타다노 — AML 과부하방지장치 — 경고코드 (ATF 올테레인)

수록 자료 전체 79건 · 자료집 생성일 2026-11-01

아래에 명시된 출처에 수록된 자료를 빠짐없이 담았습니다. 해당 장비의 모든 연식·옵션·계통을 망라한 제조사 전체 정비 매뉴얼은 아닙니다. 기종·제어장치·엔진 명판을 대조하십시오.

참고자료입니다. 실제 정비는 해당 장비의 정품 매뉴얼과 제조사 서비스망을 따르십시오. 원문 저작권은 각 제조사에 있습니다.

최신 자료: https://cranecoop.kr/errors-print.html?book=tadano-atf-warn

AML 과부하방지장치 — 경고코드 (ATF 올테레인)

출처: TADANO ATF 130G-5 운전 매뉴얼 2146097 (2014-09)「Warnings and error codes」· 대조본 AML codes 2013-01

https://www.manualslib.com/manual/2196921/Tadano-Atf-130g-5.html?page=130

W 코드는 크레인 상태와 정상 작업 상태로 돌아가는 방법을 알려 준다. 원문은 타다노 올테레인 ATF 130G-5 운전 매뉴얼이며 2013-01판과 낱말 단위로 대조해 통과한 79건만 실었다(2014판에만 있는 W0041·W0191·W0333·W0334는 대조할 판이 없어 뺐다). Power System·HTLJ 등은 올테레인 전용 장치다. 국내 GR 계열 경고코드는「AML 과부하방지장치 — 경고코드」(GR-750XL-2 기준)를 먼저 본다. 원문에 정지 여부가 행마다 적혀 있지 않아「크레인 동작」배지는 달지 않았다. 한글은 사람이 옮겼다(영문 원문 병기).

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
1 · W0007	내용: 좌우 아웃트리거 신장 길이가 다른 상태에서 더 선회하면 과부하가 된다(또는 이미 과부하). (선회 저속정지 기능 작동 중) 영문 원문: Another slewing process will lead to an overload (or an overload condition has already occurred) if outriggers are extended to different levels towards the left and the right. (Slow-stop function for slewing operations is activated) 조치: 반대 방향으로 선회하거나, 신축 축소 또는 붐을 세운다. 조치 원문: Slew in the opposite direction, retract or lift the telescopic boom.
2 · W0009	내용: 러핑지브(LJ)가 정해진 옵셋각을 벗어났다(최소각 미달). 영문 원문: Jib LJ is outside the defined offset angle (falls short of smallest angle). 조치: 지브를 눕히거나 붐을 세운다. 조치 원문: Lower the jib or raise the telescopic boom.
3 · W0012	내용: 크레인 후방 안정이 부족하다. 영문 원문: Crane does not have adequate stability towards the back. 조치: 후방 안정을 높이는 조치를 한다(예: 붐을 눕히거나 신장한다). 조치 원문: Initiate measures for increasing stability towards the back (e.g. lower the telescopic boom or extend the telescope).
4 · W0015	내용: 과권방지장치를 해제(오버라이드)한 상태에서 과권방지장치가 작동했다. 영문 원문: Anti-twoblock device is activated when the anti-twoblock device was overridden at the same time. 조치: 훅 블록을 내린다. 조치 원문: Lower the hook block.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
5 · W0016	내용: 크레인 정격하중이 정해진 작업 상태에 있지 않다. 카운터웨이트·아웃트리거 조합 선택이 잘못됐다. 영문 원문: The lifting capacity of the crane is not in the defined operating state. Incorrect combination of counterweight and outrigger selected. 조치: 작업 상태를 올바르게 저장한다. 크레인 상태를 맞는 작업 상태로 바꾼다. 조치 원문: Save the operating state correctly. Change the crane state to the correct operating state.
6 · W0017	내용: 크레인 정격하중이 정해진 작업 상태에 있지 않다. 지브 구성 선택이 잘못됐다. 영문 원문: The lifting capacity of the crane is not in the defined operating state. Incorrect configuration of jib selected. 조치: 작업 상태를 올바르게 저장한다. 크레인 상태를 맞는 작업 상태로 바꾼다. 조치 원문: Save the operating state correctly. Change the crane state to the correct operating state.
