타다노 — ATF 130G-5

수록 자료 전체 227건 · 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-atf130g5

AML 과부하방지장치 — 에러코드 E1·E2·E3·E5 (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

E1=통신(표시기·송신기↔제어부), E2=센서·조작레버·유압밸브, E3=AML 내부(시스템), E5=Hello Net. 원문: E1~E3 오류가 나면 크레인 동작이 꺼진다(「정지」 배지는 이 머리말 근거). 다만 행 원문이 「다른 동작은 가능」「자동 모드 계속」이라고 밝힌 E2023·E2094~E2098·E2133·E2135·E2137은 「일부 제한」으로 달았다. E5는 정지 서술이 없어 배지를 달지 않았다. 조치는 그룹 머리말의 「현지 서비스 협력사에 연락」이다. E2·E3의 원인 칸은 원문이 「원인/조치」 한 칸이다. E3003~E3005는 원문에서 원인 칸 하나를 함께 쓴다. 원문은 타다노 올테레인 ATF 130G-5 운전 매뉴얼이며 2013-01판과 대조해 통과한 141건이다. E2093·E2119는 판마다 조건 서술이 달라 2013-01판 문구를 설명 칸에 함께 실었다. 표시기 오류(E4)는 「AML 과부하방지장치 — 표시기 에러코드(E4)」에 있다.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
1 · E1001	내용: 시리얼 포트 1에 연결된 송신기가 AML로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The transmitter connected to serial port 1 is not receiving any information from the AML. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선. 시리얼 포트 1 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken. Error of the transmitter connected to serial port 1. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
2 · E1002	내용: 시리얼 포트 2에 연결된 송신기가 AML로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The transmitter connected to serial port 2 is not receiving any information from the AML. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선. 시리얼 포트 2 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken. Error of the transmitter connected to serial port 2. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
3 · E1003	내용: AML이 시리얼 포트 1에 연결된 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The AML is not receiving any information from the transmitter connected to serial port 1. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선. 시리얼 포트 1 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken. Error of the transmitter connected to serial port 1. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
4 · E1004	내용: AML이 시리얼 포트 2에 연결된 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The AML is not receiving any information from the transmitter connected to serial port 2. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선. 시리얼 포트 2 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken. Error of the transmitter connected to serial port 2. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
5 · E1005	내용: 시리얼 포트 1에 연결된 송신기 내부 에러. 영문 원문: Internal error in the transmitter connected to serial port 1. 원인: 케이블 불량. 시리얼 포트 1 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Error of the transmitter connected to serial port 1. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
6 · E1006	내용: 시리얼 포트 2에 연결된 송신기 내부 에러. 영문 원문: Internal error in the transmitter connected to serial port 2. 원인: 케이블 불량. 시리얼 포트 2 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Error of the transmitter connected to serial port 2. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
7 · E1007	내용: 시리얼 포트 1 송신기가 AML에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The transmitter connected to serial port 1 has identified data errors in the data from the AML. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. AML 수신 회로 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the receiver circuit of the AML. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
8 · E1008	내용: 시리얼 포트 2 송신기가 AML에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The transmitter connected to serial port 2 has identified data errors in the data from the AML 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. AML 수신 회로 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the receiver circuit of the AML. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
9 · E1009	내용: AML이 시리얼 포트 1 송신기에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The AML has identified data errors in the data from the transmitter connected to serial port 1. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. AML 수신 회로 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the receiver circuit of the AML. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
10 · E1010	내용: AML이 시리얼 포트 2 송신기에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The AML has identified data errors in the data from the transmitter connected to serial port 2. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. AML 수신 회로 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the receiver circuit of the AML. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
11 · E1011	내용: 받은 데이터상 시리얼 포트 1에 연결된 송신기 종류가 맞지 않는다. 영문 원문: The type of transmitter connected to serial port 1 is wrong in the received data. 원인: 시리얼 포트 1 송신기 이상. 통신선 연결 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error of the transmitter connected to serial port 1. Incorrect connection of the communication line. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
12 · E1012	내용: 받은 데이터상 시리얼 포트 2에 연결된 송신기 종류가 맞지 않는다. 영문 원문: The type of transmitter connected to serial port 2 is wrong in the received data. 원인: 시리얼 포트 2 송신기 이상. 통신선 연결 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error of the transmitter connected to serial port 2. Incorrect connection of the communication line. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
13 · E1013	내용: 시리얼 포트 3에 연결된 송신기가 AML로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The transmitter connected to serial port 3 is not receiving any information from the AML. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선. 시리얼 포트 3 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken. Error of the transmitter connected to serial port 3. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
14 · E1014	내용: AML이 시리얼 포트 3에 연결된 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The AML is not receiving any information from the transmitter connected to serial port 3. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선. 시리얼 포트 3 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken. Error of the transmitter connected to serial port 3. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
15 · E1015	내용: 시리얼 포트 3에 연결된 송신기 내부 에러. 영문 원문: Internal error in the transmitter connected to serial port 3. 원인: 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
16 · E1016	내용: 시리얼 포트 3 송신기가 AML에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The transmitter connected to serial port 3 has identified data errors in the data from the AML. 원인: 송신기 이상. 통신 설정 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the transmitter. Wrong communication setting. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
17 · E1017	내용: AML이 시리얼 포트 3 송신기에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The AML has identified data errors in the data from the transmitter connected to serial port 3. 원인: 송신기 이상. 통신 설정 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the transmitter. Wrong communication setting. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
