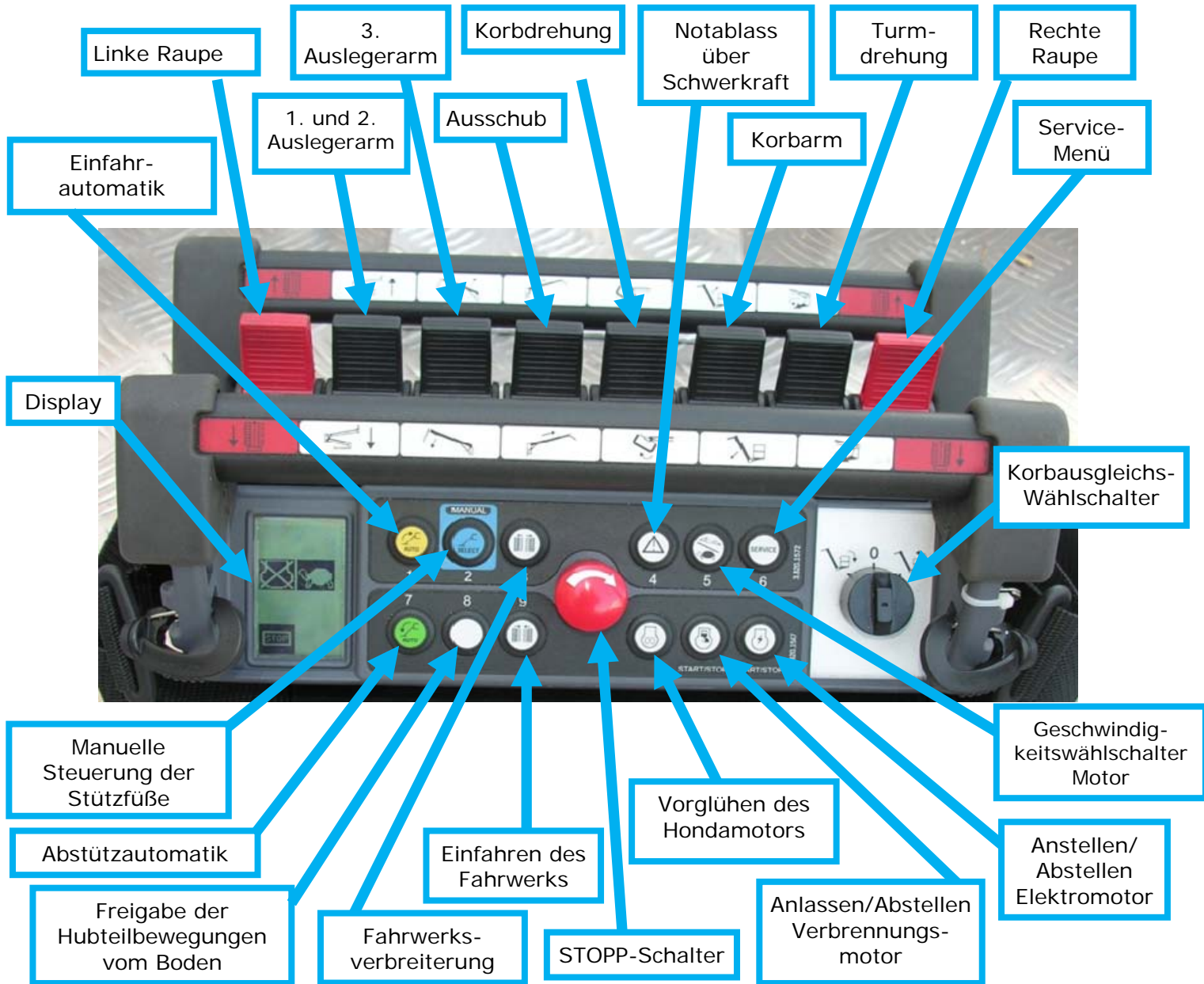




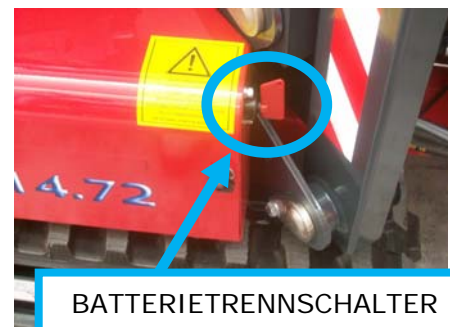
Miniexcavators – Undercarriages - Minidumpers – Skid Steer Loaders – Aerial Platforms

ACHTUNG: VORLIEGENDES INFORMATIONSSCHREIBEN ERSETZT NICHT DIE GEBRAUCHS- UND WARTUNGSANLEITUNG. DIE GEBRAUCHS- UND WARTUNGSANLEITUNG IST AUFMERKSAM ZU LESEN, BEVOR DIE MASCHINE IN IRGEND EINER WEISE IN BETRIEB GENOMMEN WIRD.