7 · W0022	내용: 「HTLJ 완전 축소」 스위치와 HTLJ 길이 센서 값이 서로 맞지 않는다. 영문 원문: Discrepancy between "HTLJ fully retracted" switch and HTLJ length sensor. 조치: HTLJ 길이 센서 불량 또는 교정 잘못. 스위치 불량. AML 내부 에러. 조치 원문: HTLJ length sensor defective or wrongly calibrated. The switch is defective. Internal AML error.
8 · W0023	내용: 과부하로 정지했다. 영문 원문: Stopped due to overload. 조치: 하중 모멘트를 줄이는 조치를 한다(예: 붐을 세운다). 조치 원문: Take measures to reduce the load moment, e.g. raise the telescopic boom.
9 · W0024	내용: 과권방지장치가 작동했다. 영문 원문: The anti-twoblock device was triggered. 조치: 훅 블록을 내린다. 조치 원문: Lower the hook block.
10 · W0025	내용: 후방 안정 부족으로 정지했다. 아웃트리거 길이 센서가 없는 경우: 크레인 정격하중의 작업 상태가 정해지지 않았다. 아웃트리거 길이 센서가 있는 경우: 좌우 아웃트리거 신장 길이가 다르다. 영문 원문: Stopped due to inadequate stability towards the back. If the sensors for the outrigger length are not installed: Undefined operating state of lifting capacity of crane. If the sensors for the outrigger length are installed: right- and left-hand outriggers are extended to different lengths. 조치: 후방 안정을 높이는 조치를 한다(예: 붐을 눕힌다). 카운터웨이트·아웃트리거 값을 바르게 입력한다. — 조치 원문: Initiate measures for increasing stability towards the back (e.g. lower the telescopic boom). Enter correct values for counterweight and outriggers. —
11 · W0026	내용: 붐 각도 상한에 도달했다(작업범위 제한). 영문 원문: Upper limit of the telescopic boom angle is reached (working range limit). 조치: 작업범위 제한 기능을 빠져나오거나 붐을 눕힌다. 조치 원문: Exit the working range limit function or lower the telescopic boom.
12 · W0027	내용: 붐 각도 하한에 도달했다(작업범위 제한). 영문 원문: Lower limit of the telescopic boom angle is reached (working range limit). 조치: 작업범위 제한 기능을 빠져나오거나 붐을 세운다. 조치 원문: Exit the working range limit function or raise the telescopic boom.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
13 · W0028	내용: 붐 또는 지브의 최대 높이에 도달했다(작업범위 제한). 영문 원문: Maximum height of the telescopic boom or of the jib is reached (working range limit). 조치: 작업범위 제한 기능을 빠져나오거나, 붐을 눕히거나 축소한다. 조치 원문: Exit the working range limit function or lower the telescopic boom or retract the telescope.
14 · W0029	내용: 작업반경 한계에 도달했다(작업범위 제한). 영문 원문: Limit of the working radius is reached (working range limit). 조치: 작업범위 제한 기능을 빠져나오거나, 붐을 세우거나 축소한다. 조치 원문: Exit the working range limit function or raise the telescopic boom or retract the telescope.
15 · W0030	내용: 러핑지브(LJ) 또는 유압 각도조절 지브의 최소 옵셋각에 도달했다. 영문 원문: Smallest offset angle of the jib LJ or of the hydraulically adjustable jib is reached. 조치: 지브를 눕히거나 붐을 세운다. 조치 원문: Lower the jib or raise the boom.
16 · W0034	내용: 권상 윈치 1의 로프 잔량 한계에 도달했다. 영문 원문: Rope reserve of hoisting winch 1 is reached. 조치: 권상 윈치 1의 로프를 감는다. 조치 원문: Wind hoisting rope of hoisting winch 1.
17 · W0035	내용: 권상 윈치 2의 로프 잔량 한계에 도달했다. 영문 원문: Rope reserve of hoisting winch 2 is reached. 조치: 권상 윈치 2의 로프를 감는다. 조치 원문: Wind hoisting rope of hoisting winch 2.
18 · W0039	내용: 팔걸이가 올라가 있다. 영문 원문: Armrest is folded up. 조치: 팔걸이를 내린다. 조치 원문: Fold down the armrest.
