedot, mukaan lukien yleiset tiedot ja käyttöä koskevat ammatilliset tiedot. Säilytä tämä lisäys järjestelmän käyttöoppaan yhteydessä.

5.2 Käynnistäminen

Käynnistuksen aikana järjestelmä suorittaa eheystestin. Potilasyksikön varret ja ohjausyksikön käsiohjaimet suorittavat monenlaisia liikkeitä eheystestin aikana. Järjestelmä antaa äänimerkin ja äänipalautteen (jos käytössä), kun järjestelmä on valmis.

Potilasyksikkö

Potilasyksikön varret liikkuvat ja yksikkö tekee lyhyen mekaanisen eheyden testin järjestelmän käynnistuksen aikana. Varsien alustan LED-valot vilkkuvat testin aikana sinisenä. Kun järjestelmän eheystesti on tehty hyväksytysti, kaikki varsien LED-valot palavat jatkuvasti sinisenä ja virtapainikkeen LED-valot palavat jatkuvasti sinisenä, kun järjestelmään on kytketty virta.

- Varret eivät liiku käynnistuksen aikana, jos järjestelmä havaitsee instrumentin tai kanyylin ennen käynnistystä. Tämä ominaisuus mahdollistaa järjestelmän pitämisen liitettyinä potilaaseen käynnistysjakson aikana.
- Jos varsi törmää testin aikana johonkin, siirrä varsi esteen ohi instrumentti- tai porttikytkeinpainiketta käyttäen.

Ohjausyksikkö

Käsiohjaimet tekevät itsetestin. Käsiohjaimet siirtyvät aloitusasentoonsa, ja niiden on päästävä siirtymään siihen, jotta järjestelmä toimii.

- Jos käsiohjaimen liike estyy jollakin tavalla, vapauta liike siirtämällä käsiohjainta manuaalisesti. Ohjain siirtyy sen jälkeen aloitusasentoon.
- Älä laita käynnistuksen aikana mitään 3D-katselulaitteeseen.
- Älä aktivoi mitään järjestelmän ohjainta, mukaan lukien kytkinpainikkeet, polkimet jne.
 - Useimmat painikkeiden aktivoinnit ohitetaan käynnistuksen aikana, mutta jotkin voivat kuitenkin aiheuttaa palautumattoman virheen, jota ei voi korjata. Tämä tarkoittaa, että järjestelmä on käynnistettävä uudelleen. Lisätietoja on kohdassa Virheet, joita ei voi korjata, liitteessä B.
- Hätätysäytyspainike on tarvittaessa käytettävissä käynnistuksen aikana. Kun järjestelmä antaa äänimerkin, kirurgi voi käyttää järjestelmän ohjaimia. Lisätietoja on kohdassa Hätätysäytys – Ohjausyksikkö liitteessä B.

Loppu

Svenska (sv)

Tillägg till användarhandbok för systemet

Detta tillägg till Användarhandboken för da Vinci Xi-systemet och da Vinci X-systemet innehåller en uppdatering av informationen om systemets startsekvens som hittas i kapitel 5. För fullständig systeminformation, inklusive Allmän information och Professionella användarinstruktioner, se tillämplig Användarhandbok för systemet. Förvara detta tillägg tillsammans med din dokumentation för systemet.

5.2 Startsekvens

Under startsekvensen utför systemet ett integritetstest. Patientvagnens armar och kirurgkonsolens handreglage utför diverse rörelser under detta integritetstest. Ett hörbart pip och röstmeddelande (om aktiverat) ger feedback som indikerar att systemet är redo.

Patientvagn

Under systemstart rör sig Patientvagnens armar och utför ett kort mekaniskt integritetstest. Under testet blinkar LED-lamporna på patientvagnens armar i blått. När systemintegritetstestet är klart, börjar LED-indikatorerna på alla armar som inte är undanpackade lysa med blått sken och starknapparnas LED-lampor lyser med konstant blå färg när de är tillkopplade.

- Om systemet före uppstart upptäcker ett instrument eller en kanyl kommer armarna inte att röra sig under uppstarten. Denna funktion möjliggör för systemet att fortsätta vara anslutet till patienten under startsekvensen.
- Om en arm stöter emot någonting under testet, använd instrument- eller portkopplingsknappen för att flytta bort armen från hindret.

