

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
161	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD01)
162	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD01)
163	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD01)
164	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD01)
165	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD02)
166	Hoek X frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD02)
167	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te laag (PD02)
168	Hoek Y frame: meting van de effectieve hoek te hoog (PD02)
171	Hoek arm: meting van de effectieve hoek te laag (PD01)
172	Hoek arm: meting van de effectieve hoek te hoog (PD01)
173	Hoek arm: meting van de effectieve hoek te laag (PD02)
174	Hoek Y arm: meting van de effectieve hoek te hoog (PD02)
191	Gemeten uitgeschoven arm te laag (PD01)
192	Gemeten uitgeschoven arm te hoog (PD01)
193	Berekende uitgeschoven arm te laag (PD01)
194	Berekende uitgeschoven arm te hoog (PD01)
195	Gemeten uitgeschoven arm te laag (PD02)
196	Gemeten uitgeschoven arm te hoog (PD02)
197	Berekende uitgeschoven arm te laag (PD02)

Code	Beschrijving
198	Berekende uitgeschoven arm te hoog (PD02)
201	Gemeten rotatie kolom te laag (PD01)
202	Gemeten rotatie kolom te hoog (PD01)
203	Berekende rotatiehoek kolom te laag (PD01)
204	Berekende rotatiehoek kolom te hoog (PD01)
205	Gemeten rotatie kolom te laag (PD02)
206	Gemeten rotatie kolom te hoog (PD02)
207	Berekende rotatiehoek kolom te laag (PD02)
208	Berekende rotatiehoek kolom te hoog (PD02)
211	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te laag (sensor 1)
212	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te hoog (sensor 1)
213	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te laag (sensor 1)
214	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te hoog (sensor 1)
215	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te laag (sensor 2)
216	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te hoog (sensor 2)
217	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te laag (sensor 2)
218	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor te hoog (sensor 2)
221	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te laag (sensor 1)
222	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te hoog (sensor 1)
223	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te laag (sensor 1)
224	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te hoog (sensor 1)
225	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te laag (sensor 2)
226	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te hoog (sensor 2)
227	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te laag (sensor 2)
228	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksvoor te hoog (sensor 2)
231	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksachter te laag (sensor 1)
232	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksachter te hoog (sensor 1)
233	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksachter te laag (sensor 1)
234	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksachter te hoog (sensor 1)
235	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksachter te laag (sensor 2)
236	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm linksachter te hoog (sensor 2)
237	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksachter te laag (sensor 2)
238	Berekende uitschuiving stabilisatiearm linksachter te hoog (sensor 2)

Code	Beschrijving
241	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te laag (sensor 1)
242	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te hoog (sensor 1)
243	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te laag (sensor 1)
244	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te hoog (sensor 1)
245	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te laag (sensor 2)
246	Gemeten uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te hoog (sensor 2)
247	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te laag (sensor 2)
248	Berekende uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter te hoog (sensor 2)
251	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtsvoor te laag
252	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtsvoor te hoog
253	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtsvoor te laag
254	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtsvoor te hoog
255	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtsvoor te laag
256	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtsvoor te hoog
257	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtsvoor te laag
258	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtsvoor te hoog
261	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksvoor te laag
262	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksvoor te hoog
263	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksvoor te laag
264	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksvoor te hoog
265	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksvoor te laag
266	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksvoor te hoog
267	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksvoor te laag
268	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksvoor te hoog
271	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksachter te laag
272	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksachter te hoog
273	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksachter te laag
274	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat linksachter te hoog
275	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksachter te laag
276	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksachter te hoog
277	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksachter te laag
278	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang linksachter te hoog
281	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtachter te laag
282	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtachter te hoog
283	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtachter te laag
284	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm bodemplaat rechtachter te hoog

Code	Beschrijving
285	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtachter te laag
286	Gemeten druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtachter te hoog
287	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtachter te laag
288	Berekende druk op hefcilinder uitschuiven stabilisatiearm stang rechtachter te hoog
291	Laadcel: gemeten waarde te laag (PD01)
292	Laadcel: gemeten waarde te hoog (PD01)
293	Laadcel: berekende waarde te laag (PD01)
294	Laadcel: berekende waarde te hoog (PD01)
295	Laadcel: gemeten waarde te laag (PD02)
296	Laadcel: gemeten waarde te hoog (PD02)
297	Laadcel: berekende waarde te laag (PD02)
298	Laadcel: berekende waarde te hoog (PD02)
301	Berekende hoek jib te laag (PDO1)
302	Berekende hoek jib te hoog (PDO1)
303	Berekende hoek jib te laag (PDO2)
304	Berekende hoek jib te hoog (PDO2)
311	Gemeten olietemperatuur te laag
312	Gemeten olietemperatuur te hoog
313	Berekende olietemperatuur te laag
314	Berekende olietemperatuur te hoog
321	Gemeten rotatiehoek hoogwerker te laag
322	Gemeten rotatiehoek hoogwerker te hoog
323	Berekende rotatiehoek hoogwerker te laag
324	Berekende rotatiehoek hoogwerker te hoog
401	Inverter in bescherming
511	Incongruentie hoek X frame
512	Incongruentie hoek Y frame
521	Incongruentie tussen twee lezingen hoek arm
522	Incongruentie tussen twee lezingen uitschuiving armen
531	Incongruentie tussen twee lezingen encoder
541	Incongruentie tussen twee drukken bodemplaatzijde hefcilinder omhoog armen
542	Incongruentie tussen twee drukken stangzijde hefcilinder omhoog armen
543	Incongruentie drukverschillen op hefcilinder omhoog armen
544	Incongruentie ingestelde waarden koppelbegrenzer
545	Incongruentie ingestelde waarden koppelbegrenzer
546	Drukverschil op hefcilinder omhoog armen te hoog
547	Drukverschil op hefcilinder omhoog armen te hoog