19 · W0040	내용: 비상 운전 모드(비상 신축 스위치 ON). 영문 원문: Emergency operating mode (Emergency telescope switch is set to ON). 조치: 크레인을 조심해서 조작한다.「비상 운전」항목 참조. 조치 원문: The crane must be operated carefully. See "Emergency operation".
20 · W0042	내용: 우선회 한계에 도달했다(작업범위 제한). 영문 원문: Right-hand slew limit reached (working range limit). 조치: 작업범위 제한 기능을 빠져나오거나 좌로 선회한다. 조치 원문: Exit the working range limit function or slew towards the left.
21 · W0043	내용: 좌선회 한계에 도달했다(작업범위 제한). 영문 원문: Left-hand slew limit reached (working range limit). 조치: 작업범위 제한 기능을 빠져나오거나 우로 선회한다. 조치 원문: Exit the working range limit function or slew towards the right.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
22 · W0045	내용: 수동 모드 신축 중 신축 실린더가 끝에 닿았다. 영문 원문: The telescope cylinder has reached the end stop when telescoping in the manual mode. 조치: 신축 실린더를 축소한다. 조치 원문: Retract the telescope cylinder.
23 · W0054	내용: 기복 실린더가 아래 끝에 닿았다. 영문 원문: Luffing cylinder has reached the lower end stop. 조치: 붐을 세운다. 조치 원문: Raise the telescopic boom.
24 · W0055	내용: 기복 실린더가 위 끝에 닿았다. 영문 원문: Luffing cylinder has reached the upper end stop. 조치: 붐을 눕힌다. 조치 원문: Lower the telescopic boom.
25 · W0056	내용: 좌우 아웃트리거 신장 길이가 다른 상태에서 더 선회하면 과부하가 된다(또는 이미 과부하). (선회 저속정지 기능 꺼짐) 영문 원문: Another slewing process will lead to an overload (or an overload condition has already occurred) if outriggers are extended to different levels towards the left and the right. (Slow-stop function for slewing operations is deactivated) 조치: 반대 방향으로 선회하거나, 축소하거나, 붐을 세운다. 조치 원문: Slew in the opposite direction, retract the telescope or lift the telescopic boom.
26 · W0057	내용: 앞 오른쪽 아웃트리거가 들어가 있다. 영문 원문: Front-right outrigger is retracted. 조치: 앞 오른쪽 아웃트리거를 편다. 조치 원문: Extend the front-right outrigger.
27 · W0058	내용: 뒤 오른쪽 아웃트리거가 들어가 있다. 영문 원문: Rear-right outrigger is retracted. 조치: 뒤 오른쪽 아웃트리거를 편다. 조치 원문: Extend the rear-right outrigger.
28 · W0059	내용: 앞 왼쪽 아웃트리거가 들어가 있다. 영문 원문: Front-left outrigger is retracted. 조치: 앞 왼쪽 아웃트리거를 편다. 조치 원문: Extend the front-left outrigger.
29 · W0060	내용: 뒤 왼쪽 아웃트리거가 들어가 있다. 영문 원문: Rear-left outrigger is retracted. 조치: 뒤 왼쪽 아웃트리거를 편다. 조치 원문: Extend the rear-left outrigger.
30 · W0061	내용: HTLJ 핀이 꽂혀 있지 않다. 영문 원문: HTLJ is not pinned. 조치: 무선조종기로 HTLJ 핀을 꽂는다. 조치 원문: Pin HTLJ with remote control.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
31 · W0093	내용: 붐 연결핀(B핀) 또는 실린더 연결핀(C핀)을 제어할 수 없다. B핀 또는 C핀의 잠김·풀림 센서가 양쪽 모두 OFF다. 영문 원문: Telescopic boom connecting pin (B-pin) or telescope cylinder connecting pin (C-pin) cannot be controlled. Locking and unlocking sensors for the B- pin or C-pin are set to "OFF" on both sides. 조치: 조작 레버를 중립으로 되돌린 뒤 다시 한다. 조작할 때 붐 각도는 70°보다 커야 한다. 러핑지브(LJ) 작업 때는 75°보다 커야 한다. 조치 원문: Bring the crane control lever back to the neutral position. Then try again. When operated, the angle of the telescopic boom must be > 70°. When operated with the jib LJ, the angle of the telescopic boom must be > 75°.