18 · E1018	내용: 받은 데이터상 시리얼 포트 3에 연결된 송신기 종류가 맞지 않는다. 영문 원문: The type of transmitter connected to serial port 3 is wrong in the received data. 원인: 송신기 종류 잘못. 송신기 이상. 통신선 연결 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Wrong transmitter type. Error in the transmitter. Incorrect connection of the communication line. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
19 · E1021	내용: AML이 표시기 데이터에서 오류를 감지했다. 영문 원문: The AML detects data errors in the data of the display module. 원인: 표시기 이상. 통신선 연결 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the display module. Incorrect connection of the communication line. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
20 · E1022	내용: 표시기가 AML로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The display module cannot receive any information from the AML. 원인: AML이 작동하지 않는다. 통신선 연결 잘못. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: AML is not functioning. Incorrect connection of the communication line. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
21 · E1024	내용: 표시기 내부 에러. 영문 원문: Internal error in the display module. 원인: 표시기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the display module. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
22 · E1025	내용: AML이 표시기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: AML is not receiving any information from the display module. 원인: 표시기가 작동하지 않는다. 통신선 연결 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The display module does not function. Incorrect connection of the communication line. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
23 · E1031	내용: 붐 선단 송신기가 상부 프레임 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The boom head transmitter is not receiving any information from the superstructure frame transmitter. 원인: 붐 선단 송신기와 상부 프레임 송신기 사이 통신선이 끊겼거나 잘못 연결됐다. 붐 선단 송신기 이상. 상부 프레임 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitters of the boom head and superstructure frame has been interrupted or is incorrectly connected. Error in the boom head transmitter. Error in the superstructure frame transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
24 · E1032	내용: AML이 붐 선단 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The AML is not receiving any information from the boom head transmitter. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. 붐 선단 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the boom head transmitter. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
25 · E1033	내용: 붐 선단 송신기 내부 에러. 영문 원문: Internal error in the boom head transmitter. 원인: 케이블 불량. 붐 선단 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Error in the boom head transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
26 · E1034	내용: 붐 선단 송신기가 상부 프레임 송신기에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: Boom head transmitter has identified a data error in the data from the superstructure frame transmitter. 원인: 붐 선단 송신기와 상부 프레임 송신기 사이 통신선이 끊겼거나 잘못 연결됐다. AML 내부 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitters of the boom head and superstructure frame has been interrupted or is incorrectly connected. Internal AML error. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
27 · E1035	내용: AML이 붐 선단 송신기에서 온 데이터에서 오류를 감지했다. 영문 원문: The AML has detected data errors in the data from the boom head transmitter. 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. AML 내부 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Internal AML error. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
28 · E1036	내용: 받은 데이터상 붐 선단 송신기 종류가 맞지 않는다. 영문 원문: The type of boom head transmitter in the received data is incorrect. 원인: 통신선이 끊겼거나 잘못 연결됐다. 붐 선단 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Communication line is interrupted or incorrectly connected. Error in the boom head transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
29 · E1037	내용: 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기가 붐 선단 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ) is not receiving any information from the boom head transmitter. 원인: 붐 선단 송신기와 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 사이 통신선이 끊겼거나 잘못 연결됐다. 붐 선단 송신기 이상. 상부 프레임 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitters of the boom head and the jib (LJ, FJ, HTLJ) has been interrupted or is incorrectly connected. Error in the boom head transmitter. Error in the superstructure frame transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
30 · E1038	내용: AML이 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기로부터 아무 정보도 받지 못한다. 영문 원문: The AML is not receiving any information from the transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ). 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ). Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
31 · E1039	내용: 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 내부 에러. 영문 원문: Internal error in the transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ). 원인: 케이블 불량. 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Error in the transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ). 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
32 · E1040	내용: 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기가 붐 선단 송신기에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ) has identified a data error in the data from the boom head transmitter. 원인: 붐 선단 송신기와 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 사이 통신선이 끊겼거나 잘못 연결됐다. AML 수신 회로 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitters of the boom head and the jib (LJ, FJ, HTLJ) has been interrupted or is incorrectly connected. Error in the receiver circuit of the AML. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
33 · E1041	내용: AML이 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기에서 온 데이터에 오류가 있다고 판단했다. 영문 원문: The AML has identified data errors in the data from the transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ). 원인: 송신기와 AML 사이 통신선 단선 또는 잘못 연결. AML 수신 회로 에러. 송신기의 송신 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: The communication line between the transmitter and the AML is broken or incorrectly connected. Error in the receiver circuit of the AML. Fault in the transmitter circuit of the transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
34 · E1042	내용: 받은 데이터상 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 종류가 맞지 않는다. 영문 원문: The type of transmitter for the jib (LJ, FJ, HTLJ) in the data received is incorrect. 원인: 지브(LJ·FJ·HTLJ) 송신기 이상. 통신선 연결 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the transmitter of the jib (LJ, FJ, HTLJ). Incorrect connection of the communication line. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
35 · E2003	내용: 붐 길이 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 1.1~21 mA(AML 안에서 0.25~4.75 V로 변환). 영문 원문: Error in the boom length sensor. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 1.1-21 mA (is converted to a voltage of 0.25-4.75 V in the AML). 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
36 · E2004	내용: 붐 각도 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 1.1~21 mA(AML 안에서 0.25~4.75 V로 변환). 영문 원문: Error in the boom angle sensor. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 1.1-21 mA (is converted to a voltage of 0.25-4.75 V in the AML). 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
