

Symbol	Beschrijving
	Stijging jib (niet geactiveerd)
	Daling jib (niet geactiveerd)
	Rotatie met de klok mee
	Rotatie tegen de klok in
	Inschuiven telescopische arm
	Uitschuiven telescopische arm
	Stijging telescopische arm
	Daling telescopische arm
	Stijging gearticuleerde arm
	Daling gearticuleerde arm

Symbol	Beschrijving
	Rotatie met de klok in werkplatform
	Rotatie tegen de klok in werkplatform
	Nivellering werkplatform
	Nivellering werkplatform
	Uitschuiven stabilisatiearm links
	Inschuiven stabilisatiearm links
	Uitschuiven stabilisatiearm rechts
	Inschuiven stabilisatiearm rechts

- Het lampje (C) geeft de activering van de rotatie van de hoogwerker aan
- Het lampje (D) geeft het in-/uitschuiven van de stabilisatiearm aan
- Het lampje (E) geeft de activering van de nivellering van de hoogwerker aan.

6.2.3 - Noodbedieningen

Voor de noodbedieningen zie "Noodhandelingen".

8.2 - Foutcodes

Code	Beschrijving
111	Fout parameters in de centrale opslaan
112	Interne fout in de centrale voor gegevensuitwisseling
121	Druksensor 1 kant stang: stroom op de ingang te laag
122	Druksensor 1 kant stang: stroom op de ingang te hoog
123	Druksensor 1 kant bodem: stroom op de ingang te laag
124	Druksensor 1 kant bodem: stroom op de ingang te hoog
131	Druksensor 2 kant stang: stroom op de ingang te laag
132	Druksensor 2 kant stang: stroom op de ingang te hoog
133	Druksensor 2 kant bodem: stroom op de ingang te laag
134	Druksensor 2 kant bodem: stroom op de ingang te hoog
141	Druksensor 1 kant stang: lezing druk te laag
142	Druksensor 1 kant stang: lezing druk te hoog
143	Druksensor 1 kant bodem: lezing druk te laag
144	Druksensor 1 kant bodem: lezing druk te hoog
151	Druksensor 2 kant stang: lezing druk te laag
152	Druksensor 2 kant stang: lezing druk te hoog
153	Druksensor 2 kant bodem: lezing druk te laag
154	Druksensor 2 kant bodem: lezing druk te hoog
201	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD01)
202	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD01)
203	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD01)
204	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD01)
205	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD02)
206	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD02)
207	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD02)
208	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD02)
211	Hoek arm: meting effectieve hoek te klein (PD01)
212	Hoek arm: meting effectieve hoek te groot (PD01)
213	Hoek arm: meting effectieve hoek te klein (PD02)
214	Hoek arm: meting effectieve hoek te groot (PD02)

Code	Beschrijving
221	Gemeten uitschuiving arm te klein (PD01)
222	Gemeten uitschuiving arm te groot (PD01)
223	Berekende uitschuiving arm te klein (PD01)
224	Berekende uitschuiving arm te groot (PD01)
225	Gemeten uitschuiving arm te klein (PD02)
226	Gemeten uitschuiving arm te groot (PD02)
227	Berekende uitschuiving arm te klein (PD02)
228	Berekende uitschuiving arm te groot (PD02)
231	Berekende hoek scharnierarm te klein (PD01)
232	Berekende hoek scharnierarm te groot (PD01)
233	Berekende hoek scharnierarm te klein (PD02)
234	Berekende hoek scharnierarm te groot (PD02)
241	Gemeten lading op hoogwerker te klein (PD01)
242	Gemeten lading op hoogwerker te groot (PD01)
243	Berekende lading op hoogwerker te klein (PD01)
244	Berekende lading op hoogwerker te groot (PD01)
245	Gemeten lading op hoogwerker te klein (PD02)
246	Gemeten lading op hoogwerker te groot (PD02)
247	Berekende lading op hoogwerker te klein (PD02)
248	Berekende lading op hoogwerker te groot (PD02)
251	Gemeten hoek kolom te klein (PD01)
252	Gemeten hoek kolom te groot (PD01)
253	Berekende hoek kolom te klein (PD01)
254	Berekende hoek kolom te groot (PD01)
255	Gemeten hoek kolom te klein (PD02)
256	Gemeten hoek kolom te groot (PD02)
257	Berekende hoek kolom te klein (PD02)
258	Berekende hoek kolom te groot (PD02)
521	Meetverschil te hoog tussen hoeksensoren
522	Incongruentie tussen twee lezingen uitschuiving armen
525	Incongruentie tussen twee lezingen hoek scharnierarm
531	Incongruentie tussen twee lezingen encoder

Code	Beschrijving
541	Incongruentie tussen twee drukwaarden bodemplaatzijde hefcilinder omhoog armen
542	Incongruentie tussen twee drukwaarden stangzijde hefcilinder omhoog armen
543	Incongruentie drukverschillen op hefcilinder omhoog armen
544	Incongruentie ingestelde waarden LMI
545	Incongruentie ingestelde waarden LMI
546	Incongruentie ingestelde waarden LMI
547	Incongruentie ingestelde waarden LMI
548	Incongruentie tussen twee lezingen hoek X frame
549	Incongruentie tussen twee lezingen hoek Y frame
551	Incongruentie tussen twee lezingen laadcel
601	Geen CAN-bericht afkomstig van hoeksensor arm (PD01)
602	Geen CAN-bericht afkomstig van hoeksensor arm (PD02)
611	Geen CAN-bericht van de sensor uitschuiven arm
621	Geen CAN-bericht afkomstig van hoeksensor frame (PD01)
622	Geen CAN-bericht afkomstig van hoeksensor frame (PD02)
631	Fout CAN afkomstig van MSC kolom
632	Geen CAN-bericht afkomstig van MSC op frame (optie)
641	Geen CAN-bericht van de sensor hoek pantograaf (PD01)
642	Geen CAN-bericht van de sensor hoek pantograaf (PD02)
651	Geen CAN-bericht afkomstig van laadcel
661	Geen VAN-bericht van de encoder rotatie kolom
671	Geen CAN-bericht afkomstig van unit op hoogwerker (JOY1)
672	Geen CAN-bericht afkomstig van unit op hoogwerker (JOY2)
673	Geen CAN-bericht afkomstig van unit op kolom (KEY8)
681	Geen CAN-bericht afkomstig van hoek-/uitschuifsensor
712	Fout CRC met toetsenbord kooi
713	Toets geblokkeerd op toetsenbord kooi
715	Geen ontvangst toetsenbord kooi
716	Alarm noodlijn
811	Incongruentie tussen detectie manoeuvre en bijhorende klep (rotatie rechtsom)
812	Incongruentie tussen detectie manoeuvre en bijhorende klep (rotatie linksom)

Code	Beschrijving
821	Incongruentie manoeuvres stijging omlaag uitschuifbare arm
822	Incongruentie manoeuvres beweging omlaag uitschuifbare arm
831	Incongruentie manoeuvres uitschuiven arm
832	Incongruentie manoeuvres inschuiven arm
841	Incongruentie manoeuvres beweging omhoog hoogwerker
842	Incongruentie manoeuvres beweging omlaag hoogwerker
851	Incongruentie manoeuvres beweging omhoog scharnierarm
852	Incongruentie manoeuvres beweging omlaag scharnierarm
910	Fout RFID (sensor armsteun)
911	Incoherentie ruststand arm



Inlichting

- Incongruentie manoeuvres (codes 811 t/m 852): het sluiten van de hoofdklep wordt automatisch gereset als de foutmelding verdwijnt.