

# Décrets, arrêtés, circulaires

## TEXTES GÉNÉRAUX

### MINISTÈRE DES SOLIDARITÉS ET DE LA SANTÉ

**Arrêté du 12 octobre 2017 portant création de la section « scooter électrique modulaire » et inscription du scooter électrique modulaire INVACARE LEO de catégorie B de la société INVACARE POIRIER SAS au titre IV de la liste des produits et prestations remboursables prévue à l'article L. 165-1 du code de la sécurité sociale**

NOR : SSAS1728659A

La ministre des solidarités et de la santé et le ministre de l'action et des comptes publics,

Vu le code de la santé publique ;

Vu le code de la sécurité sociale et notamment ses articles L. 165-1 à L. 165-5 et R. 165-1 à R. 165-28 ;

Vu l'avis de la Commission nationale d'évaluation des dispositifs médicaux et des technologies de santé,

Arrêtent :

**Art. 1<sup>er</sup>.** – Au titre IV de la liste des produits et prestations remboursables, chapitre II, après la section 2 est créée une section 3 « Scooter électrique modulaire » comme suit :

CODE	NOMENCLATURE
	<p style="text-align: center;"><b>Section 3 « Scooter électrique modulaire »</b></p> <p style="text-align: center;"><b><u>SPECIFICATIONS TECHNIQUES ET CONDITIONS DE PRISE EN CHARGE</u></b></p> <p><b>1. Définition du scooter</b> Un scooter est un véhicule, muni de 3 roues au minimum, avec plancher sur lequel est fixé une assise (composée d'un siège, d'un dossier et de 2 accoudoirs). Le plancher assure la fonction de repose-pied. La propulsion est assurée par un ou plusieurs moteurs électriques. L'utilisateur dispose d'une commande électronique de la vitesse et contrôle manuellement la direction du véhicule.</p> <p><b>2. Exigences de conception minimales des scooters modulaires (SCO)</b> Les scooters modulaires répondent aux exigences de performance des « fauteuils roulants à propulsion par moteur électrique et scooters » des présentes spécifications techniques.</p> <p>Les SCO satisfont aux exigences de conception minimales ci-dessous :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- <b>Mode de propulsion :</b> La propulsion est assurée par un ou plusieurs moteurs électriques. En cas de panne du groupe moteur, l'accompagnant ou une tierce personne doit pouvoir le débrayer et déplacer aisément le scooter. Si le débrayage annihile le frein automatique à coupure de courant (dit "frein électromagnétique"), il ne doit pas être possible de déplacer le véhicule à l'aide du boîtier de commande. La charge des batteries, alimentant ce groupe moteur, s'effectue en 12 heures maximum au moyen d'un chargeur, livré avec le scooter. Lors de la charge, un dispositif coupe automatiquement le circuit électrique du véhicule. Le chargeur est conçu pour empêcher la surcharge des batteries et comporte un indicateur de charge. Le raccordement du chargeur au secteur doit s'effectuer par une prise mâle répondant aux normes de l'Union Technique de l'Electricité.</li> <li>- <b>Classe d'usage :</b> L'environnement d'utilisation du scooter peut être : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ adapté à un usage mixte intérieur/extérieur (classe A+ et classe B)</li> <li>▪ plus spécialement adapté à un usage extérieur (classe C).</li> </ul> </li> <li>- <b>Châssis :</b> pour les scooters de classe A+ et de classe B, le bon de commande doit proposer un dispositif d'éclairage conforme au code de la route. Dans le cas d'un scooter de classe C, ce dernier est équipé d'un dispositif d'éclairage conforme au code de la route.</li> <li>- <b>Dossier :</b> le dossier est à structure rigide.</li> <li>- <b>Siège :</b> le siège est à structure rigide.</li> <li>- <b>Accoudoir :</b> les accoudoirs sont au minimum escamotables (pivotant). Ils sont équipés d'appui-bras démontables.</li> <li>- <b>Assise :</b> ensemble formé par le dossier, le siège et les accoudoirs. L'assise est au minimum réglable en hauteur (adaptation de la distance siège plateforme à la longueur du segment jambier de l'utilisateur tout en garantissant une facilité de transfert lorsque l'assise est pivotée).</li> <li>- <b>Système de conduite :</b> la colonne de direction est au minimum pivotante sans l'utilisation d'outil afin de s'adapter aux besoins de l'utilisateur et de faciliter les transferts et le stockage. La commande de cette fonction est accessible à l'utilisateur. Les paramètres de conduite du scooter sont programmables (au minimum la vitesse maximale, l'accélération, la décélération en marche avant, arrière).</li> </ul> <p><b>3. Exigences de performances minimales des scooters modulaires (SCO)</b> <u>3.1 Rappel sur les classes d'usage définies au chapitre 5 de la norme européenne NF EN 12184 :2009.</u> Les fauteuils roulants doivent être classés dans une ou plusieurs des trois classes suivantes, en fonction de leur usage prévu :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Classe A : fauteuils roulants compacts et manœuvrables, n'étant pas nécessairement capables de franchir des obstacles extérieurs ;</li> <li>- Classe B : fauteuils roulants suffisamment compacts et manœuvrables pour certains environnements domestiques et capables de franchir certains obstacles extérieurs ;</li> <li>- Classe C : fauteuils roulants de taille généralement importante, pas nécessairement prévus pour un usage domestique, mais capables de se déplacer sur d'assez longues distances et de franchir des obstacles extérieurs.</li> </ul>