37 · E2005	내용: 「HTLJ 붐 길이」 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Boom length HTLJ". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
38 · E2006	내용: 「지브 옵셋각」 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Offset angle of the jib". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
39 · E2007	내용:「러핑지브(LJ) 각도」센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Angle of the jib LJ". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
40 · E2009	내용:「앞 오른쪽 아웃트리거 길이」센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Length of the front- right outrigger". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 아웃트리거 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Fault in the circuit of the outrigger transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
41 · E2010	내용:「뒤 오른쪽 아웃트리거 길이」센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Length of the rear- right outrigger". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 아웃트리거 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Fault in the circuit of the outrigger transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
42 · E2011	내용:「앞 왼쪽 아웃트리거 길이」센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Length of the front-left outrigger". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 아웃트리거 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Fault in the circuit of the outrigger transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
43 · E2012	내용:「뒤 왼쪽 아웃트리거 길이」센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor "Length of the rear-left outrigger". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 아웃트리거 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Fault in the circuit of the outrigger transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
44 · E2022	내용:「신축 실린더 길이」센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 1.1~21 mA(AML 안에서 0.25~4.75 V로 변환). 영문 원문: Error in the sensor "Telescope cylinder length". The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 1.1-21 mA (is converted to a voltage of 0.25-4.75 V in the AML). 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
45 · E2023	내용: 하중 모멘트 에러. 계산된 하중(무게)이 음수(-)가 됐다. 참고: 하중 모멘트가 줄어드는 동작은 가능하다. 에러 기록은 남지 않는다. 영문 원문: Load moment error. Calculated load (weight) becomes negative ("minus"). Note: Load moment-reducing movements are possible. No entry in the error memory is created. 원인: 기복(리프팅) 실린더 압력 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 설정 잘못. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Fault in the pressure sensor of the lifting cylinder. Sensor cable broken or short-circuit. Incorrectly configured setting. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
46 · E2030	내용: 피스톤 쪽 압력 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 1.1~21 mA(AML 안에서 0.25~4.75 V로 변환). 영문 원문: Error in the pressure sensor on the piston side. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 1.1-21 mA (is converted to a voltage of 0.25-4.75 V in the AML). 원인: 기복 실린더 압력 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 설정 잘못. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Fault in the pressure sensor of the luffing cylinder. Sensor cable broken or short-circuit. Incorrectly configured setting. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
47 · E2031	내용: 로드 쪽 압력 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 1.1~21 mA(AML 안에서 0.25~4.75 V로 변환). 영문 원문: Error in the pressure sensor on the rod side. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 1.1-21 mA (is converted to a voltage of 0.25-4.75 V in the AML). 원인: 기복 실린더 압력 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 설정 잘못. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Fault in the pressure sensor of the luffing cylinder. Sensor cable broken or short-circuit. Incorrectly configured setting. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
48 · E2041	내용: 조작장치「좌측 레버 앞뒤」이상(아날로그).「좌측 레버 앞뒤」입력값이 정상 범위(0.25~4.75 V 상당)를 벗어났다. 참고:「좌측 레버 앞뒤」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Left/front-rear crane control lever" (analogue). The input value of the "Left/front-rear crane control lever" lies outside the normal range. The normal range is equivalent to a voltage of between 0.25 and 4.75 V. Note: The "Left/front-rear crane control lever" cannot be operated. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
49 · E2042	내용: 조작장치「좌측 레버 좌우」이상(아날로그).「좌측 레버 좌우」입력값이 정상 범위(0.25~4.75 V 상당)를 벗어났다. 참고:「좌측 레버 좌우」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Left/left-right crane control lever" (analogue). The input value of the "Left/left-right joystick crane control lever" lies outside the normal range. The normal range is equivalent to a voltage of between 0.25 and 4.75 V. Note: The "Left/left-right crane control lever" cannot be operated. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
50 · E2043	내용: 조작장치「우측 레버 앞뒤」이상(아날로그).「우측 레버 앞뒤」입력값이 정상 범위(0.25~4.75 V 상당)를 벗어났다. 참고:「우측 레버 앞뒤」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Right/front-rear crane control lever" (analogue). The input value of the "Right/front-rear crane control lever" lies outside the normal range. The normal range is equivalent to a voltage of between 0.25 and 4.75 V. The "Right/front-rear crane control lever" cannot be operated. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
51 · E2044	내용: 조작장치「우측 레버 좌우」이상(아날로그).「우측 레버 좌우」입력값이 정상 범위(0.25~4.75 V 상당)를 벗어났다. 참고:「우측 레버 좌우」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Right/right-left crane control lever" (analogue). The input value of the "Right/right-left crane control lever" lies outside the normal range. The normal range is equivalent to a voltage of between 0.25 and 4.75 V. Note: Operation of the "Right/left-right crane control lever" is not possible. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
52 · E2046	내용: 조작장치「발 페달 1」이상(아날로그).「발 페달 1」입력값이 정상 범위(0.25~4.75 V 상당)를 벗어났다. 참고:「발 페달 1」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Foot pedal 1" (analogue). The input value of the "Foot pedal 1" lies outside the normal range. The normal range is equivalent to a voltage of between 0.25 and 4.75 V. Note: Operation of "Foot pedal 1" is not possible. 원인: 발 페달 1 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in foot pedal 1. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
53 · E2048	내용: 조작장치「좌측 레버 앞뒤」이상(불일치).「좌측 레버 앞뒤」방향 접점이 OFF인데 아날로그 입력값이 중립 범위에 있지 않다. 참고:「좌측 레버 앞뒤」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Left/front-rear crane control lever" (discrepancy). If the direction contact of the "Left/front- rear crane control lever" is set to "OFF", the analogue input value of the "Left/front- rear crane control lever" is not in the neutral range. Note: The " Left/front-rear crane control lever" cannot be operated. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