SCHNELLANLEITUNG HINOWA LIGHTLIFT 1775 UND 2010 PERFORMANCE



Zum Anlassen der Maschine muss der Zündschlüssel auf "ON" gestellt und alle Not-Aus-Tasten gelöst sein. Der Batterietrennschalter muss in senkrechter Stellung sein. Das Anstellen des Verbrennungs- oder Elektromotors erfolgt durch Drücken der Motoranstell-Taste auf der Fernbedienung.



Anmerkung: Bei Version mit Benzinmotor und kaltem Verbrennungsmotor, über Drücken von Taste 6 auf der Fernbedienung vorglühen. Dadurch läuft der Motor für 20 Sekunden schneller.

BEWEGUNG DER RAUPEN

Voraussetzung für die Raupenbewegung ist, dass keiner der Stützfüße Bodenkontakt hat. Die Raupen können auch bei geöffnetem Korbarm bewegt werden (letzter Arm, siehe Foto unten), allerdings nur bei leerem Arbeitskorb. Der Bediener muss sich folglich mit in der Hand haltender Fernbedienung am Boden aufhalten. Bei geschlossenem Korbarm hingegen können die Raupen auch vom Arbeitskorb aus gesteuert werden.



DIE FORTBEWEGUNG MIT GESCHLOSSEM KORBARM IST SOWOHL VOM KORB ALS AUCH VOM BODEN AUS MÖGLICH.

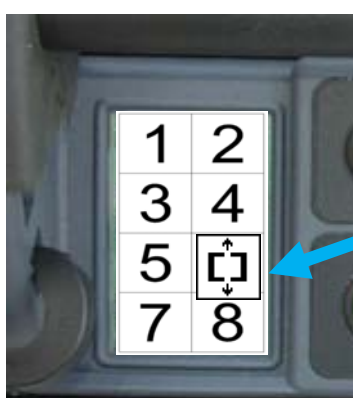
FÜR DIE FORTBEWEGUNG MIT OFFENEM KORBARM MUSS SICH DER BEDIENER AM BODEN AUFHALTEN.

DIE RAUPENGESCHWINDIGKEIT KANN AUTOMATISCH BEGRENZT WERDEN, UM DAS EINTRETEN UNSICHERER BEDINGUNGEN ZU VERHINDERN.

Zur Bewegung der Raupen (wenn keiner der Stützfüße Bodenkontakt hat) die roten Joysticks auf der Fernbedienung betätigen. Zum Öffnen des Korbarms entsprechenden Joystick zur Korbarm-Bewegung betätigen. Voraussetzung zur Bewegung der Stützfüße ist, dass der Korbarm geschlossen ist.

BEWEGUNG DER STÜTZFÜßE

Die Stützfüße können nur bei komplett geschlossener und perfekt ausgerichteter Maschine (alle Auslegerarme geschlossen und Turm ausgerichtet) bewegt werden. Ist dies der Fall, erscheint auf dem Display das Symbol für "GESCHLOSSENE UND AUSGERICHTETE MASCHINE" (siehe Foto unten). Zur Bewegung der Stützfüße kann sich die Fernbedienung in der Korbhalterung befinden oder der Bediener hält sie in der Hand und führt die Bewegungen vom Boden aus.



DISPLAY-SYMBOL
FÜR "GESCHLOSSENE
UND AUSGERICHTETE
MASCHINE



ABSTÜTZAUTOMATIK:

Zur automatischen Abstützung der Maschine muss diese geschlossen und ausgerichtet sein (alle Auslegerarme geschlossen, inkl. Korbarm und Turm ausgerichtet). Durch Drücken und gedrückt halten der grünen Taste 7 auf der Fernbedienung beginnt die Maschine mit dem automatischen Abstützungsvorgang. Dieser ist erst dann beendet, wenn auf dem Display das Symbol für ABGESTÜTZTE MASCHINE (siehe Foto rechts) erscheint. Diese Bedingung ist Voraussetzung für die Bewegung des Hubteils.