CODE	NOMENCLATURE
	<p><u>3.2 Classes d'usage des scooters modulaires prises en charge :</u> Seuls les scooters conformes aux exigences suivantes des classes A+, B ou C peuvent être pris en charge.</p> <p>La classe A+ comprend des « scooters compacts, manœuvrables et démontables, pour des environnements domestiques et capables de franchir certains obstacles extérieurs » ; La classe B comprend des « scooters suffisamment compacts et manœuvrables pour certains environnements domestiques et capables de franchir certains obstacles extérieurs » ; La classe C comprend des « scooters de taille généralement importante, pas nécessairement prévus pour un usage domestique, mais capables de se déplacer sur d'assez longues distances et de franchir des obstacles extérieurs. »</p> <p>Les recommandations de l'annexe B de la norme NF EN 12184 version 2009, relatives aux véhicules de classe A, sont retenues comme des exigences pour l'inscription d'un scooter dans la classe A+ de la LPPR.</p> <p><u>3.3 Exigences minimales pour valider une ou plusieurs classes d'usage de scooters modulaires</u></p> <p>Les exigences minimales sont issues du chapitre 12, tableau 1, des « Exigences et essais relatifs aux caractéristiques de conduite des différentes classes de fauteuils roulants électriques de la norme NF EN 12184:2009 ».</p> <p>Pour chaque catégorie de scooter, chaque caractéristique de conduite est accompagnée d'un essai et d'exigence à satisfaire pour qu'un scooter soit pris en charge.</p> <p><b>Classe A+ :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Pente maximale de sécurité (essai 8.8.2.2): minimum 6°</li> <li>- Stabilité dynamique (essai 8.8.5.2):       <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ démarrage en côte en marche avant : pente minimale 6°</li> <li>▪ arrêt en côte en marche avant : pente minimale 6°</li> <li>▪ arrêt en descente en marche avant : pente minimale 6°</li> <li>▪ arrêt en descente en marche arrière : pente minimale 6°</li> </ul> </li> <li>- Stabilité statique dans toutes les directions quelle que soit la position de l'assise pivotante ou non (essai 8.8.7.2) : pente minimale 9° ou pente maximale de sécurité déclarée par le fabricant si elle est supérieure.</li> <li>- Forces de manœuvre maximales :       <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Leviers de frein (essai 8.4.2.1)</li> <li>▪ Commandes et actionneur de roue libre (essai 8.5.2) :           <ul style="list-style-type: none"> <li>- actionnement à un doigt : 5N</li> <li>- actionnement à une main : 13,5 N</li> <li>- actionnement par combinaison main/bras : 60N</li> <li>- actionnement par pression du pied : 100N</li> <li>- actionnement par traction du pied : 60N</li> </ul> </li> </ul> </li> <li>- Efficacité du frein de stationnement (essais 8.4.2.3 et 8.4.2.6) : 9° ou pente maximale de sécurité déclarée par le fabricant si elle est supérieure</li> <li>- Vitesse maximale (essai 8.8.8) :       <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ à l'horizontale en marche avant : 10 km/h</li> <li>▪ à l'horizontale en marche arrière : 70 % de la vitesse maximale du fauteuil roulant en marche avant ou 5 km/h selon la valeur la plus petite.</li> </ul> </li> <li>- Capacité de franchissement et de descente d'obstacles hauteur minimale de l'obstacle (essai 8.8.6.2) : 50 mm</li> <li>- Autonomie minimale continue théorique de déplacement (essai 8.8.9.2) : 15 km</li> <li>- Irrégularité du sol (essai 8.8.3.3) : 30 mm</li> </ul> <p><b>Classe B :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Pente maximale de sécurité (essai 8.8.2.2) : minimum 6°</li> <li>- Stabilité dynamique (essai 8.8.5.2) :       <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ démarrage en côte en marche avant : pente minimale 6°</li> </ul> </li> </ul>