32 · W0094	내용: 실린더 연결핀(C핀)을 제어할 수 없다. 영문 원문: Telescope cylinder locking bolt (C-pin) cannot be controlled. 조치: 조작 레버를 중립으로 되돌린 뒤 다시 한다. 조작할 때 붐 각도는 70°보다 커야 한다. 러핑지브(LJ) 작업 때는 75°보다 커야 한다. 조치 원문: Bring the crane control lever back to the neutral position. Then try again. When operated, the angle of the telescopic boom must be > 70°. When operated with the jib LJ, the angle of the telescopic boom must be > 75°.
33 · W0095	내용: 붐 연결핀(B핀) 동작이 매우 느려 자동 신축을 할 수 없다. 영문 원문: Automatic telescoping is not possible since the speed of the telescopic boom connecting pin (B-pin) is extremely slow. 조치: 조작 레버를 끝까지 밀고 엔진 최고 회전으로 다시 한다. 0 °C보다 높을 때는「저속 신축 해제」모드 기능을 쓸 수 있다. 조치 원문: Try again with crane control lever fully extended and maximum engine speed. The " Deactivate the slow telescope" mode function can be used at temperatures > 0° C.
34 · W0097	내용: 최대 풍속(돌풍)이 안전 작업 한계를 넘었다. 영문 원문: The maximum wind speed (i.e. wind gusts) exceeds the limit for safe working. 조치: 크레인 작업을 멈추고 붐을 안전하게 거둔다. 조치 원문: Stop the crane operation and secure the telescopic boom.
35 · W0099	내용: 파워시스템을 단 러핑지브(LJ)의 최소 옵셋각에 도달했다. 영문 원문: Smallest offset angle of the jib LJ with Power System reached. 조치: 러핑지브(LJ)를 눕힌다. 조치 원문: Lower jib LJ.
36 · W0102	내용:「저속 신축 해제」모드가 선택돼 있다. 영문 원문: The "Deactivate the slow telescope" mode is selected. 조치: — 조치 원문: —
37 · W0105	내용: 붐이 분해된 상태다. 영문 원문: Telescopic boom is dismantled. 조치: — 조치 원문: —

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
38 · W0106	내용: 저속정지 기능 때문에 기복 속도가 줄었다. 영문 원문: Derrick speed is reduced due to the Slow- Stop function. 조치: — 조치 원문: —
39 · W0108	내용: 저속정지 기능 때문에 선회 속도가 줄었다. 영문 원문: Rotation speed is reduced due to the Slow-Stop function. 조치: — 조치 원문: —
40 · W0110	내용: 러핑지브(LJ)를 단 신축은 셋업 모드에서만 할 수 있다. 참고: 10초 뒤 화면이 원래대로 돌아간다. 영문 원문: Telescoping with jib LJ may only take place in setup mode. Note: After 10 seconds the display changes back to the normal state. 조치: 신축하려면 러핑지브(LJ) 셋업 모드로 바꾼다. 조치 원문: To telescope, switch to the setup mode for the jib LJ.
41 · W0113	내용: 크레인 자세가 기복 실린더 한계값에 도달했다. 영문 원문: The crane position has reached the limiting value for the luffing cylinder. 조치: 붐을 세우거나 축소한다. 조치 원문: Raise the telescopic boom or retract the telescope.
42 · W0121	내용: 기복 실린더가 끝에 닿았다. 영문 원문: Luffing cylinder has reached the end stop. 조치: 붐을 눕힌다. 조치 원문: Lower the telescopic boom.
43 · W0173	내용: 카운터웨이트 실린더가 나와 있는데 선회 동작을 선택했다. 영문 원문: Counterweight cylinder is extended, but the slew movement is selected. 조치: 카운터웨이트를 바르게 맞춘다. 조치 원문: Set the counterweight correctly.
44 · W0176	내용: 러핑지브(LJ) 작업: 로프 걸이 수를 확인할 것. 영문 원문: Operation with jib LJ: Confirm number of rope falls 조치: — 조치 원문: —
45 · W0179	내용: 상부 선회체가「후방」위치가 아닌데도 AML이 상부 고정핀이 걸려 있다고 감지했다. 영문 원문: The AML detects an active superstructure locking bolt even if the superstructure is not " towards the back". 조치: 상부 고정핀과 선회각 센서를 점검한다. 조치 원문: Check the superstructure locking bolt and the rotation angle sensor.