Code	Beschrijving
551	Incongruentie laadcel
561	Incongruentie uitschuiving stabilisatiearmen rechtsvoor
562	Incongruentie uitschuiving stabilisatiearm linksvoor
563	Incongruentie uitschuiving stabilisatiearm linksachter
564	Incongruentie uitschuiving stabilisatiearmen rechtacter
571	Incongruentie druk hefcilinder stabilisator rechtsvoor
572	Incongruentie druk hefcilinder stabilisator linksvoor
573	Incongruentie druk hefcilinder stabilisator linksachter
574	Incongruentie druk hefcilinder stabilisator rechtsachter
611	Ontvangst mislukt van CAN-BUS-berichten van het frame (kanaal 1 hoeksensor)
612	Ontvangst mislukt van CAN-BUS-berichten van het frame (kanaal 2 hoeksensor)
621	Ontvangst mislukt van CAN-BUS-berichten van de arm (kanaal 1 hoeksensor)
622	Ontvangst mislukt van CAN-BUS-berichten van de arm (kanaal 2 hoeksensor)
631	Geen CAN-bericht afkomstig van sensor uitschuiving stabilisatiearm rechtsvoor
632	Geen CAN-bericht afkomstig van sensor uitschuiving stabilisatiearm linksvoor
633	Geen CAN-bericht afkomstig van sensor uitschuiving stabilisatiearm linksachter
634	Geen CAN-bericht afkomstig van sensor uitschuiving stabilisatiearm rechtsachter
641	Geen CAN-bericht van de sensor uitschuiven arm
651	Geen CAN-bericht afkomstig van rotatie-encoder
661	Geen CAN-bericht afkomstig van laadcel
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
681	Fout CAN afkomstig van MSC stabilisatoren
682	Fout CAN afkomstig van MSC stabilisatiearmen
683	Fout CAN afkomstig van MSC kolom
684	Fout CAN afkomstig van MSC 4 (niet aanwezig)
691	Fout CAN hoek jib (PDO1)
692	Fout CAN hoek jib (PDO2)
693	Fout CAN rotatiehoek hoogwerker
712	Fout communicatie met toetsenbord hoogwerker
713	Fout communicatie met toetsenbord hoogwerker
715	Fout communicatie met toetsenbord hoogwerker
716	Fout communicatie met toetsenbord hoogwerker

Code	Beschrijving
811	Incongruentie tussen detectie manoeuvre en bijhorende klep (rotatie rechtsom)
812	Incongruentie tussen detectie manoeuvre en bijhorende klep (rotatie linksom)
821	Incongruentie manoeuvres stijging omlaag uitschuifbare arm
822	Incongruentie manoeuvres beweging omlaag uitschuifbare arm
831	Incongruentie manoeuvres inschuiven arm
832	Incongruentie manoeuvres uitschuiven 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	Incongruentie hoek arm/RFID-sensor
912	Positie van de kolom komt niet overeen met de lezing van de encoder
913	Fout drukregelaar laag gedeelte met uitgeschoven uitschuifbare structuur
914	Ongeldige energiebron geselecteerd
919	Incoherente druk waargenomen door de transducers van de stempels
921	Geen overeenstemming tussen uitgeschoven stabilisatiearmen en lezing van de eindaan-slagen

i

Inlichting

- Incongruentie manoeuvres (codes 811 t/m 852): het sluiten van de hoofdklep wordt automa-tisch gereset als de foutmelding verdwijnt.
 - Code 693 (Fout CAN rotatiehoek hoogwerker): wordt slechts één keer weergegeven, ver-volgens zijn de manoeuvres beschikbaar.
- Het lampje (23) gaat knipperen om aan te geven dat de haakse positie t.o.v. de arm niet kan worden bepaald.

8.3 - Foutcodes op accupak

Het display van het controle-instrument geeft "Err" in combinatie met een foutcode en het pictogram "x" weer als het accupak een storing vertoont



Druk op (C) om het scherm ERRORS te openen. Hier worden de foutcodes weergegeven.

Als "no Err" weergegeven wordt:

- Led (B) brandt met de waarschuwing "LOW SOC" (ACCULADING LAAG) als de acculading tot onder 20% is gedaald.

Het pictogram  wordt weergegeven.



OS_A2489FN

ERRORS	CODE
Celspanning te hoog	Err_01
Celspanning te laag	Err_02
Spanning aan einde levensduur cel	Err_03
Verkeerde meting van de celspanning	Err_04
Celtemperatuur te hoog	Err_05
Celtemperatuur te laag	Err_06
Fout detectie cel	Err_07
LMU-temperatuur te hoog	Err_08
LMU-temperatuur te laag	Err_09
Onderbroken circuit temperatuursensor	Err_10
Kortsluiting temperatuursensor	Err_11
SUB-communicatie	Err_12
LMU-communicatie	Err_13
Stroom aan IN-ingang te hoog	Err_14
Stroom aan OUT-uitgang te hoog	Err_15
Kortsluiting	Err_16
Lek gedetecteerd	Err_17
Lekdetectie mislukt	Err_18
Spanningsverschil tussen cellen	Err_19
Voedingsspanning BMCU te hoog	Err_20
Voedingsspanning BMCU te laag	Err_21
Hoofdcontactor plus	Err_22
Hoofdcontactor min	Err_23
Voorlaadcontactor	Err_24
Midpack-contactor	Err_25
Time-out voorlading	Err_26
Acculader reageert niet	Err_27
Noodstop	Err_28