CODE	NOMENCLATURE
	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ arrêt en côte en marche avant : pente minimale 6°</li> <li>▪ arrêt en descente en marche avant : pente minimale 6°</li> <li>▪ arrêt en descente en marche arrière : pente minimale 6°</li> <li>– Stabilité statique dans toutes les directions quelle que soit la position de l'assise pivotante ou non (essai 8.8.7.2) : pente minimale 9° ou pente maximale de sécurité déclarée par le fabricant si elle est supérieure</li> <li>– Forces de manœuvre maximales : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Leviers de frein (essai 8.4.2.1)</li> <li>▪ Commandes et actionneur de roue libre (essai 8.5.2) : <ul style="list-style-type: none"> <li>– actionnement à un doigt : 5N</li> <li>– actionnement à une main : 13,5 N</li> <li>– actionnement par combinaison main/bras : 60N</li> <li>– actionnement par pression du pied : 100N</li> <li>– actionnement par traction du pied : 60N</li> </ul> </li> </ul> </li> <li>– Efficacité du frein de stationnement (essais 8.4.2.3 et 8.4.2.6) : 9° ou pente maximale de sécurité déclarée par le fabricant si elle est supérieure</li> <li>– Vitesse maximale (essai 8.8.8) : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ à l'horizontale en marche avant : 10 km/h</li> <li>▪ à l'horizontale en marche arrière : 70 % de la vitesse maximale du fauteuil roulant en marche avant ou 5 km/h selon la valeur la plus petite</li> </ul> </li> <li>– Capacité de franchissement et de descente d'obstacles hauteur minimale de l'obstacle (essai 8.8.6.2) : 50 mm</li> <li>– Autonomie minimale continue théorique de déplacement (essai 8.8.9.2) : 25 km</li> <li>– Irrégularité du sol (essai 8.8.3.3) : 30 mm</li> </ul> <p><b>Classe C :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– Pente maximale de sécurité (essai 8.8.2.2) : minimum 10°</li> <li>– Stabilité dynamique (essai 8.8.5.2) : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ démarrage en côte en marche avant : pente minimale 10°</li> <li>▪ arrêt en côte en marche avant : pente minimale 10°</li> <li>▪ arrêt en descente en marche avant : pente minimale 10°</li> <li>▪ arrêt en descente en marche arrière : pente minimale 10°</li> </ul> </li> <li>– Stabilité statique dans toutes les directions quelle que soit la position de l'assise pivotante ou non (essai 8.8.7.2) : pente minimale 15° ou pente maximale de sécurité déclarée par le fabricant si elle est supérieure</li> <li>– Forces de manœuvre maximales : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Leviers de frein (essai 8.4.2.1)</li> <li>▪ Commandes et actionneur de roue libre (essai 8.5.2) : <ul style="list-style-type: none"> <li>– actionnement à un doigt : 5N</li> <li>– actionnement à une main : 13,5 N</li> <li>– actionnement par combinaison main/bras : 60N</li> <li>– actionnement par pression du pied : 100N</li> <li>– actionnement par traction du pied : 60N</li> </ul> </li> </ul> </li> <li>– Efficacité du frein de stationnement (essais 8.4.2.3 et 8.4.2.6) : 15° ou pente maximale de sécurité déclarée par le fabricant si elle est supérieure</li> <li>– Vitesse maximale (essai 8.8.8) : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ à l'horizontale en marche avant : 10 km/h</li> <li>▪ à l'horizontale en marche arrière : 70 % de la vitesse maximale du fauteuil roulant en marche avant ou 5 km/h selon la valeur la plus petite</li> </ul> </li> <li>– Capacité de franchissement et de descente d'obstacles hauteur minimale de l'obstacle (essai 8.8.6.2) : 100 mm</li> <li>– Autonomie minimale continue théorique de déplacement (essai 8.8.9.2) : 35 km</li> <li>– Irrégularité du sol (essai 8.8.3.3) : 50 mm</li> </ul> <p>Les exigences suivantes concernant les « caractéristiques et exigences de conduite » s'appliquent pour les 3 classes de scooters (A+, B et C) en vue de leur prise en charge.</p>