Kirurgkonsol

Handreglagen utför ett självtest. Handreglagen går till sitt startläge och måste nå dit för att systemet ska fungera.

- Om ett handreglage hindras på något sätt flyttar du det bara en liten bit för hand för att frigöra det, så kommer det att gå till sitt startläge.
- För inte in något i 3D-okularet under startsekvensen.
- Aktivera inte någon av systemets kontroller, inklusive kopplingsknapparna, pedaler, osv.
 - Även om de flesta knapptryckningar kommer att ignoreras under startsekvensen, kan vissa orsaka ett icke återställbart fel, vilket betyder att systemet måste startas om. Se Icke återställbara fel i Bilaga B för mer information.
- Nödstoppsfunktionen är vid behov tillgänglig under startsekvensen. Så snart systemet har avgivit en ljudsignal kan du använda systemreglagen. Se Nödstopp - Kirurgkonsol i Bilaga B för mer information.

Slut

Tiếng Việt (vi)

Phụ lục của Hướng dẫn sử dụng hệ thống

Phụ lục này của Hướng dẫn sử dụng hệ thống da Vinci Xi và Hướng dẫn sử dụng hệ thống da Vinci X chứa thông tin cập nhật về trình tự khởi động hệ thống có trong Chương 5. Để biết thông tin đầy đủ về hệ thống, bao gồm Thông tin chung và Hướng dẫn sử dụng chuyên nghiệp, hãy xem hướng dẫn sử dụng hệ thống hiện hành. Hãy cất giữ phụ lục này cùng với tài liệu về hệ thống của bạn.

5.2 Trình tự khởi động

Trong trình tự khởi động, hệ thống sẽ thực hiện kiểm tra tình trạng nguyên vẹn. Các cánh tay của Xe đẩy bệnh nhân và các nút điều khiển bằng tay của Bảng điều khiển phẫu thuật thực hiện nhiều chuyển động khác nhau trong quá trình kiểm tra tình trạng nguyên vẹn này. Một tiếng bíp và giọng nói phát ra (nếu bật chức năng này) cho biết hệ thống đã sẵn sàng.

Xe đẩy bệnh nhân

Trong quá trình khởi động hệ thống, các cánh tay của Xe đẩy bệnh nhân sẽ di chuyển và thực hiện kiểm tra nhanh tình trạng nguyên vẹn của máy móc. Trong quá trình kiểm tra, đèn LED của giá đỡ cánh tay sẽ phát sáng màu xanh lam nhấp nháy. Sau khi hoàn tất thành công quá trình kiểm tra tình trạng nguyên vẹn của hệ thống, tất cả các đèn LED trên cánh tay đều sáng màu xanh lam không nhấp nháy và đèn LED của nút Nguồn sẽ sáng màu xanh lam không nhấp nháy khi bật nguồn.

- Nếu hệ thống phát hiện một dụng cụ hoặc ống thông trước khi khởi động, cánh tay sẽ không di chuyển trong khi khởi động. Tính năng này cho phép hệ thống duy trì kết nối với bệnh nhân trong suốt quá trình khởi động.
- Nếu một cánh tay va vào vật gì đó trong quá trình kiểm tra, hãy sử dụng các nút ly hợp của thiết bị hoặc công để di chuyển cánh tay ra khỏi chương ngại vật.

Bảng điều khiển phẫu thuật

Các nút điều khiển bằng tay có chức năng thực hiện tự kiểm tra. Các nút điều khiển bằng tay di chuyển đến vị trí bắt đầu và phải đến đó thì hệ thống mới có thể hoạt động.

- Nếu một nút điều khiển bằng tay bị cản trở theo cách nào đó, hãy di chuyển nút đó bằng tay ra khỏi vị trí đó và di chuyển về vị trí bắt đầu.
- Trong trình tự khởi động, không đặt bất cứ thứ gì vào trình xem 3D.
- Không kích hoạt bất kỳ bộ phận điều khiển nào của hệ thống, bao gồm các nút ly hợp, bàn đạp chân, v.v.
 - Mặc dù hầu hết các thao tác kích hoạt nút sẽ bị bỏ qua trong trình tự khởi động nhưng một số thao tác kích hoạt có thể gây ra lỗi không thể khắc phục, dẫn đến việc sẽ phải khởi động lại hệ thống. Xem phần Các lỗi không thể khắc phục trong Phụ lục B để biết thêm thông tin.
- Tính năng Dừng khẩn cấp khả dụng trong quá trình khởi động nếu cần. Sau khi hệ thống phát ra tiếng bíp, bác sĩ phẫu thuật có thể thao tác các bộ phận điều khiển của hệ thống. Xem phần Dừng khẩn cấp – Bảng điều khiển phẫu thuật trong Phụ lục B để biết thêm thông tin.

