



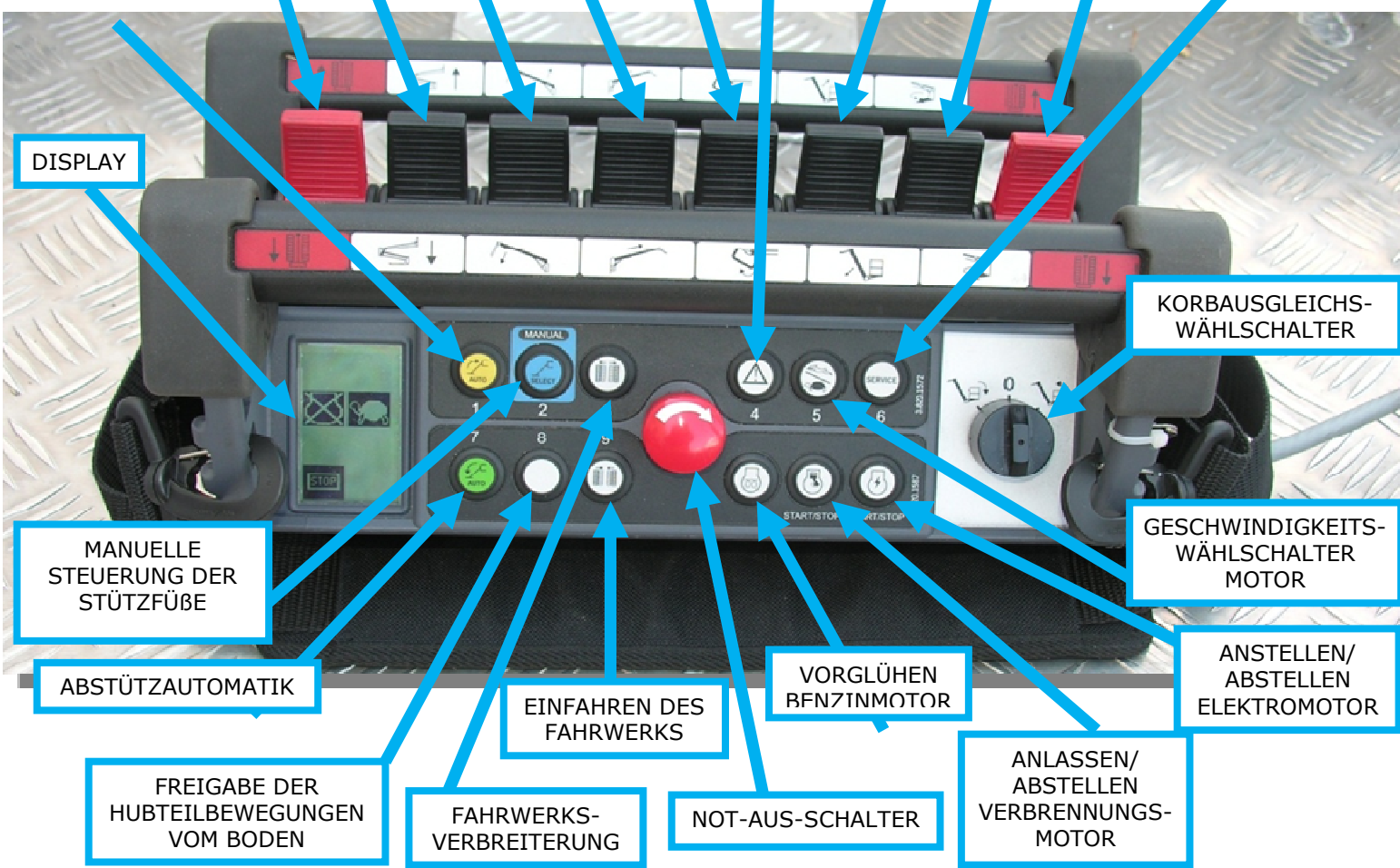
Raupenfahrwerke - Minidumper – Arbeitsbühnen - Raupentransporter

ACHTUNG: VORLIEGENDES INFORMATIONSSCHREIBEN ERSETZT NICHT DIE GEBRAUCHS-UND WARTUNGSANLEITUNG. DIE GEBRAUCHS-UND WARTUNGSANLEITUNG MUSS AUFMERKSAM GELESEN UND VERSTANDEN WERDEN, BEVOR DIE MASCHINE IN IRGEND EINER WEISE IN BETRIEB GENOMMEN WIRD.