CODE	NOMENCLATURE
	<p>Les exigences concernant les « caractéristiques et exigences de conduite » sont issues du chapitre 12, tableau 2, des « Exigences et essais relatifs aux caractéristiques de conduite pour toutes les classes de fauteuils roulants de la norme NF EN 12184:2009 ».</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Caractéristiques et exigences de conduite (essai 8.4.2.2) : <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Valeur maximale de décélération - Pic supérieur à 0,03 s = 4 m/s<sup>2</sup></li> <li>▪ Distance d'arrêt maximale : Vitesse (km/h) / À l'horizontale (m) / En pente (m) <ul style="list-style-type: none"> <li>- 4,0/0,6/1,2</li> <li>- 5,0/0,8/1,6</li> <li>- 6,0/1,0/2,0</li> <li>- 7,0/1,2/2,4</li> <li>- 8,0/1,5/3,0</li> <li>- 9,0/1,8/3,6</li> <li>- 10,0/2,1/4,2</li> <li>- 11,0/2,5/5,0</li> <li>- 12,0/2,9/5,8</li> <li>- 13,0/3,4/6,0</li> <li>- 14,0/3,9/6,0</li> <li>- 15,0/4,5/6,0</li> </ul> </li> </ul> </li> </ul> <p>Les caractéristiques suivantes concernant les dimensions et la zone de manœuvre des scooters, issues de l'annexe B recommandations tableau B.1 « Dimensions et zone de manœuvre des fauteuils roulants électriques de la norme NF EN 12184 :2009 », constituent :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- des exigences pour les scooters de classe A+, en vue de leur prise en charge</li> <li>- des recommandations pour les scooters de classe B et de classe C.</li> </ul> <p><b>Classe A+ (dimensions en mm) :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Longueur hors tout — maximum : 1 200 mm</li> <li>- Largeur hors tout — maximum : 700 mm</li> <li>- Diamètre de braquage — maximum : 2 000 mm</li> <li>- Largeur de demi-tour — maximum : 1 300 mm</li> <li>- Garde au sol — minimum : 30 mm</li> </ul> <p><b>Classe B (dimensions en mm) :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Longueur hors tout — maximum : 1 400 mm</li> <li>- Largeur hors tout — maximum : 700 mm</li> <li>- Diamètre de braquage — maximum : 2 800 mm</li> <li>- Largeur de demi-tour — maximum : 1 800 mm</li> <li>- Garde au sol — minimum : 60 mm</li> </ul> <p><b>Classe C (dimensions en mm) :</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Longueur hors tout — maximum : pas de recommandation</li> <li>- Largeur hors tout — maximum : 800 mm</li> <li>- Diamètre de braquage — maximum : pas de recommandation</li> <li>- Largeur de demi-tour — maximum : pas de recommandation</li> <li>- Garde au sol — minimum : 80 mm</li> </ul> <p><b>4. Conditions de prise en charge</b></p> <p>Les scooters modulaires sont indiqués chez les personnes ayant une limitation sévère et durable de l'activité de marche (de cause neurologique, rhumatologique, orthopédique, cardio-respiratoire ou métabolique), dans l'impossibilité d'atteindre leurs objectifs de participation sociale en utilisant un fauteuil roulant à propulsion manuelle du fait de leur incapacité à propulser elles-mêmes un fauteuil roulant à propulsion manuelle en extérieur soit en raison de leur déficience soit en raison de leur situation environnementale.</p> <p>L'objectif de la prise en charge d'un scooter est de favoriser la participation sociale de la personne en situation de handicap, cet aspect devant être exprimé dans le projet de vie de la personne.</p>