54 · E2049	내용: 조작장치「좌측 레버 좌우」이상(불일치).「좌측 레버 좌우」방향 접점이 OFF인데 아날로그 입력값이 중립 범위에 있지 않다. 참고:「좌측 레버 좌우」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Left/left-right crane control lever" (discrepancy). When the direction contact on the "Left/ left-right crane control lever" is set to "OFF", the analogue input value of the crane control "Left/left-right crane control lever" is not in the neutral range. Note: The " Left/left-right crane control lever" cannot be operated. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
55 · E2050	내용: 조작장치「우측 레버 앞뒤」이상(불일치).「우측 레버 앞뒤」방향 접점이 OFF인데 아날로그 입력값이 중립 범위에 있지 않다. 참고:「우측 레버 앞뒤」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Right/front-rear crane control lever" (discrepancy). When the direction contact of the "Right/ front-rear crane control lever" is set to "OFF", the analogue input value of the "Right/front-rear crane control lever" is not in the neutral range. Note: The " Right/front-rear crane control lever" cannot be operated. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
56 · E2051	내용: 조작장치「우측 레버 좌우」이상(불일치).「우측 레버 좌우」방향 접점이 OFF인데 아날로그 입력값이 중립 범위에 있지 않다. 참고:「우측 레버 좌우」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Right/right-left crane control lever" (discrepancy). When the direction contact on the "Right/ left-right crane control lever" is set to "OFF", the analogue input value of the crane control "Right/left-right crane control lever" is not in the neutral range. Note: Operation of the "Right/left-right crane control lever" is not possible. 원인: 조작 레버 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the crane control lever. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
57 · E2053	내용: 조작장치「발 페달 1」이상(불일치).「발 페달 1」방향 접점이 OFF인데 아날로그 입력값이 중립 범위에 있지 않다. 참고:「발 페달 1」를 조작할 수 없다. 영문 원문: Error in the crane control "Foot pedal 1" (discrepancy). When the direction contact on the "Foot pedal 1" is set to "OFF", the analogue input value of the crane control "Foot pedal 1" is not in the neutral range. Note: Operation of "Foot pedal 1" is not possible. 원인: 발 페달 1 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in foot pedal 1. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
58 · E2057	내용: 파워시스템: 윈치 브레이크 이상(불일치). 지령 상태와 실제 상태가 다르다. (출력 솔레노이드 밸브 ON인데 브레이크 닫힘, 또는 OFF인데 브레이크 열림) 영문 원문: Power System: Error in winch brake (discrepancy). Error in diagnosis between target state and actual state. (Output solenoid valve ON and winch brake CLOSED, or output solenoid valve OFF and winch brake OPEN) 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 회로 기판 에러. 솔레노이드 밸브 이상. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Circuit board error. Error in solenoid valve. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
59 · E2058	내용: 파워시스템: 허용 최대 로프 장력을 넘었다. 영문 원문: Power System: Maximum permitted rope force in Power System exceeded. 원인: 장력계 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the dynamometer. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
60 · E2061	내용: 선회 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 선회할 수 없다. 영문 원문: Output error in the rotation control. The AML detects the current flow in the rotation control even if the monitored current output is not activated. Note: Rotation operations are not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
61 · E2062	내용: 권상 윈치 1 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Output error in control of hoisting winch 1. The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. Note: A crane movement is not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
62 · E2063	내용: 권상 윈치 2 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Output error in control of hoisting winch 2. The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. Note: A crane movement is not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
63 · E2064	내용: 신축 실린더 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Output error in the telescope cylinder control. The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. Note: A crane movement is not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
64 · E2065	내용: 기복 실린더 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Output error in the luffing cylinder control. The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. Note: A crane movement is not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
65 · E2066	내용: 지브(HLJ·HTLJ) 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Output error in the control of the jib (HLJ, HTLJ). The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. Note: A crane movement is not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
66 · E2067	내용: 유압 펌프 1 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Output error in the hydraulic pump 1 control. The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. Note: A crane movement is not possible. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
67 · E2068	내용: 유압 펌프 2 제어 출력 에러. 감시 중인 전류 출력을 켜지 않았는데도 AML이 전류 흐름을 감지했다. 영문 원문: Output error in the hydraulic pump 2 control. The AML detects the current flow even if the monitored current output is not activated. 원인: 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
68 · E2081	내용: 선회 동작 에러. AML이 선회 밸브를 켜지 않았는데 (오른쪽) 선회 동작이 감지됐다. 참고: 오른쪽으로 선회할 수 없다. 영문 원문: Error in the rotation movement. A rotation movement (to the right) is detected even though the AML has not activated the rotate valve. Note: Rotate operations to the right are not possible. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 선회각 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in the angle of rotation sensor. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
69 · E2082	내용: 권상 윈치 1 동작 에러. AML이 윈치 1 밸브를 켜지 않았는데 윈치 1의 (감아올림) 동작이 감지됐다. 참고: 윈치 1로 감아올릴 수 없다. 영문 원문: Movement error in hoisting winch 1. A movement of the 1st hoisting winch (upwards) is detected without the AML having activated the valve of hoisting winch 1. Note: Lifting with hoisting winch 1 is not possible. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 권상 윈치 1 속도 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in sensor for speed of hoisting winch 1. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
70 · E2083	내용: 권상 윈치 2 동작 에러. AML이 윈치 2 밸브를 켜지 않았는데 윈치 2의 (감아올림) 동작이 감지됐다. 참고: 윈치 2로 감아올릴 수 없다. 영문 원문: Movement error in hoisting winch 2. A movement of the 2nd hoisting winch (upwards) is detected without the AML having activated the valve of hoisting winch 2. Note: Lifting with hoisting winch 2 is not possible. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 권상 윈치 2 속도 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in sensor for speed of hoisting winch 2. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
71 · E2084	내용: 신축 동작 에러. AML이 신축 밸브를 켜지 않았는데 신축 동작이 감지됐다. 참고: 신축 실린더를 신장할 수 없다. 영문 원문: Error during telescope movement. A telescope movement is detected even if the AML has not activated the telescope valve. Note: The telescopic cylinder cannot be extended. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 신축 실린더 길이 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in the sensor for the telescope cylinder length. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