SCHNELLANLEITUNG HINOWA LIGHTLIFT 1570 PERFORMANCE

1. u. 2. AUSLEGERARM
 3. AUSLEGER-ARM
 KORB-DREHUNG
 NOTABLAß ÜBER SCHWERKRAFT
 TURM-DREHUNG
 RECHTE RAUPE

LINKE RAUPE
 AUSSCHUB
 KORBBARM
 SERVICE - MENÜ



HAUPTSCHLÜSSEL

Zum Anlassen der Maschine müssen Batterietrennschalter und Zündschlüssel auf "ON" gestellt und alle Not-Aus-Schalter gedrückt und wieder gelöst werden, wie auch vom Symbol hier rechts angezeigt. Sind alle Not-Aus-Schalter gelöst kann der Verbrennungs-oder Elektromotor über das Drücken der entsprechenden Taste auf der Fernbedienung angestellt werden (siehe Abbildung oben).



NOT-AUS-TASTE AUF DER FERNBEDIENUNG DRÜCKEN UND WIEDER LOSLASSEN

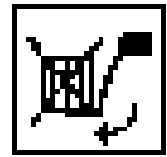
Anmerkung1: Bei Benzinversion und Kaltstart kann der Motor über die "Vorglühtaste" auf der Fernbedienung aufgewärmt werden. Der Motor läuft dann für 20 Sekunden schneller.

BEWEGUNG DER RAUPEN



STÜTZFÜßE VOM BODEN AUFHEBEN

Voraussetzung für die Raupenbewegung ist, dass keiner der Stützfüße Bodenkontakt hat, andernfalls leuchtet das Symbol hier links auf dem Display auf. Die Raupen können bei geschlossenem Korbarm vom Boden oder Korb aus gesteuert werden. Sie können auch bei geöffnetem Korbarm bewegt werden, allerdings nur mit abmontiertem Arbeitskorb, wie auch auf der Abbildung hier links angezeigt. D.h. der Bediener muss vom Boden aus steuern und die Fernbedienung in seinen Händen halten.



KORB VON HALTERUNG ABMONTIEREN

Zur Raupenbewegung die roten Joysticks auf der Fernbedienung betätigen. Zum Öffnen des Korbarms (bei abmontiertem Korb) entsprechenden Joystick für die Korbarm-Bewegung betätigen.

Zum Umschalten der Fahrgeschwindigkeit Taste 5 auf der Fernbedienung drücken.

Anmerkung2: Zur Bewegung der Stützfüße sollte der Korbarm geschlossen sein.

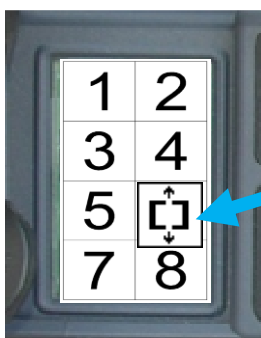
Anmerkung3: Unter besonderen Bedingungen kann die Raupengeschwindigkeit automatisch durch die Geschwindigkeitskontrolle gedrosselt werden, um unsicheren Fortbewegungsbedingungen vorzubeugen.