Kết thúc

Türkçe (tr)

Sistem Kullanıcı Kılavuzu Eki

Da Vinci Xi Sistemi Kullanıcı Kılavuzu'na ve Da Vinci X Sistemi Kullanıcı Kılavuzu'na bu ek, Bölüm 5'te bulunan sistem başlatma dizisi bilgilerinin bir güncellemesidir. Genel Bilgiler ve Profesyonel Kullanma Talimatları dahil sistem bilgilerinin tamamı için ilgili sistem kullanıcı kılavuzuna bakın. Bu eki sisteminizin dokümantasyonu ile birlikte bulundurun.

5.2 Başlatma Dizisi

Başlatma işlemi sırasında sistem bir bütünlük testi yapar. Hasta Arabası kolları ve Cerrah Konsolu el kontrolleri bu bütünlük testi sırasında çeşitli hareketler yapar. Bir bip sesi ve sesli bir geri bildirim (etkinleştirilmişse) sistemin hazır olduğunu belirtir.

Hasta Arabası

Sistem başlatma sırasında, Hasta Arabası kolları hareket eder ve kısa bir mekanik bütünlük testi gerçekleştirir. Test sırasında, kol taşıyıcı LED'leri mavi renkte darbeli şekilde yanar. Sistem bütünlüğü testi başarılı bir şekilde tamamlandıktan sonra, koldaki tüm LED'ler sabit mavi renkte yanar ve Güç düğmesi LED'leri güç açıldığında sabit mavi renkte yanar.

- Sistem, başlatma öncesinde bir alet ve kanül saptarsa, kollar başlatma sırasında hareket etmez. Bu özellik, başlatma işlemi süresince sistemin hastaya bağlı kalmasını sağlar.
- Test sırasında bir kolun herhangi bir şeye çarpması halinde, kolu engelden kurtarmak için alet veya port kavrama düğmelerini kullanın.

Cerrah Konsolu

El kontrolleri otomatik test yapar. El kontrolleri başlangıç konumuna hareket eder, sistemin çalışması için bu konuma varmaları gerekir.

- El kontrolü bir şekilde engelleniyorsa bunu elle hareket ettirerek kurtarmanız yeterlidir, birim başlangıç konumuna hareket edecektir.
- Başlatma dizisi sırasında hiçbir şeyi 3D görüntüleyiciye koymayın.
- Kavrama düğmeleri, ayak pedalları vb. dahil olmak üzere sistem kontrollerinden herhangi birini etkinleştirmeyin.
 - Başlatma işlemi sırasında birçok düğmeye basılması dikkate alınmayacak olsa da bazıları giderilemez bir hataya yol açabilir, yani sistemi yeniden başlatmanız gerekebilir. Daha fazla bilgi için, bkz. Ek B. Giderilemez Hatalar.
- Başlatma sırasında, gerekirse kullanılmak üzere Acil Durdurma özelliği mevcuttur. Sistem bip sesi çıkardığında, cerrah sistem kontrolleriyle etkileşime geçebilir. Daha fazla bilgi için, bkz. Ek B. Acil Durdurma – Cerrah Konsolu.

Son

Ελληνικά (el)

Προσθήκη στο εγχειρίδιο χρήσης του συστήματος

Η παρούσα προσθήκη στο εγχειρίδιο χρήσης του συστήματος da Vinci Xi και του συστήματος da Vinci X περιέχει μια ενημέρωση των πληροφοριών για τη διαδικασία εκκίνησης του συστήματος που παρατίθενται στο Κεφάλαιο 5. Για λεπτομερείς πληροφορίες για το σύστημα, συμπεριλαμβανομένων Γενικών οδηγιών και Επαγγελματικών οδηγιών χρήσης, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χρήσης του αντίστοιχου συστήματος. Φυλάσσετε την παρούσα προσθήκη μαζί με τα έγγραφα τεκμηρίωσης για το σύστημά σας.