MANUELLE BEWEGUNG DER STÜTZFÜßE:

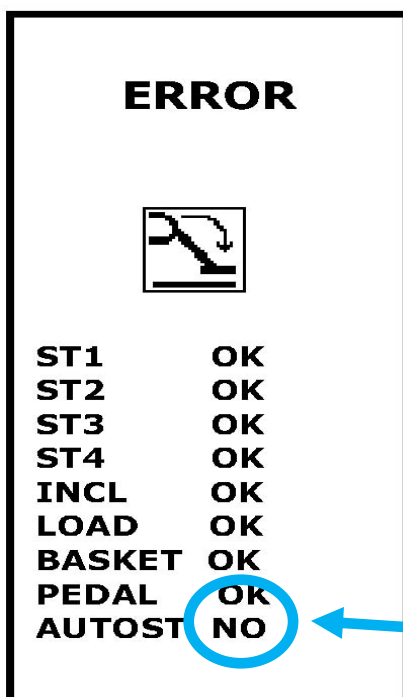
Die Stützfüße können durch Drücken der blauen Taste Nr. 2 und unter Befolgung der Anweisungen auf dem Display auch einzeln bewegt werden. Dennoch wird die automatische Abstützung empfohlen.

EINFAHRAUTOMATIK:

Um die Maschine wieder in Transportkonfiguration zu bringen (alle Stützfüße komplett geschlossen), muss der Hubteil geschlossen und ausgerichtet sein. Ist dieser Zustand erreicht, gelbe Taste 1 drücken und gedrückt halten.

BEWEGUNG DES HUBTEILS:

Der Hubteil (mit Ausnahme des Korbarms) kann nur dann bewegt werden, wenn die Maschine abgestützt ist und das Symbol für ABGESTÜTZTE MASCHINE auf dem Display sichtbar ist. Zur Bewegung des Hubteils muss sich die Fernbedienung in der Korbhalterung befinden. Wird eine der Abstütz-Bedingungen nicht eingehalten, zeigt das Display bei Auslenkung eines Joysticks "NO" an, was im Folgenden näher erklärt wird.



- ST "n": "NO" zeigt an, dass Stützfuß "n" keinen Bodenkontakt hat.
- INCL: "NO" zeigt an, dass die Maschine nicht korrekt ausgeglichen ist.
- LOAD: "NO" zeigt an, dass sich im Arbeitskorb mehr als 230 kg befinden.
- BASKET: "NO" zeigt an, dass die Fernbedienung nicht korrekt in die Korbhalterung eingesetzt ist.
- PEDAL (optional): "NO" zeigt an, dass das Pedal nicht gedrückt ist.
- AUTOST: "NO" zeigt an, dass der automatische Abstützungsvorgang nicht korrekt abgeschlossen wurde.

ABSTÜTZBEDINGUNG NICHT EINGEHALTEN

Am Ende der Inbetriebnahme alle Auslegerarme sorgfältig und komplett schließen und Turm unter Zuhilfenahme der gelben Pfeile perfekt ausrichten. Erst dann können die Stützfüße geschlossen und die Raupen bewegt werden.

DISPLAY-SYMBOLLISTE

	Verbrennungsmotor in Betrieb		Elektromotor in Betrieb		Verbrennungsmotor gewählt		Elektromotor gewählt
	Min. Geschwindigkeit		Standard-Geschwindigkeit		Maschine geschlossen und ausgerichtet		Maschine abgestützt
	Notablass über Schwerkraft		Niedrige Batteriespannung		Pedal drücken (optional)		Kommando wählen
	Überlast im Arbeitskorb		Gewicht im Arbeitskorb zu gering		Motor-Vorglühen aktiviert		Heben des 1. u. 2. Auslegerarms
	Sicherheitsbypass aktiviert		Software-Aktualisierung erhältlich		Sensor 3. Auslegerarm ausgefallen		Zu große Neigung um abstützen zu können
	Gewicht oder Fernbedienung aus dem Korb nehmen		Zu große Neigung für eine sichere Fortbewegung		Automatische Erinnerung f. periodische Wartung		Nur Korbarmbewegung möglich
	Fehlermenü kontrollieren		Kein RPM-Signal		Falsche Card oder Software		Kein CAN BUS-Signal
	Hubteil schließen		Stützfuß hat Bodenkontakt verloren		Seilsensor ausgefallen Nur LL20.10		

SELBSTDIAGNOSE: AUFLISTUNG MÖGLICHER DISPLAY-FEHLERMELDUNGEN

	Maschine schließen und ausrichten		Zu große Neigung zur Bewegung der Raupen		Sensordfehler am 3. Auslegerarm
	1.-2. Auslegerarm heben		Überlast im Arbeitskorb		Bewegung ohne Notablass über Schwerkraft
	Fehlermenü kontrollieren		Eine Not-Aus-Taste ist gedrückt		Nur Korbarmbewegung möglich
	Pedal drücken <i>Optional</i>		Stützfüße heben		Seilsensor-Fehler Nur LL20.10