46 · W0180	내용: 훅 블록이 붐에 닿을 수 있다. 영문 원문: The hook block may touch the telescopic boom. 조치: 붐을 눕힌다. 조치 원문: Lower the telescopic boom.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
47 · W0182	내용: 다음 상황에서 HTLJ 선단을 내리기에 권상 로프가 충분히 풀려 있지 않다: HTLJ 셋업 모드 ON. HTLJ 옵셋각 2° 미만. 붐 완전 축소. 영문 원문: Hoisting rope is not sufficiently unwound to lower the HTLJ tip, in the following situation: HTLJ setup mode is switched on. HTLJ offset angle is < 2°. The telescopic boom is retracted completely. 조치: 권상 로프를 16 cm 넘게 푼다. 조치 원문: Unwind hoisting rope more than 16 cm.
48 · W0183	내용: 1: 카운터웨이트 잠김·풀림 센서가 함께 켜져 있다 = 센서 이상. 2: 카운터웨이트가 내려간 상태에서「상부 선회」기능을 선택했다. 참고: AML 화면에서 1·2 중 어느 쪽인지 확인한다. 디지털 입력을 점검한다. 영문 원문: 1: The counterweight locking and unlocking sensors are active = sensor errors. 2: The counterweight is lowered and the "Slew the superstructure" function was selected. Note: On the AML display, check whether error 1 or 2 has occurred. Check the digital inputs. 조치: 이상을 바로잡는다. 카운터웨이트 실린더를 넣는다. 조치 원문: Rectify the error. Retract the counterweight cylinder.
49 · W0184	내용: 무선조종이 켜져 있다. 조작 레버로는 조작할 수 없다. 영문 원문: The radio control is activated. Operation with crane control levers is not possible. 조치: — 조치 원문: —
50 · W0185	내용: 카운터웨이트를 달고 카운터웨이트 실린더 길이가 최대일 때, 상부가 상부 위치를 넘어 180°(아래쪽) 선회한다. 영문 원문: When the counterweight is mounted and the length of the counterweight cylinder is at its maximum, the superstructure slews by 180° (downwards) beyond the superstructure position. 조치: 선회를 멈추고 반대 방향으로 선회한다. 조치 원문: Stop the slewing movement and slew in the opposite direction.
51 · W0188	내용: 신축 단 식별 센서(Tele-ID) 하나가 작동하지 않는다. 참고: 모든 단 공통 센서가 살아 있어 신축 제어는 정상으로 계속된다. 공통 센서까지 작동하지 않으면 신축 제어가 멈추고 에러 메시지가 뜬다. 영문 원문: A telescopic section sensor (Tele-ID sensor) does not function. Note: The telescope control continues functioning normally since the common sensor for all telescope parts is still functioning. If the common sensor for all telescope parts does not function, the telescope control stops and an error message is displayed. 조치: 단 센서 이상을 바로잡는다. 케이블 불량을 바로잡는다. AML 회로 불량을 바로잡는다. 조치 원문: Rectify the error in the telescope part sensor. Rectify the cable fault. Rectify the AML circuit fault.
52 · W0195	내용: 파워시스템을 단 신축은 셋업 모드에서만 할 수 있다. 참고: 10초 뒤 화면이 원래대로 돌아간다. 영문 원문: Telescoping with Power System may only take place in setup mode. Note: After 10 seconds the display changes back to the normal state. 조치: 신축하려면 파워시스템 셋업 모드로 바꾼다. 조치 원문: To telescope, switch to the setup mode for the Power System.
53 · W0199	내용: AML이 파워시스템 연결을 인식했지만 파워시스템 모드가 아니다. 영문 원문: AML identifies the connected Power System, AML is however not in Power System mode. 조치: 파워시스템 모드로 바꾼다. 조치 원문: Switch to Power System mode.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
54 · W0200	내용: 파워시스템: 붐 각도가 너무 크다. 파워시스템은 붐을 거둔 상태에서만 거둘 수 있다. 영문 원문: Power System: Excessive telescopic boom angle. Power System may only be stored when the telescopic boom is stored. 조치: 붐을 눕힌다. 조치 원문: Lower the telescopic boom.
55 · W0201	내용: 파워시스템: 붐 각도가 너무 작다. 파워시스템은 붐을 세운 상태에서만 늦출 수 있다. 영문 원문: Power System: Telescopic boom angle too small. Power System may only be slackened when the telescopic boom is erect. 조치: 붐을 세운다. 조치 원문: Raise the telescopic boom.