5.2 Διαδικασία εκκίνησης

Κατά τη διαδικασία εκκίνησης, το σύστημα εκτελεί έλεγχο ακεραιότητας. Οι βραχίονες της τροχήλατης βάσης ασθενούς και τα χειριστήρια χειρός της κονσόλας χειρουργού εκτελούν διάφορες κινήσεις κατά τη διάρκεια του εν λόγω ελέγχου ακεραιότητας. Ένα ηχητικό σήμα και φωνητικά μηνύματα (εφόσον έχουν ενεργοποιηθεί) υποδεικνύουν ότι το σύστημα είναι σε ετοιμότητα.

Τροχήλατη βάση ασθενούς

Κατά την εκκίνηση του συστήματος, οι βραχίονες της τροχήλατης βάσης ασθενούς κινούνται και εκτελούν μια σύντομη δοκιμή μηχανικής ακεραιότητας. Κατά τη διάρκεια της δοκιμής, οι λυχνίες LED στους βραχίονες της τροχήλατης βάσης ασθενούς ανάβουν παλλόμενα με μπλε χρώμα. Μετά την επιτυχή ολοκλήρωση του αυτοελέγχου, όλες οι φωτεινές ενδείξεις LED των βραχιόνων ανάβουν σταθερά με μπλε χρώμα, ενώ οι φωτεινές ενδείξεις των κουμπιών λειτουργίας ανάβουν σταθερά με μπλε χρώμα, όταν τα εξαρτήματα έχουν τεθεί σε λειτουργία.

- Εάν το σύστημα ανιχνεύσει τοποθετημένο όργανο ή σωληνίσκο πριν από την εκκίνηση, οι βραχίονες δεν θα μετακινηθούν κατά την εκκίνηση. Αυτή η λειτουργία επιτρέπει να παραμένει το σύστημα συνδεδεμένο με έναν ασθενή κατά τη διαδικασία εκκίνησης.
- Σε περίπτωση σύγκρουσης ενός βραχίονα με κάποιο αντικείμενο κατά τη διάρκεια του ελέγχου, χρησιμοποιήστε τα κουμπιά συμπλέκτη οργάνου ή θύρας, για να απομακρύνετε το βραχίονα από το εμπόδιο.

Κονσόλα χειρουργού

Τα χειριστήρια χειρός εκτελούν αυτοέλεγχο. Τα χειριστήρια χειρός πρέπει να μετακινηθούν στη θέση εκκίνησης, ώστε να είναι δυνατή η λειτουργία του συστήματος.

- Εάν δεν είναι δυνατή η κίνηση ενός χειριστηρίου χειρός για οποιονδήποτε λόγο, μετακινήστε το χειροκίνητα για να το αποδεσμεύσετε και τότε θα μεταβεί στη θέση εκκίνησης.
- Κατά τη διάρκεια της διαδικασίας εκκίνησης, μην τοποθετείτε τίποτα στο τρισδιάστατο εικονοσκόπιο.
- Μην ενεργοποιείτε κανένα από τα χειριστήρια του συστήματος, συμπεριλαμβανομένων των κουμπιών συμπλέκτη, των πεντάλ, κ.λπ.
 - Παρόλο που το σύστημα παραβλέπει τα περισσότερα κουμπιά που ενδέχεται να ενεργοποιηθούν κατά τη διαδικασία εκκίνησης, ορισμένα μπορεί να προκαλέσουν ανεπανόρθωτη βλάβη, γεγονός που σημαίνει ότι θα χρειαστεί επανεκκίνηση του συστήματος. Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Ανεπανόρθωτες βλάβες στο Παράρτημα Β.

- Η λειτουργία διακοπής έκτακτης ανάγκης είναι διαθέσιμη κατά την εκκίνηση, εάν απαιτείται. Όταν το σύστημα εκπέμπει ήχο, ο χειρουργός μπορεί να χρησιμοποιήσει τα χειριστήρια του συστήματος. Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Διακοπή λειτουργίας έκτακτης ανάγκης – Κονσόλα χειρουργού στο Παράρτημα Β.