72 · E2085	내용: 기복 동작 에러. AML이 기복 밸브를 켜지 않았는데「붐 세우기」동작이 감지됐다. 참고: 붐을 세울 수 없다. 영문 원문: Error in the derrick movement. A "Raise the boom" movement is detected even if the AML has not activated the derrick valve. Note: The telescopic boom cannot be raised. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 붐 각도 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in the boom angle sensor. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
73 · E2086	내용: 지브 동작 에러. AML이 옵셋각 밸브를 켜지 않았는데 지브 옵셋각 증가가 감지됐다. 참고: 지브 옵셋각을 키울 수 없다. 영문 원문: Error when moving the jib. An increase in the offset angle of the jib is detected even though the AML has not activated the offset angle valve. Note: The offset angle of the jib cannot be increased. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 지브 옵셋각 센서 이상. 러핑 플라이지브 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in offset angle sensor of the jib. Fault in the circuit of the luffing fly jib transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
74 · E2087	내용: 단 식별 센서 이상. 여러 단의 단 식별 센서가 동시에 모두 켜져 있다. 영문 원문: Error in a telescope ID sensor. The telescope ID sensors of multiple telescopes are all active simultaneously. 원인: 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in a telescope ID sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
75 · E2088	내용: 2단의 단 식별 센서가 작동하지 않는다. 3(1)단을 식별한 뒤 1(3)단이 식별되어 2단을 건너뛰었다. 참고: 신축할 수 없다. 영문 원문: Sensor telescope ID of telescope 2 is not working. After identifying the telescope 3(1), the telescope 1(3) is identified; telescope 2 is skipped. Note: Telescoping is not possible. 원인: 1·2·3단 중 한 단의 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Errors in the telescope ID sensor of telescope 1, 2 or 3. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
76 · E2089	내용: 단 식별 센서 이상. 신축 실린더가 어느 붐 단에도 연결되지 않은 상태에서 단 식별을 막 마쳤는데, 신축 실린더 길이 값이 식별된 단의 현재 위치와 맞지 않는다. 영문 원문: Error in a telescope ID sensor. If the telescope cylinder is not connected to a boom part and a telescope identification has just been completed, the value for the length of the telescope cylinder will not coincide with the current position of the identified telescope. 원인: 실린더 길이 센서 이상 또는 설정 잘못. 단 식별 센서 이상 또는 설정 잘못. 케이블 불량. AML 내부 에러 또는 붐 상태 저장 잘못. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the cylinder length sensor or incorrect setting. Error in a telescope ID sensor or incorrect setting. Cable fault. Internal AML error or incorrectly saved boom state. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
77 · E2090	내용: B핀 에러. B핀을 잠그거나 풀 수 없다.「B핀 잠김」센서와「B핀 풀림」센서가 함께 켜져 있다. 영문 원문: B-pin error. B-pin cannot be locked or unlocked. Sensor "B-pin locked" and sensor "B-pin unlocked" are both activated. 원인: B핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the B-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
78 · E2091	내용: C핀 에러. C핀을 잠그거나 풀 수 없다.「C핀 잠김」센서와「C핀 풀림」센서가 함께 켜져 있다. 영문 원문: C-pin error. C-pin cannot be locked or unlocked. Sensor "C-pin locked" and sensor "C-pin unlocked" are both activated. 원인: C핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the C-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
79 · E2092	내용: B핀·C핀 에러. B핀과 C핀 센서가 모두 풀림 상태다. 영문 원문: B and C-pin errors. Both the B-pin and C-pin sensors are in the unlocked state. 원인: B핀·C핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Errors in the B-pin and C-pin locked/ unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
80 · E2093	내용: 단 식별 센서와 C핀 상태 에러. 단 식별 센서가 꺼져 있고「C핀 풀림」센서가 꺼진다. 영문 원문: Errors in the telescope ID sensor and the C-pin state. Telescope ID sensor is not active and "C- pin unlocked" sensor becomes inactive. 설명: 2013-01판: 단 식별 센서와 C핀 상태 에러.「붐 단 식별」센서와「C핀 풀림」센서가 꺼져 있다. 원인: 단 식별 센서 또는 C핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Errors in the telescope ID sensor or in the C-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 설명 원문: 2013-01: Errors in the telescope ID sensor and the C-pin state. "Boom part telescope ID" sensor and "C-Pin unlocked" sensor are not active. 크레인 동작: 전 동작 정지
81 · E2094	내용: 신축을 리셋해야 한다. AML을 교체했거나 AML 백업 배터리 전압이 매우 낮을 때 나온다. 참고: 신축은 할 수 없다. 다른 크레인 동작은 가능하다. 영문 원문: The telescope needs to be reset. This error message appears after replacing an AML or when the buffer battery of the AML has extremely low voltage. Note: Telescoping is not possible. Other crane movements are possible. 원인: 신축 리셋 메뉴를 연다. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Call the Telescope reset menu. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
82 · E2095	내용:「좌측 레버 앞뒤」의 방향 접점 두 개가 함께 켜졌다. 참고:「좌측 레버 앞뒤」를 조작할 수 없다. 다른 크레인 동작은 가능하다. 영문 원문: Both direction contacts on the "Left/front- rear crane control lever" are activated. Note: The "Left/front-rear crane control lever" cannot be operated. Other crane movements are possible. 원인:「좌측 레버 앞뒤」이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the "Left/front-rear crane control lever". Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
83 · E2096	내용:「좌측 레버 좌우」의 방향 접점 두 개가 함께 켜졌다. 참고:「좌측 레버 좌우」를 조작할 수 없다. 다른 크레인 동작은 가능하다. 영문 원문: Both direction contacts of the "Left/left- right crane control lever" are activated. Note: The "Left/left-right crane control lever" cannot be operated. Other crane movements are possible. 원인:「좌측 레버 좌우」 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the "Left/left-right crane control lever". Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
84 · E2097	내용:「우측 레버 앞뒤」의 방향 접점 두 개가 함께 켜졌다. 참고:「우측 레버 앞뒤」를 조작할 수 없다. 다른 크레인 동작은 가능하다. 영문 원문: Both direction contacts on the "Right/front- rear crane control lever" are activated. Note: The "Right/front-rear crane control lever" cannot be operated. Other crane movements are possible. 원인:「우측 레버 앞뒤」 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the "Right/front-rear crane control lever". Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
85 · E2098	내용:「우측 레버 좌우」의 방향 접점 두 개가 함께 켜졌다. 참고:「우측 레버 좌우」를 조작할 수 없다. 다른 크레인 동작은 가능하다. 영문 원문: Both direction contacts of the "Right/left- right crane control lever" are activated. Note: Operation of the "Right/left-right crane control lever" is not possible. Other crane movements are possible. 원인:「우측 레버 좌우」 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the "Right/left-right crane control lever". Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
86 · E2103	내용: 선회 동작 에러. AML이 선회 밸브를 켜지 않았는데 (왼쪽) 선회 동작이 감지됐다. 참고: 왼쪽으로 선회할 수 없다. 영문 원문: Error in the rotation movement. A rotation movement (to the left) is detected even though the AML has not activated the rotate valve. Note: Rotate operations to the left are not possible. 원인: 유압 회로 이상. 케이블 불량. 선회각 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Cable fault. Error in the angle of rotation sensor. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
87 · E2104	내용: 권상 윈치 1 동작 에러. AML이 윈치 1 밸브를 켜지 않았는데 윈치 1의 (감아내림) 동작이 감지됐다. 참고: 윈치 1을 풀 수 없다. 영문 원문: Error in movement of hoisting winch 1. A movement of the 1st hoisting winch (downwards) is detected without the AML having activated the valve of hoisting winch 1. Note: Hoisting winch 1 cannot be unwound. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 권상 윈치 1 속도 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in sensor for speed of hoisting winch 1. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
