

HC4900 故障代码

str2:='E01: ';

str3:='工作幅度太小或吊臂角度';

str4:='太大';

str5:='原因:';

str6:='幅度超出性能表的最小幅度 ';

str7:='或角度高于性能表 的最大角';

str8:='度,原因是变幅主臂向上变幅';

str9:='太大';

str11:='解决办法:';

str12:='向下变幅至性能表允许的幅';

str13:='度或角度';

str2:='E02: ';

str3:='工作幅度太大或吊臂角度';

str4:='太小';

str5:='原因:';

str6:='幅度超出性能表的最大幅';

str7:='度或角度低于性能表的最';

str8:='小角度,原因是变幅主臂向';

str9:='下变幅太大';

str11:='解决办法:';

str12:='向上变幅至性能表允许的';

str13:='幅度或角度';

str2:='E04:';

str3:=' 工况不存在或回转区域不';

str4:='允许';

str5:='原因:';

str6:='选择了一个不存在的工况';

str7:='代码,主臂在不允许的回转';

str8:='区域';

str11:='解决办法:';

str12:='设定一个正确的工况;';

str13:='回转到允许的工作区域';

str2:='E05:';

str3:='吊臂长度不在允许的长度';

str4:='范围内';

str5:='原因:';

str6:='主臂伸出太多或者是不够';

str7:='长;长度传感器被调整';

str11:='解决办法:';

str12:='主臂伸缩到正确的长度;';

str13:='换一套卷簧包括驱动轮,然';

str14:='后,按上述方式调整长度传';

str15:=' 感器';

str2:='E11:';

str3:='主臂长度传感器测量通道';

str4:='的电压值低于下限';

str5:='原因:';

str6:='长度传感器坏;';

str7:='测量通道的电子元件坏';

str11:='解决办法:';

str12:='更换长度传感器;';

str13:='在 DGA6.i.3 中设置模拟值';

str14:='正确的 PDB 变量';

str2:='E12:';

str3:='无杆腔油压传感器测量通';

str4:='道的电压值低于下限';

str5:='原因:';

str6:='无杆腔油压传感器坏;';

str7:='不支持模拟值的 PDB 变量;';

str8:='测量通道的电子元件坏';

str11:='解决办法:';

str12:='更换压式传感器;';

str13:='在 DGA6.i.3 中设置模拟值';

str14:='正确的 PDB 变量';

str2:='E13:';

str3:='有杆腔油压传感器测量通';

str4:='通道的电压值低于下限';

str5:='原因:';

str6:='参考 E12';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E12';

str2:='E15:';

str3:='主臂角度传感器通道的电';

str4:='压值低于下限';

str5:='原因:';

str6:='主臂角度传感器传感器坏:';

str7:='不支持模拟值的 PDB 变量';

str11:='解决办法:';

str12:='更换角度传感器;';

str13:='在 DGA6.i.3 中设置模拟值';

str14:='正确的 PDB 变量';

str2:='E21:';

str3:='主臂长度传感器测量通道';

str4:='的电压值高于上限';

str5:='原因:';

str6:='参考 E11';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E11';

str2:='E22:';

str3:='有杆腔油压传感器测量通';

str4:='道的电压值高于上限';

str5:='原因:';

str6:='参考 E12';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E12';

str2:='E23:';

str3:='无杆腔油压传感器测量通';

str4:='道的电压值高于上限';

str5:='原因:';

str6:='参考 E12';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E12';

str2:='E24:';

str3:='拉力传感器测量通道的电 ';

str4:='压值高于上限';

str5:='原因:';

str6:='参考 E14';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E14';

str2:='E25:';

str3:='主臂角度传感器测量通道 ';

str4:='的电压值高于上限';

str5:='原因:';

str6:='参考 E15';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E15';

str2:='E32:';

str3:='供电电源有误';

str5:='原因:';

str6:='+UB 系统不出现在启动系统:';

str7:='+UB 系统不出现在关机系统:';

str8:='+UB 接通/断开接触错误';