Τέλος

Български (bg)

Допълнение към ръководството на потребителя

Това допълнение към ръководството на потребителя на системата Da Vinci Xi и ръководството на потребителя на системата Da Vinci X съдържа актуализация на информацията за последователността на стартирането на системата, намираща се в Раздел 5. За информация за цялата система, включително Обща информация и Професионални инструкции за употреба вижте съответните ръководства на потребителя. Дръжте това допълнение заедно с документацията за вашата система.

5.2 Последователност на стартирането

По време на последователността на стартирането системата извършва диагностика за цялост. Раменете на количката към пациента и уредите за ръчно управление на конзолата на хирурга извършват различни движения по време на диагностиката за цялост. Звуков сигнал и гласово обявен резултат (ако е активирано) показва, че системата е готова.

Количка към пациента

По време на стартиране на системата раменете на количката към пациента се движат и извършват кратка диагностика за механична цялост. По време на диагностиката светодиодите на носещото устройство на раменете мига в синьо. След като диагностиката за механична цялост е успешно завършена, всички светодиоди на раменете светят непрекъснато в синьо, а светодиодът на захранващия бутон светва непрекъснато в синьо, когато е включен.

- Ако системата установи инструмент или канюла преди стартирането, раменете няма да се движат по време на стартирането. Тази функция позволява на системата да остане свързана към пациента по време на последователността на стартирането.
- Ако рамо се удари в нещо по време на диагностиката, използвайте инструмента или бутоните на съединителя на порта, за да освободите рамото от препятствието.

Конзола на хирурга

Уредите за ръчно управление извършват самодиагностика. Уредите за ръчно управление се движат до началното си положение и трябва да стигнат дотам, за да започне системата да работи.

- Ако уред за ръчно управление е възпрепятстван по някакъв начин, преместете го с ръка, за да го освободите и той ще се премести в началното си положение.
- По време на последователността на стартирането не поставяйте нищо в 3D визуализатора.
- Не активирайте никой от уредите за управление на системата, включително бутоните на съединителя, педали за крак и т.н.
 - Докато повечето активатори на бутони ще бъдат деактивирани по време на последователността на стартиране, някои биха могли да причинят неотстраними грешки, което означава, че системата ще трябва да се рестартира. За повече информация вижте Неотстраними грешки в Приложение В.
- Функцията "Аварийно спиране" при необходимост е налична по време на стартирането. След като системата издаде звуков сигнал, хирургът може да взаимодейства с уредите за управление на системата. За повече информация вижте Аварийно спиране – Конзола на хирурга в Приложение В.

Край

Русский (ru)

Приложение к руководству пользователя систем

Это приложение к руководствам пользователя систем da Vinci Xi и da Vinci X и содержит обновление информации о последовательности запуска системы, приведенной в главе 5. Полную информацию о системе, включая общую информацию и профессиональные инструкции по использованию, см. в соответствующем руководстве пользователя системы. Храните это дополнение вместе с документацией по системе.

5.2 Последовательность запуска

Во время выполнения последовательности запуска система выполнит проверку целостности. В ходе проверки целостности системы манипуляторы стойки пациента и регуляторы манипуляторов на консоли хирурга будут выполнять различные движения. О готовности системы будет свидетельствовать звуковой сигнал и голосовое оповещение (если включено).

Стойка пациента

Во время запуска системы манипуляторы стойки пациента перемещаются и выполняют короткую проверку механической целостности. Во время этой проверки светодиоды на каретке манипулятор светятся пульсирующим синим светом. После успешного завершения проверки целостности системы светодиодные индикаторы манипуляторов загорятся синим светом, а после включения питания индикаторы на кнопке питания загорятся синим светом.

- Если до запуска система обнаружит инструмент или канюлю, то манипуляторы не будут двигаться во время запуска системы. Эта функция позволяет системе оставаться подключенной к пациенту во время выполнения запуска.
- В случае столкновения манипулятора с другим объектом во время проверки воспользуйтесь кнопками захвата инструмента или порта, чтобы отвести манипулятор от препятствия.

Консоль хирурга

Регуляторы манипуляторов проведут самодиагностику. Регуляторы манипуляторов переместятся в исходное положение для работы системы.