88 · E2105	내용: 권상 윈치 2 동작 에러. AML이 윈치 2 밸브를 켜지 않았는데 윈치 2의 (감아내림) 동작이 감지됐다. 참고: 윈치 2를 풀 수 없다. 영문 원문: Error in movement of hoisting winch 2. A movement of the 2nd hoisting winch (downwards) is detected without the AML having activated the valve of hoisting winch 2. Note: Hoisting winch 2 cannot be unwound. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 권상 윈치 2 속도 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in sensor for speed of hoisting winch 2. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
89 · E2106	내용: 신축 동작 에러. AML이 신축 밸브를 켜지 않았는데 축소 동작이 감지됐다. 참고: 신축 실린더를 축소할 수 없다. 영문 원문: Error during telescope movement. A retraction movement is detected even though the AML has not activated the telescope valve. Note: The telescopic cylinder cannot be retracted. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 신축 실린더 길이 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in the sensor for the telescope cylinder length. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
90 · E2107	내용: 기복 동작 에러. AML이 기복 밸브를 켜지 않았는데「붐 눕히기」동작이 감지됐다. 참고: 붐을 눕힐 수 없다. 영문 원문: Error in the derrick movement. A "Lower the boom" movement is detected even if the AML has not activated the derrick valve. Note: The boom cannot be lowered. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 붐 각도 센서 이상. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in the boom angle sensor. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
91 · E2108	내용: 지브 동작 에러. AML이 옵셋각 밸브를 켜지 않았는데 지브 옵셋각 감소가 감지됐다. 참고: 지브 옵셋각을 줄일 수 없다. 영문 원문: Error when moving the jib. A reduction in the offset angle of the jib is detected even though the AML has not activated the offset angle valve. Note: The offset angle of the jib cannot be decreased. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. 지브 옵셋각 센서 이상. 러핑 플라이지브 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in offset angle sensor of the jib. Fault in the circuit of the luffing fly jib transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
92 · E2109	내용: HTLJ 지브 신축 동작 에러. AML이 HTLJ 신축 밸브를 켜지 않았는데 HTLJ 신축 동작이 감지됐다. 참고: HTLJ 신축 실린더를 축소할 수 없다. 영문 원문: Error in the telescope movement of the HTLJ jib. A telescopic movement of the HTLJ jib is detected even if the AML has not activated the telescope valve of the HTLJ. Note: The telescopic cylinder of the HTLJ jib cannot be retracted. 원인: 유압 회로 이상. 솔레노이드 밸브 이상. HTLJ 신축 실린더 길이 센서 이상. 러핑 플라이지브 송신기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the hydraulic circuit. Error in solenoid valve. Error in the sensor for the telescope cylinder length HTLJ. Fault in the circuit of the luffing fly jib transmitter. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
93 · E2110	내용: 선회각 센서 채널 A 이상. 선회각 센서 입력 전류가 정상 범위(1.1~21.6 mA)를 벗어났다. 영문 원문: Error in the angle of rotation channel A sensor. The input current of the rotation angle sensor is outside the normal range (1.1-21.6 mA). 원인: 선회각 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the angle of rotation sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
94 · E2111	내용: 선회각 센서 채널 B 이상. 선회각 센서 입력 전류가 정상 범위(1.1~21.6 mA)를 벗어났다. 영문 원문: Error in the angle of rotation channel B sensor. The input current of the rotation angle sensor is outside the normal range (1.1-21.6 mA). 원인: 선회각 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the angle of rotation sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
95 · E2112	내용: 선회각 센서 편차 에러. 선회각 센서 채널 A·B 출력 전류 차이가 정상 범위를 벗어났다. 영문 원문: Deviation error in a rotation angle sensor. The difference between the output currents of rotation angle sensors channel A and channel B lies outside the normal range. 원인: 선회각 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the angle of rotation sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
96 · E2113	내용: 과권방지장치 입력 전류가 정상 범위(0.6~11.5 mA)를 벗어났다. 영문 원문: The input current of the anti-twoblock device is outside the normal range (0.6-11.5 mA). 원인: 과권방지장치 이상. 과권방지장치 없음(not available). 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the anti-twoblock device. The anti-twoblock device is not available. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
97 · E2115	내용: 3단의 단 식별 센서가 작동하지 않는다. 4(2)단을 식별한 뒤 2(4)단이 식별되어 3단을 건너뛰었다. 참고: 신축할 수 없다. 영문 원문: Sensor telescope ID of telescope 3 is not working. After identifying the telescope 4(2), the telescope 2(4) is identified; telescope 3 is skipped. Note: Telescoping is not possible. 원인: 2·3·4단 중 한 단의 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Errors in the telescope ID sensor of telescope 2, 3 or 4. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
98 · E2116	내용: 4단의 단 식별 센서가 작동하지 않는다. 5(3)단을 식별한 뒤 3(5)단이 식별되어 4단을 건너뛰었다. 참고: 신축할 수 없다. 영문 원문: Sensor telescope ID of telescope 4 is not working. After identifying the telescope 5(3), the telescope 3(5) is identified; telescope 4 is skipped. Note: Telescoping is not possible. 원인: 3·4·5단 중 한 단의 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Errors in the telescope ID sensor of telescope 3, 4 or 5. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
99 · E2117	내용: 5단의 단 식별 센서가 작동하지 않는다. 6(4)단을 식별한 뒤 4(6)단이 식별되어 5단을 건너뛰었다. 참고: 신축할 수 없다. 영문 원문: Sensor telescope ID of telescope 5 is not working. After identifying the telescope 6(4), the telescope 4(6) is identified; telescope 5 is skipped. Note: Telescoping is not possible. 원인: 4·5·6단 중 한 단의 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Errors in the telescope ID sensor of telescope 4, 5 or 6. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
100 · E2119	내용: B핀 에러. C핀이 풀린 상태에서 B핀 센서가 꺼진다. 영문 원문: B-pin error. C-pin is unlocked and B-pin sensor becomes inactive. 설명: 2013-01판:「C핀 잠김」센서와「B핀 잠김」센서가 꺼져 있다. 원인: 단 식별 센서와 B핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the telescope ID sensor and the B-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 설명 원문: 2013-01: The "C-Pin locked" sensor and "B-Pin locked" sensor are not active. 크레인 동작: 전 동작 정지
101 · E2133	내용: 단 식별 센서: 한쪽 에러. 한쪽의 식별 조합이 틀렸다. 참고: 자동 모드는 이상 없는 쪽으로 계속된다. 영문 원문: Telescope ID sensor: Error on one side. The ID combination on one side is wrong. Note: The automatic mode is continued with the error-free side. 원인: 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the telescope ID sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
102 · E2134	내용: 단 식별 센서: 양쪽 에러. 양쪽의 식별 조합이 틀렸다. 참고: 자동 모드가 멈춘다. 비상 운전 모드에서만 움직일 수 있다. 영문 원문: Telescope ID sensor: Error on both sides. The ID combination on both sides is wrong. Note: Automatic mode is stopped. A movement is possible only in the emergency operating mode. 원인: 단 식별 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the telescope ID sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