str11:='解决办法:';

str12:='+UB 系统和+UB 电源须';

str13:='分别用电缆连接:+UB';

str14:='+UB 电源用于接通/断开:';

str15:='再次接通/断开+UB';

str2:='E37:';

str3:='逻辑程序信息流错误';

str5:='原因:;';

str6:='系统程序文件损坏 Flash-';

str7:='EPROM 损坏';

str11:='解决办法:;';

str12:='上传有效系统软件;';

str13:='更换主机';

str2:='E38:;';

str3:='系统程序和起重机数据文 ';

str4:='件不匹配';

str5:='原因:;';

str6:='LMI 中的系统程序与起重机';

str7:='数据文件中的程序不匹配';

str11:='解决办法:';

str12:='上传有效的系统程序文件';

str13:='或有效的起重机数据文件';

str2:='E39:';

str3:='系统程序和性能表不相符';

str5:='原因:';

str6:='LMI 中的系统程序与起重';

str7:='机性能表文件中的程序不';

str8:='匹配';

str11:='解决办法:';

str12:='上传有效的系统程序文件 ';

str13:='或有效的承载曲线图文件';

str2:='E43:';

str3:='写/读存储器(RAM)错误';

str5:='原因: ';

str6:='写/读存储器(RAM)或主机';

str7:='损坏';

str11:='解决办法:';

str12:='更换主机';

str2:='E47:';

str3:='监控读/写存储器错误';

str4:='CRC 检测出不相符的结果';

str5:='原因:';

str6:='监控写/读存储器的 CRC 信';

str7:='号错误;;

str8:='缓冲电池无电荷(1kOhm,< 2V);';

str9:='主机损坏';

str10:='';

str11:='解决办法:';

str12:='重起 LMI 更换主机上的缓';

str13:='冲电池更换主机';

str2:='E51:';

str3:='现有起重机数据文件错误';

str5:='原因:;';

str6:='起重机数据文件里出现无';

str7:='效数据;';

str8:='Flash-EPR0M 坏';

str11:='解决办法:;';

str12:='上传有效的起重机数据文';

str13:='件;;

str14:='更换主机';

str2:='E52:';

str3:='承载曲线图文件错误';

str5:='原因:';

str6:='起重机性能表文件里出现';

str7:='无效;;

str8:='Flash-EPROM 损坏';

str11:='解决办法:';

str12:='上传有效的起重机数据文';

str13:='件;;

str14:='更换主机';

str2:='E53:';

str3:='最小模拟输出长度 1,角';

str4:='度 1,压力 1 的错误设置';

str5:='原因:';

str6:='不支持模拟输出';

str11:='解决办法:';

str12:='在 DGA 6.i.2 中设置正确的';

str13:='Flag';

str2:='E56:';

str3:='起重机数据文件错误';

str5:='原因:';

str6:='数据下载过程中起重机数';

str7:='据文件里出现无效数据;;

str8:='Flash-EPROM 损坏';

str11:='解决办法:';

str12:='恢复或上传有效的起重机';

str13:='数据文件:';

str14:='更换主机';

str2:='E61:';

str3:='CAN bus 数据向所有 CAN';

str4:='单元传输时出现错误';

str5:='原因:';

str6:='主机与传感器之间的 CAN';

str7:='Bus 电缆损坏或断路:';

str8:='主机上的 Can bus 端口损坏:';

str9:='CAN Bus 电缆短路';

str11:='解决办法:';

str12:='检查主机与传感器之间的';

str13:='连接;';

str14:='更换 Can Bus 电缆;';

str15:='更换主机';

str2:='E62:';

str3:='压式传感器的 can bus 数据';

str4:='传输错误;';

str5:='原因:;';

str6:='主机与传感器之间的电缆';

str7:='损坏;';

str8:='主机上的 Can bus 端口损坏;';

str9:=' 传感器损坏';

str11:='解决办法:;';

str12:='检查与传感器相连的电缆;;

str13:='更换主机;;