- Если регулятор манипулятора заклинило, освободите его рукой, после чего он вернется в исходное положение.
- Во время запуска ничего не помещайте в 3D-видеоискатель.
- Не активируйте элементы управления системы, в т.ч. кнопки захвата, ножные педали и т. д.
 - Хотя нажатие большинства кнопок во время выполнения цикла запуска не будет иметь последствий, некоторые из них могут вызвать неустранимый сбой, который потребует перезагрузки системы. Для получения дополнительной информации см. раздел «Неустранимый сбой» в приложении В.
- Во время запуска доступна функция аварийного отключения. Когда система выдаст звуковой сигнал, можно пользоваться элементами управления. Для получения дополнительной информации см. раздел Кнопка "Emergency Stop" (Аварийное отключение) на консоли хирурга» в приложении В.

Конец

한국어 (ko)

System 사용 설명서 부록

Da Vinci Xi System 사용 설명서 및 Da Vinci X System 사용 설명서의 본 부록은 5장의 System 시동 시퀀스에 대한 업데이트 내용을 담고 있습니다. 일반 정보 및 전문 사용 지침을 포함한 전체 System 정보는 개별 System 사용 설명서를 참조하십시오. 이 부록을 System 문서와 함께 보관하십시오.

5.2 시동 시퀀스

시동 시퀀스가 진행되는 동안 System은 무결성 테스트를 실시합니다. Patient Cart Arms와 Surgeon 콘솔 Hand Control은 이 무결성 테스트가 진행되는 동안 다양한 동작을 수행합니다. 신호음과 음성 안내 피드백(활성화된 경우)이 들리면 System이 시작 준비가 되었음을 나타냅니다.

Patient Cart

System 시동 중에 Patient Cart Arms가 움직이고 짧은 기계적 무결성 테스트를 실시합니다. 테스트 중에 Arm Carriage LED는 청색으로 파동형 깜박임을 보입니다. System 무결성 테스트가 성공적으로 완료되면 모든 Arm LED가 청색으로 점등되고 Power Button LED는 전원이 켜졌을 때 청색으로 점등됩니다.

- System이 시동 전에 Instrument 또는 Cannula를 감지하는 경우 Arms는 시동 중에 움직이지 않습니다. 이 기능은 시동 시퀀스 중에 System이 환자와 연결된 상태를 유지할 수 있도록 합니다.
- Arm이 테스트 도중 다른 물체와 부딪힌 경우 Instrument 또는 Port Clutch Buttons를 사용하여 장애물로부터 Arm을 이동시키십시오.

Surgeon 콘솔

Hand Control은 자체 테스트를 실시합니다. Hand Control이 시작 위치로 이동하여 도달해야 System이 작동합니다.

- Hand Control이 다소 멈칫거릴 경우 손으로 약간 움직여 주기만 하면 시작 위치로 이동하게 됩니다.
- 시동 시퀀스 중에 3D 뷰어에 아무것도 넣지 마십시오.
- Clutch Buttons, Foot Pedals 등을 비롯하여 System의 모든 컨트롤을 작동하지 마십시오.
 - 시동 시퀀스 중에는 대부분의 버튼을 눌러도 무시되지만 경우에 따라 복구 불가능한 장애를 일으킬 수 있습니다. 이렇게 되면 System을 다시 시작해야 합니다. 자세한 정보는 부록 B 복구 불가능한 장애를 참조하십시오.
- 시동 중 필요한 경우 Emergency Stop 기능을 사용할 수 있습니다. System 신호음이 울리면 집도의가 System Controls를 조작할 수 있습니다. 자세한 정보는 부록 B Emergency Stop – Surgeon 콘솔을 참조하십시오.