103 · E2135	내용: 한쪽 B핀의 잠김·풀림 센서가 OFF다. 참고: 신축 실린더 길이와 이상 없는 핀을 써서 자동 모드가 저속으로 계속된다. 영문 원문: Locking and unlocking sensors for the B- pin on one side are set to "OFF". Note: The automatic mode is continued at reduced speed with the help of the telescope cylinder length and the error-free pins. 원인: B핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the B-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
104 · E2136	내용: 한쪽 또는 양쪽 B핀의 잠김·풀림 센서가 ON이다. 영문 원문: Locking and unlocking sensors for B-pin on one side or both sides are set to "ON". 원인: B핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the B-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
105 · E2137	내용: 한쪽 C핀의 잠김·풀림 센서가 OFF다. 참고: 신축 실린더 길이와 이상 없는 핀을 써서 자동 모드가 저속으로 계속된다. 영문 원문: Locking and unlocking sensors for the C- pin on one side are set to "OFF". Note: The automatic mode is continued at reduced speed with the help of the telescope cylinder length and the error-free pins. 원인: C핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the C-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 일부 제한
106 · E2138	내용: 한쪽 또는 양쪽 C핀의 잠김·풀림 센서가 ON이다. 영문 원문: Locking and unlocking sensors for C-pin on one side or both sides are set to "ON". 원인: C핀 잠김·풀림 센서 이상. 케이블 불량. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in the C-pin locked/unlocked sensor. Cable fault. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
107 · E2141	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「권상 윈치 1 올림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Hoisting winch 1 up" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
108 · E2142	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「권상 윈치 1 내림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Hoisting winch 1 down" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
109 · E2143	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「HTLJ 올림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Raise HTLJ" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
110 · E2144	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「HTLJ 내림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Lower the HTLJ" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
111 · E2151	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「카운터웨이트」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, a " Counterweight" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
112 · E2152	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「권상 윈치 2 올림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Hoisting winch 2 up" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
113 · E2153	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「권상 윈치 2 내림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Hoisting winch 2 down" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
114 · E2154	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때 무선조종기「붐 분해」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, a "Boom-Dismantling" button on the remote control is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
115 · E2157	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때「파워시스템 세우기」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Set Up Power System" button is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
116 · E2158	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때「파워시스템 내리기」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Set Down Power System" button is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
117 · E2161	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때「파워시스템 윈치 올림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Power System Winch Up" button is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
118 · E2162	내용: AML을 켤 때 또는 비상 운전이 풀릴 때「파워시스템 윈치 내림」버튼이 중립 위치에 있지 않다. 영문 원문: When the AML is activated or if emergency operation no longer applies, the "Power System Winch Down" button is not in a neutral position. 원인: 버튼을 중립으로 돌린다. 버튼 이상. 배선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Switch button to neutral position. Button error. Short circuit of line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
119 · E2176	내용: 파워시스템 운용: 붐을 신장할 때 파워시스템 로프 장력이 허용값을 넘었다. 영문 원문: Operation of Power System: If, when the telescopic boom is extended, the rope tension of the Power System exceeds the permitted value. 원인: 1) 압력 센서 이상, 센서 케이블 단선 또는 단락, 회로 기판 에러. 2) 파워시스템 윈치 동작 잘못. 3) 파워시스템 윈치 브레이크가 열리지 않았다. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: 1) Error in pressure sensor, sensor cable broken or short circuit, circuit board error. 2) Incorrect movement of PS winch 3) Brake of Power System winch not opened. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
120 · E2185	내용: 파워시스템 제어 출력 에러. 파워시스템 제어용 비례밸브 출력을 켜지 않았는데 비례밸브에 전류가 흐른다. 영문 원문: Output error for control of the Power System. Although the output to the proportional valve for control of the Power System is not activated, there is current to the proportional valve. 원인: 솔레노이드 밸브 이상. 케이블 불량·단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Error in solenoid valve. Cable fault/short circuit. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
121 · E2188	내용: 붐 선단 각도 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the angle sensor of the boom head. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
122 · E2191	내용: 러핑지브(LJ) 폴백(fallback) 실린더 압력 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the pressure sensor of the fallback cylinder of the jib LJ. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 송신기 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal transmitter error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
123 · E2192	내용: 러핑지브(LJ) 장력계 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the dynamometer of the LJ jib. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 송신기 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal transmitter error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
124 · E2193	내용: 제어 압력 표시용 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the sensor for display of control pressure. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
125 · E2194	내용: 고정 지브(FJ·LFJ) 선단부 각도 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the angle sensor of the head section of the fixed jib (FJ, LFJ). The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 송신기 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal transmitter error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
126 · E2195	내용: HLJ 선단부 각도 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the angle sensor of the head section of the HLJ tip. Input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
127 · E2196	내용: HTLJ 선단부 각도 센서 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the angle sensor of the head section of the HTLJ tip. Input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
128 · E2198	내용: 파워시스템 장력계 이상. 센서 입력값이 정상 범위를 벗어났다. 정상 범위는 0.25~4.75 V. 영문 원문: Error in the dynamometer of the Power System. The input value of the sensor is outside the normal range. The normal range is 0.25-4.75 V. 원인: 센서 이상. 센서 케이블 단선 또는 단락. 송신기 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Sensor error. Sensor cable broken or short-circuit. Internal transmitter error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