str14:='更换传感器';

str2:='E63:';

str3:='can bus 压式传感器出现错误';

str5:='原因:';

str6:='传感器单元的模拟值无效';

str11:='解决办法:';

str12:='更换传感器';

str2:='E64:';

str3:='长度角度传感器的 can';

str4:='bus 数据传输错误';

str5:='原因:';

str6:='参考 E62';

str11:='解决办法:';

str12:='参考 E62';

str2:='E84:';

str3:='工况错误';

str5:='原因:';

str6:='所选的工况不包含在起重';

str7:='机的数据文件中';

str11:='解决办法:';

str12:='选择另一个工况;';

str13:='检查起重机的数据文件中';

str14:='程序';

str2:='E85:';

str3:='幅度判断错误';

str5:='原因:';

str6:='计算出来的幅度太小(复';

str7:='偏差)';

str11:='解决办法:';

str12:='检查起重机的数据文件中';

str13:='程序';

str2:='E89:';

str3:='工况代码随承载物变换';

str5:='原因:';

str6:='控制器上的工况代码随承';

str7:='载物变换';

str11:='解决办法:';

str12:='在主臂无承载物的情况下';

str13:='选择工况代码';

str2:='E94:';

str3:='CAN bus 数据向所有 CAN';

str4:='单元通讯时出现错误';

str5:='原因:';

str6:='主机与显示器之间的 CAN';

str7:='Bus 电缆损坏或断路;;

str8:='主机上的 Can bus 端口损坏;;

str9:='CAN Bus 电缆短路';

str11:='解决办法:';

str12:='检查主机与显示器之间的';

str13:='连接;';

str14:='更换 Can Bus 电缆;';

str15:='更换主机';

str2:='E98:';

str3:='激活 LMI 看门狗动作';

str5:='原因:';

str6:='LMI 处理看门狗超时';

str11:='解决办法:';

str12:='系统重置;';

str13:='连接 PC 终端并观察错误';

str14:='信息';

str2:='EAB:';

str3:='A2B 开关电路短路(不带';

str4:='无线电通讯 A2B)';

str5:='原因:';

str6:='A2B 开关里的电线短路;;

str7:='与 A2B 开关相连的电线短路';

str11:='解决办法:';

str12:='更换 A2B 开关;';

str13:='更换与 A2B 开关相连的';

str14:='电线';

str2:='EAC:';

str3:='A2B 开关电路短路(不带无';

str4:='线电通讯 A2B)';

str5:='原因:';

str6:='A2B 开关里的电线断开或';

str7:='A2B 开关相连的电缆断开';

str11:='解决办法:';

str12:='连接或更换 A2B 开关里';

str13:='的电线;';

str14:='连接或更换与 A2B 开关';

str15:='相连的电线';

str2:='EAD:';

str3:='无效的 A2B 开关状况';

str5:='原因:';

str6:='传感器错误功能;';

str7:='无线电报延迟(无线 A2B);';

str8:='无效的无线电报 ID;';

str9:='CAN bus 延迟';

str11:='解决办法:';

str12:='更换 A2B 开关或与其相连的';

str13:='电缆;';

str14:='在 DGA12.9 中设置 ID';

str2:='EDB:';

str3:='数据记录仪设置错误';

str5:='原因:';

str6:='数据记录仪的设置被清空;';

str7:='(ser.起重机的数据文件或';

str8:='缓冲电池 RAM)';

str11:='解决办法:';

str12:='再次传输数据并设置数据';

str13:='记录仪';

str2:='EDC:';

str3:='激活数据记录仪看门狗软件';

str5:='原因:';

str6:='LMI 处理数据记录仪超时';

str11:='解决办法:';

str12:='系统重置';

str13:='连接 PC 终端并观察错误';

str14:='信息';

'EDD:';

'无电池';

'原因:';

'检测出电池低';

'解决办法:';

'再次传输数据并设置数据';

‘记更换电池然后设置 RTC’;

徐工吊车电脑维修 15862183313