56 · W0202	내용: 파워시스템: 지브 옵셋각이 너무 작다. 영문 원문: Power System: Offset angle of jib too small. 조치: 지브를 눕힌다. 조치 원문: Lower jib.
57 · W0203	내용: 파워시스템: 지브 옵셋각이 너무 크다. 영문 원문: Power System: Offset angle of jib too big. 조치: 지브를 세운다. 조치 원문: Raise the jib.
58 · W0204	내용: 파워시스템이 완전히 서 있지 않다. 영문 원문: Power System is not fully erect. 조치: 파워시스템을 완전히 세운다(파워시스템 실린더 신장). 조치 원문: Fully erect the Power System (extend cylinder of Power System).
59 · W0217	내용: 카운터웨이트를 캐리어에 내려놓았는데 유압 호스를 아직 분리하지 않았다. 영문 원문: Counterweight is stored on carrier, hydraulic lines not yet disconnected. 조치: 카운터웨이트 유압 호스를 분리한다. 조치 원문: Disconnect hydraulic lines to counterweight.
60 · W0218	내용: 카운터웨이트가 위쪽 위치에 있지 않다. 영문 원문: Counterweight is not in the upper position. 조치: 카운터웨이트 실린더를 넣는다. 조치 원문: Retract counterweight cylinder.
61 · W0230	내용: 다음 기능은 동시에 하면 안 된다: 파워시스템 세우기. 파워시스템 권상 윈치 감기·풀기. 붐 신축. 영문 원문: The following functions must not be performed simultaneously: Set up the Power System. Wind / unwind the hoisting winch of the Power System. Telescope the telescopic boom. 조치: 기능을 하나씩 한다. 조치 원문: Carry out the functions individually.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
62 · W0231	내용: 원격조종이 켜져 있다. 조작 레버로는 조작할 수 없다. 영문 원문: The remote control is activated. Operation with crane control levers is not possible. 조치: — 조치 원문: —
63 · W0246	내용: 파워시스템 로프 장력이 지나치다. 하중을 단 상태에서는 안전을 위해 다음 기능을 하면 안 된다: 붐 사전장력 걸기. 붐 사전장력 풀기. 영문 원문: Excessive tension in the rope of the Power System. When a load is slung, for safety reasons the following functions must not be performed: Pretensioning the telescopic boom. Release the pretension of the telescopic boom. 조치: 하중을 줄인다. 조치 원문: Decrease the load.
64 · W0247	내용: 파워시스템과 HTLJ 운용. 다음 기능은 HTLJ를 완전히 축소한 상태에서만 할 수 있다: 붐 신축. 붐 사전장력 걸기. 붐 사전장력 풀기. 영문 원문: Operation of Power System and HTLJ. The following functions may only be carried out when the HTLJ is fully retracted: Telescope the telescopic boom. Pretensioning the telescopic boom. Release the pretension of the telescopic boom. 조치: HTLJ를 완전히 축소한다. 조치 원문: Fully retract the HTLJ.
65 · W0248	내용: 파워시스템: 오일 필터가 오염됐다. 영문 원문: Power System: Contaminated oil filter. 조치: 오일 필터와 오일을 점검한다. 조치 원문: Check oil filter, check oil.
66 · W0255	내용: 유압 각도조절 지브의 최소 옵셋각에 도달했다. 안전을 위해 지브 옵셋각을 제한한다: 후방 안정. 훅 블록이 붐에 부딪힐 위험. 영문 원문: The smallest offset angle of the hydraulically adjustable jib has been reached. For safety reasons, the offset angle of the jib is limited: Stability at rear. Risk of hook block colliding with the telescopic boom. 조치: 지브나 붐을 눕힌다. 조치 원문: Lower the jib or the telescopic boom.
67 · W0256	내용: 유압 각도조절 지브가 정해진 옵셋각을 벗어났다(최소각 미달). 안전을 위해 지브 옵셋각을 제한한다: 후방 안정. 훅 블록이 붐에 부딪힐 위험. 영문 원문: The hydraulically adjustable jib is located outside the defined offset angle (smallest angle undercut). For safety reasons, the offset angle of the jib is limited: Stability at rear. Risk of hook block colliding with the telescopic boom. 조치: 지브나 붐을 눕힌다. 조치 원문: Lower the jib or the telescopic boom.