BEWEGUNG DER STÜTZFÜßE

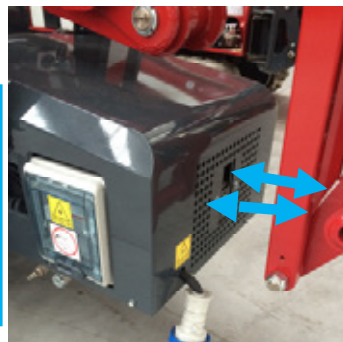
Die Stützfüße können nur bei komplett geschlossener und perfekt ausgerichteter Maschine bewegt werden. Alle Auslegerarme sowie der Korbarm müssen geschlossen und der Drehturm ausgerichtet sein, so dass die Ausrichtungspfeile aufeinandertreffen (siehe Abbildung). Ist dies der Fall, erscheint auf dem Display das Symbol für "GESCHLOSSENE UND AUSGERICHTETE MASCHINE" (siehe Abbildung unten). Zur Bewegung der Stützfüße kann sich die Fernbedienung entweder in der Korbbalierung befinden oder der Bediener hält sie in der Hand und führt die Bewegungen vom Boden aus.



AUSRICHTUNGSPFEILE



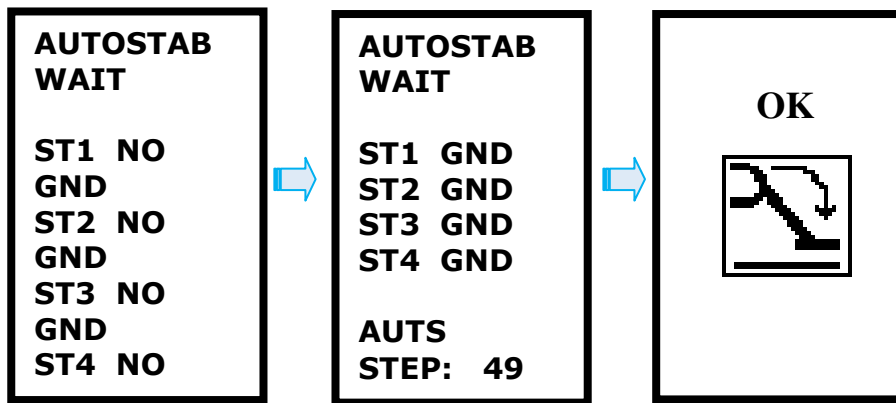
DISPLAY-SYMBOL FÜR GESCHLOSSENE UND AUSGERICHTETE MASCHINE



FOTOZELLEN STELLEN FEST, OB DIE MASCHINE GESCHLOSSEN UND AUSGERICHTET IST

ABSTÜTZAUTOMATK:

Zur automatischen Abstützung der Maschine muss diese geschlossen und ausgerichtet sein. Durch Drücken und gedrückt halten der grünen Taste (Nr. 7) beginnt die Maschine mit dem automatischen Abstützvorgang. Dieser ist erst dann beendet, wenn das Display OK und das Symbol für ABGESTÜTZTE MASCHINE anzeigt (siehe Beispiel unten). Die Abstützung ist Voraussetzung für die Bewegung des Hubteils.



MANUELLE ABSTÜTZUNG:

Die Stützfüße können durch Drücken der blauen Taste (Nr. 2) und unter Befolgung der Anweisungen auf dem Display auch einzeln bewegt werden. Sobald alle Stützfüße Bodenkontakt haben, wird die automatische Abstützung empfohlen.

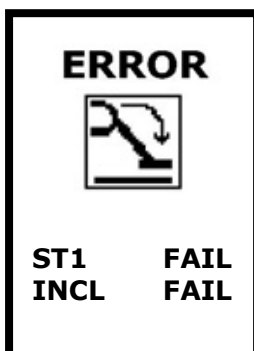
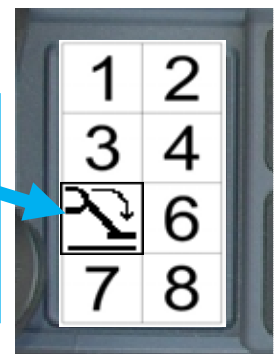
EINFAHRAUTOMATIK:

Um die Maschine wieder in Transportstellung zu bringen, muss der Hubteil geschlossen und ausgerichtet sein. Dann gelbe Taste (Nr. 1) drücken und so lange gedrückt halten, bis alle Stützfüße komplett hochgefahren sind.