CODE	NOMENCLATURE
	<p>La personne doit posséder les capacités physiques, perceptives et cognitives nécessaires pour assurer la maîtrise du scooter, c'est-à-dire :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- être capable de marcher de façon stable sur au moins quelques mètres, avec l'aide éventuelle de produits d'assistance à la marche (canne, etc)</li> <li>- avoir un équilibre suffisant pour maintenir la position assise sans aide technique à la posture,</li> <li>- pouvoir effectuer ses transferts de façon autonome et en sécurité,</li> <li>- avoir un fonctionnement suffisant des membres supérieurs (dextérité, coordination) pour conduire l'appareil,</li> <li>- avoir les capacités cognitives et perceptives nécessaires à l'utilisation du scooter en sécurité.</li> </ul> <p>Les conditions environnementales de la personne doivent être compatibles avec l'utilisation d'un scooter.</p> <p>Par ailleurs, la personne doit disposer sur son lieu de vie d'une possibilité de stockage et de recharge du scooter. Ce point doit être pris en compte lors de l'évaluation des besoins et de la préconisation.</p> <p>Dans le cas d'une pathologie évolutive, la prescription médicale doit préciser qu'il n'est pas envisagé d'avoir recours à un fauteuil roulant électrique dans l'année qui suit.</p> <p>L'équipe pluridisciplinaire doit sensibiliser la personne au fait que l'utilisation d'un scooter va entraîner une diminution de sa consommation énergétique et l'inciter à maintenir ses activités physiques afin de conserver un bénéfice cardio-vasculaire. L'utilisation exclusive du scooter aurait notamment pour effet d'augmenter les risques cardio-vasculaires.</p> <p>La prise en charge est soumise à une demande d'accord préalable du service médical auprès des caisses d'AMO. Elle est assurée après réalisation d'un essai préalable effectué par une équipe pluridisciplinaire constituée au minimum d'un médecin de médecine physique et de réadaptation aidé d'un kinésithérapeute ou d'un ergothérapeute et après fourniture d'un certificat de ce médecin.</p> <p>Ce certificat :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- atteste l'adéquation du véhicule au handicap de la personne,</li> <li>- atteste le besoin du véhicule pour réaliser le projet de vie personnalisé à l'extérieur, et que l'environnement de vie sociale de la personne lui impose des déplacements mixtes en intérieur et en extérieur, en milieu urbain,</li> <li>- précise que les capacités de la personne lui permettent d'en assurer la maîtrise.</li> </ul> <p>Le scooter doit être mis à disposition pendant la durée de l'essai. L'essai doit inclure une période d'utilisation dans l'environnement (lieu de vie et accessibilité) de la personne utilisatrice pendant une durée suffisante (48 heures au minimum) pour évaluer l'apport de l'utilisation du scooter pour répondre au projet de vie de la personne.</p> <p>La prise en charge ne peut pas être cumulée avec celle d'un fauteuil roulant à propulsion par moteur électrique, d'un fauteuil roulant de verticalisation ou d'un autre scooter électrique modulaire ; et vice versa.</p> <p>La prise en charge du scooter peut être cumulée avec celle d'un fauteuil roulant à propulsion manuelle ou à pousser, si cela permet de répondre aux besoins de la personne.</p> <p>La prise en charge est assurée sur prescription médicale, dans la limite d'une attribution tous les 5 ans. Le renouvellement s'effectuera dans les mêmes conditions que la 1ère prise en charge. Tout renouvellement anticipé devra être conforme aux dispositions de l'article R 165-24 du code de la sécurité sociale.</p> <p><b>5. Modalité de délivrance</b></p> <p>Compte tenu du rôle et des conditions de délivrance assignés au distributeur, il ne peut y avoir de prise en charge de scooters électriques modulaires achetés sur des sites commerciaux de vente de biens ou de services sur internet.</p> <p><b>6. Code de la route</b></p> <p>Dans le cas où l'utilisateur utilise son scooter électrique modulaire sur route, il doit respecter l'ensemble des articles du code de la route (utilisation, assurance, vitesse, entretien,...).</p> <p>Le distributeur doit systématiquement remettre au patient une fiche rappelant les règles d'utilisation, d'assurance, de vitesse et d'entretien en vigueur qui s'appliquent au véhicule en question. Cette fiche doit être cosignée et conservée par le distributeur et le patient.</p>