— 끝 —

日本語 (ja)

サージカルシステム取扱説明書追補

本書はDa Vinci XiサージカルシステムおよびDa Vinci Xサージカルシステムの取扱説明書の追補であり、第5章にあるスタートアップシーケンスに関する最新情報を記載しています。一般情報ならびに医療従事者向け取扱説明書などのサージカルシステムに関する詳しい情報は、該当するサージカルシステムの取扱説明書を参照してください。本書はお使いのサージカルシステムの取扱説明書と一緒に保管してください。

5.2 スタートアップシーケンス

スタートアップシーケンス中に、システムの完全性テストが実行されます。完全性テスト中、ペイシェントカートのアームとサージョンコンソールのハンドコントロールがさまざまな動きで作動します。システムの準備が整うと、ビープ音と音声予告メッセージ（有効化されている場合）で知らされます。

ペイシェントカート

システムスタートアップ時、ペイシェントカートのアームが動き、短時間の機械的な完全性テスト（セルフテスト）を実行します。テスト時、アームキャリッジのLEDが青く点滅します。システムの完全性テストが終了すると、すべてのアームのLEDが青く点灯し、電源がオンになると電源ボタンのLEDが青く点灯します。

- スタートアップ前にシステムがインストゥルメントまたはカニューラを検知すると、スタートアップ中にアームが動かなくなります。この機能は、スタートアップシーケンスを行う間でも、システムを安全な状態で患者に接続しておけるように設計されています。
- 同テスト中にアームが何かに当たった場合は、インストゥルメントまたはポートクラッチボタンを利用して、アームを障害物のない場所に移動させてください。

サージョンコンソール

ハンドコントロールがセルフテストを実行します。ハンドコントロールが開始位置まで動き、到達しなければシステムは作動しません。

- ハンドコントロールが何かに妨げられている場合は、手で障害を避けると、開始位置まで移動します。
- スタートアップシーケンスの間、3Dビューア内には何も入れないでください。
- クラッチボタンやフットスイッチなどを含め、いかなるシステムのコントロールもしないでください。
 - 大半のボタンアクティベーションは、スタートアップシーケンス中に押しても無視されますが、一部のボタンは回復不能なエラーを発生させるおそれがあり、その場合はシステムを再起動しなければなりません。詳細については、回復不能なエラー（付録B）を参照してください。
- スタートアップシーケンス中でも、必要に応じて緊急停止機能が使用できます。システムからビープ音が聞こえたら、術者はシステムのコントロールを使用できます。詳細については、緊急停止：サージョンコンソール（付録B）を参照してください。

— 以上 —

繁體中文 (zh-TW)

系統使用手冊附錄

本附錄適用於 Da Vinci Xi 系統使用手冊與 Da Vinci X 系統使用手冊，內容涵蓋手冊第 5 章內的系統啟動作業程序更新資訊。若想取得包括一般性資訊和專業使用指示的完整系統資訊，請見適用的使用手冊。請將本附錄與系統使用文件一併存放。

5.2 啟動作業程序

啟動作業程序期間，系統會進行完整性測試。在完整性測試期間，機械手臂推車器械臂和醫師主控台手動控制會執行不同動作。當發出嗶聲和聲音通知（如有開啟）時，則表示系統已準備就緒。

機械手臂推車

系統啟動時，機械手臂推車的器械臂將會作動，進行簡短的機械完整性測試。測試期間，器械臂承載器的 LED 燈將發出閃爍的藍光。當成功完成系統完整性測試後，所有器械臂的 LED 燈藍光將停止閃爍，且電源開啟時，電源按鈕的 LED 燈也會發出藍光。

- 若啟動前，系統偵測到器械或套管存在，則器械臂在啟動期間將不會動作。此功能可讓本系統在啟動作業程序期間與患者保持連結。
- 若測試期間器械臂撞到東西，請使用器械或接埠離合裝置按鈕來移動器械臂，遠離該障礙。

醫師主控台

手動控制會進行自行測試。接著會移動至起始位置，手動控制務必位於起始位置，系統才可使用。

- 若手動控制受到阻礙，請用手協助排除，排除後手動控制將回到起始位置。
- 啟動作業期間，請勿在 3D 檢視器中放置任何物品。
- 請勿啟動任何系統控制，包括接埠離合裝置按鈕、腳踏板等等。
 - 雖然啟動作業期間，大部分的按鈕啟動程序都不會生效，但有些仍會造成不可復原的故障，導致系統必須重新啟動。若想了解更多資訊，請見附錄 B 的「不可復原故障」。
- 必要時，系統啟動期間可以使用緊急停止功能。當系統發出嗶聲時，醫師便可操作系統控制。若想了解更多資訊，請見附錄 B 的「緊急停止：醫師主控台」。

結束