BEWEGUNG DES HUBTEILS

Zur Bewegung des Hubteils muss sich die Fernbedienung in der Korbhalterung befinden. Hubteilbewegungen sind nur dann möglich, wenn die Maschine abgestützt ist, d.h. wenn das Display an Position 5 das Symbol für ABGESTÜTZTE MASCHINE anzeigt. Wird eine der Abstützbedingungen nicht eingehalten, zeigt das Display bei Auslenkung eines Joysticks "FAIL" an, worauf im Folgenden näher eingegangen wird.

SYMBOL
FÜR ABGE-
STÜTZTE
MASCHINE
AUF DEM
DISPLAY



➤ ST"X" FAIL zeigt an, dass Stützfuß "X" keinen Bodenkontakt hat.

➤ INCL FAIL zeigt an, dass die Maschine nicht innerhalb der Neigungsgrenze ausgeglichen ist.

➤ LOAD FAIL bedeutet, dass mehr als 230 kg in den Arbeitskorb geladen sind (Überladung).

➤ BASKET FAIL bedeutet, dass die Fernbedienung nicht korrekt in ihre Korbhalterung eingesetzt ist (spürt den Fernbedienungshalterungs-Magneten nicht).

➤ PEDAL (OPTIONAL) FAIL bedeutet, dass die Pedal-Option aktiviert ist, aber das Pedal nicht korrekt zur Freigabe der Bewegung gedrückt wird.

➤ AUTOST FAIL bedeutet, dass der automatische Abstützvorgang nicht korrekt abgeschlossen wurde.



Nach Arbeitsende Auslegerarme sorgsam und komplett schließen und Drehturm mithilfe der gelben Pfeile perfekt ausrichten. Dann sind das Hochfahren der Stützfüße sowie die Raupenbewegung möglich.

LISTE DER DISPLAYSYMBOLE

	Sicherheitsmodus, Fernbedienungs-Stopp drücken und loslassen		Kein Motor in Betrieb		Maschine geschlossen und ausgerichtet		Maschine schließen und ausrichten
	Verbrennungsmotor in Betrieb		Elektromotor in Betrieb		Stützfüße vom Boden aufheben		Max. Fortbewegungsneigung erreicht
	Maschine in entgegengesetzte Richtung drehen		1.-2. Auslegerarm heben		Maschine abgestützt		Max. Abstützneigung erreicht
	Min. Geschwindigkeit		Standardgeschwindigkeit		Max. Raupengeschwindigkeit		Korb von Halterung nehmen
	Stopp-Taste gedrückt		Pedal drücken (optional)		Nur Korbarmbewegung möglich		Vorglühen d. Benzinmotors aktiv
	Korbüberladung		Zu wenig Gewicht im Korb		Notablass durch Schwerkraft		Nicht gestattete Bewegung bei Notablass durch Schwerkraft
	Abstützfehler		12 V Batterie leer		Fernbedienungsanschluss falsch positioniert		Fehler auf input oder output Steuerkarte
	Sensorfehler auf Doppellinie, Fehlermenü konsultieren		Software-Update im Gange		CAN BUS Fehler, CAN TIMEOUT Menü kontrollieren		Zu bewegenden Stützfuß wählen
	Sicherheiten deaktiviert		Sicherheiten Hubteil deaktiviert		Sicherheiten Fahrwerk deaktiviert		Schlüssel auf Off
	Fernverbindung im Gange		Software-Update vorhanden		Autom. Service-Erinnerung		SkyGuard gedrückt
	Kalibrierung Neigungsensor erforderlich		Kalibrierung Gewichtsensor erforderlich		12V Batterie leer oder Anomalie Sensor Öffnungszylinder 3. Auslegerarm		