**Sous-section 1 : Scooter électrique modulaire de classe B**

CODE	NOMENCLATURE
4280670	<p style="text-align: center;"><b>Société INVACARE POIRIER S.A.S (INVACARE)</b></p> <p> Scooter électrique modulaire, INVACARE, INVACARE LEO.</p> <p><b>DESCRIPTION</b>  INVACARE LEO est un scooter électrique modulaire de classe B à 4 roues avec un plancher sur lequel est fixé une assise composée d'un siège pivotant, d'un dossier non réglable et de 2 accoudoirs relevables. Il est muni d'une colonne de direction réglable en inclinaison verticale avec un guidon. INVACARE LEO fait 120 cm de longueur et 67 cm de largeur. Son moteur est alimenté par des batteries rechargeables.</p> <p><b>INDICATIONS PRISES EN CHARGE</b>  Personnes ayant une limitation sévère et durable de l'activité de marche, dans l'impossibilité d'atteindre leurs objectifs de participation sociale en utilisant un fauteuil roulant à propulsion manuelle du fait de leur incapacité à propulser elles-mêmes un fauteuil roulant à propulsion manuelle en extérieur soit en raison de leur déficience soit en raison de leur situation environnementale. L'objectif de la prise en charge d'un scooter est de favoriser la participation sociale de la personne en situation de handicap, cet aspect devant être exprimé dans le projet de vie de la personne.</p> <p><b>MODALITES DE PRESCRIPTION ET D'UTILISATION</b>  La vitesse maximale du scooter INVACARE LEO est de 8 km/h. L'équipe pluridisciplinaire doit expliquer à l'utilisateur qu'il ne faut pas chercher à augmenter cette vitesse maximale en raison du risque accru d'instabilité et de collision sachant qu'un des éléments de risque associé à l'utilisation des scooters est lié à la vitesse.   Il est recommandé d'utiliser le scooter de classe B uniquement sur le trottoir.</p> <p><b>GARANTIE</b>  Le scooter INVACARE LEO est garanti pour une durée de 2 ans, à l'exception des batteries qui sont garanties 1 an.</p> <p><b>REFERENCES PRISES EN CHARGE</b>  - Référence 1579613 : INVACARE LEO – 4 roues – Coloris gris lunaire  - Référence 1579607 : INVACARE LEO – 4 roues – Coloris bleu onyx  - Référence 1579428 : INVACARE LEO – 4 roues – Coloris rouge rubis  Date de fin de prise en charge : 30 octobre 2022.</p>

**Art. 2.** – Le présent arrêté prend effet à compter du treizième jour suivant la date de sa publication au *Journal officiel*.

**Art. 3.** – Le directeur général de la santé et la directrice de la sécurité sociale sont chargés, chacun en ce qui le concerne, de l'exécution du présent arrêté, qui sera publié au *Journal officiel* de la République française.

Fait le 12 octobre 2017.

*La ministre des solidarités  
et de la santé,*

Pour la ministre et par délégation :

*La sous-directrice de la politique  
des produits de santé et de la qualité  
des pratiques et des soins,*

C. PERRUCHON

*Le ministre de l'action  
et des comptes publics,*

Pour le ministre et par délégation :

*Le sous-directeur  
du financement  
du système de soins,*

T. WANECQ

*Le sous-directeur  
du financement  
du système de soins,*

T. WANECQ