68 · W0263	내용: 러핑지브(LJ)의 최소 옵셋각에 도달했다. 영문 원문: The smallest offset angle of the jib LJ has been reached. 조치: 지브를 눕히거나 붐을 세운다. 조치 원문: Lower the jib or raise the telescopic boom.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
69 · W0264	내용: 러핑지브(LJ)의 최대 옵셋각에 도달했다. 영문 원문: The largest offset angle of the jib LJ has been reached. 조치: 지브를 세우거나 붐을 눕힌다. 조치 원문: Raise the jib or lower the telescopic boom.
70 · W0265	내용: 러핑지브(LJ) 셋업 모드: 러핑지브 최대 옵셋각(80°)에 도달했다. 영문 원문: Setup mode for jib LJ: The largest offset angle of the jib LJ has been reached (80°). 조치: 지브를 세우거나 붐을 눕힌다. 조치 원문: Raise the jib or lower the telescopic boom.
71 · W0266	내용: 러핑지브(LJ) 셋업 모드: 아래 러핑 마스트의 최소각에 도달했다. 영문 원문: Setup mode for jib LJ: The smallest angle of the lower luffing mast is reached. 조치: 지브를 눕히거나 붐을 세운다. 조치 원문: Lower the jib or raise the telescopic boom.
72 · W0267	내용: 러핑지브(LJ): 폴백(fallback) 실린더 최소 행정에 도달했다. 영문 원문: LJ jib: Minimum stroke of the fallback cylinder is reached. 조치: 지브를 눕히거나 붐을 세운다. 조치 원문: Lower the jib or raise the telescopic boom.
73 · W0268	내용: 러핑지브(LJ) 셋업 모드: 상부 러핑 풀리가 러핑 풀리 조립체 안으로 완전히 들어갔다. 영문 원문: Setup mode for jib LJ: The top luffing pulley is fully retracted into the luffing pulley assembly. 조치: — 조치 원문: —
74 · W0269	내용: 러핑지브(LJ) 매단 조립: 상부 러핑 풀리가 지지 블록 안으로 바르게 들어가지 않았다. 영문 원문: Jib LJ, suspended mounting: The top luffing pulley is not correctly retracted into the support block. 조치: 상부 러핑 풀리가 지지 블록 안으로 바르게 들어갔는지 확인한다. 조치 원문: Check whether the top luffing pulley has been correctly retracted into the support block.
75 · W0275	내용: 러핑지브(LJ) 셋업 모드: 상부 러핑 풀리를 러핑 풀리 조립체 안으로 넣는 중이라 권상 윈치 2 속도를 줄인다. 영문 원문: Setup mode for jib LJ: Speed reduction of hoisting winch 2 because top luffing pulley is being retracted into the luffing pulley assembly. 조치: — 조치 원문: —
76 · W0276	내용: 러핑지브(LJ) 매단 조립: 아래 러핑 마스트의 최대각에 도달했다. 영문 원문: Jib LJ, suspended mounting: The largest angle of the lower luffing mast is reached. 조치: 지브를 세우거나 붐을 눕힌다. 조치 원문: Raise the jib or lower the telescopic boom.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
77 · W0278	내용: 파워시스템: 사전장력이 너무 낮아 셋업 모드로 자동 전환됐다. 영문 원문: Power System: Automatic switch to setup mode because pre-tension is too low. 조치: 브레이싱 윈치로 사전장력을 다시 건다. 조치 원문: Reset the pre-tension again using the bracing winch.
78 · W0279	내용: 파워시스템: 브레이싱 윈치 브레이크가 바르게 닫히지 않아 셋업 모드로 자동 전환됐다. 영문 원문: Power System: Switch automatically to setup mode because brake of bracing winch is not correctly closed. 조치: 브레이싱 윈치로 사전장력을 다시 건다. 조치 원문: Reset the pre-tension again using the bracing winch.
79 · W0999	내용: AML 백업 배터리 전압이 너무 낮다. 이 메시지는 전원을 켤 때만 나온다. 영문 원문: Voltage of AML buffer battery too low. This message appears only when switching on. 조치: AML 백업 배터리를 교체한다. 조치 원문: Replace AML buffer battery.