129 · E2201	내용: 출력 DO 1 진단 에러. 지령 상태와 실제 상태가 다르다. AML은 OFF로 했는데 출력이 ON이다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Error in the diagnosis of output DO 1. Error in diagnosis between target state and actual state. The output setting is ON, although it is set by the AML to OFF. Note: A crane movement is not possible. 원인: 신호선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Short circuit of signal line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
130 · E2202	내용: 출력 DO 2 진단 에러. 지령 상태와 실제 상태가 다르다. AML은 OFF로 했는데 출력이 ON이다. 참고: 크레인을 움직일 수 없다. 영문 원문: Error in the diagnosis of output DO 2. Error in diagnosis between target state and actual state. The output setting is ON, although it is set by the AML to OFF. Note: A crane movement is not possible. 원인: 신호선 단락. 회로 기판 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Short circuit of signal line. Circuit board error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
131 · E2209	내용: 출력 DO 1 진단 에러. 지령 상태와 실제 상태가 다르다. AML은 ON으로 했는데 출력이 OFF다. 영문 원문: Error in the diagnosis of output DO 1. Error in diagnosis between target state and actual state. The output setting is OFF, although it is set by the AML to ON. 원인: 신호선 접촉 불량. 회로 기판 에러. 퓨즈 단선. AML 릴레이 전원선 끊김. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Loose signal line. Circuit board error. Fuse blown. Power line for AML relay interrupted. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
132 · E2210	내용: 출력 DO 2 진단 에러. 지령 상태와 실제 상태가 다르다. AML은 ON으로 했는데 출력이 OFF다. 영문 원문: Error in the diagnosis of output DO 2. Error in diagnosis between target state and actual state. The output setting is OFF, although it is set by the AML to ON. 원인: 신호선 접촉 불량. 회로 기판 에러. 퓨즈 단선. AML 릴레이 전원선 끊김. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Loose signal line. Circuit board error. Fuse blown. Power line for AML relay interrupted. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
133 · E3002	내용: RAM 검사 에러. 영문 원문: Error in the RAM test. 원인: 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Hardware error owing to external faults. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
134 · E3003	내용: CPU 또는 DMAC 주소 에러. 영문 원문: CPU or DMAC address error. 원인: 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Hardware error owing to external faults. Reload the program and data. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
135 · E3004	내용: 잘못된 명령. 영문 원문: Invalid instruction. 원인: 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Hardware error owing to external faults. Reload the program and data. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
136 · E3005	내용: 정의되지 않은 예외 호출. 영문 원문: Undefined exception is called. 원인: 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Hardware error owing to external faults. Reload the program and data. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
137 · E3006	내용: AML이 공급하는 아날로그 센서 전원(5 V)이 유효 범위를 벗어났다. 영문 원문: The voltage for analogue sensors (5 V) provided by the AML lies outside the validity range. 원인: 케이블 불량. 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Circuit fault. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
138 · E3007	내용: 플래시 메모리의 설정 데이터가 잘못됐다. 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 영문 원문: Incorrect setting data in the flash memory. Hardware error owing to external faults. 원인: AML 내부 에러. 에러 기록을 지운다. 에러 기록을 지울 때까지 이 메시지가 남는다. 프로그램·데이터를 다시 적재하거나 새로 설정한다. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Internal AML error. Delete error memory. This message remains active until the error log is deleted. Reload the program and data or configure new settings. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
139 · E3008	내용: 입출력 신호 처리 프로그램이 정상으로 돌지 않는다. 영문 원문: The program(s) for processing the input/ output signals is (are) not running correctly. 원인: 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Hardware error owing to external faults. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
140 · E3009	내용: 백업 RAM 에러. 영문 원문: Error in the backup RAM. 원인: 회로 불량. 백업 RAM 배터리를 교체한다. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Circuit fault. Replace battery of the backup RAM. 조치 원문: Contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
141 · E5011	내용: MTC 데이터 수신 에러. MTC와 통신을 시작할 수 없다. 수신 시간을 넘겼고(데이터 에러) 정해진 시간 안에 복구되지 않았다. 이 메시지는 10초 동안만 표시된다. 영문 원문: Error receiving data from MTC. Communication with MTC cannot be started. The reception time has been exceeded (data error) and restoration does not take place within the specified time. This message is only displayed for 10 seconds. 원인: MTC 하드웨어 에러. 데이터 에러. 통신선 끊김. AML 내부 에러. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Hardware error of MTC. Data error. Break in communication line. Internal AML error. 조치 원문: Contact your local service partner.

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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.
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°.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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: —
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: —

번호 · 코드	내용 · 원인 · 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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.
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: —

번호 · 코드	내용 · 원인 · 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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.
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.

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
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.

AML 과부하방지장치 — 표시기 에러코드(E4)

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

E4 그룹은 AML 표시기(운전석 화면) 이상이다. 원문: 이 그룹의 오류가 나면 크레인 동작이 정지된다. 조치는 원문에「현지 서비스 협력사에 연락」만 있다. E4003~E4005는 원문에서 원인 칸 하나를 함께 쓴다. ※ 원문은 타다노 올테레인 ATF 130G-5 운전 매뉴얼이다(2013-01판과 대조해 7건 모두 같다). 그룹 체계(E1 통신·E2 센서·E3 시스템)는 AML-C와 같지만 일부 코드 문구가 달라 별도 계통으로 둔다. 실제 사례: GR-500N-1 상부작동 불가 시 E4010 표시(조합원 문의 2026-10-03).

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
1 · E4001	내용: 표시기 ROM 체크섬 검사 에러 영문 원문: Error in the ROM checksum test. 원인: 메모리 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. 표시기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Memory error. Reload the program and data. Circuit fault in the display module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
2 · E4002	내용: 표시기 RAM 검사 에러 영문 원문: Error in the RAM test. 원인: 메모리 에러. 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 표시기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Memory error. Hardware error owing to external faults. Circuit fault in the display module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
3 · E4003	내용: 표시기 CPU·DMAC 주소 에러 영문 원문: CPU or DMAC address error. 원인: 메모리 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 표시기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Memory error. Reload the program and data. Hardware error owing to external faults. Circuit fault in the display module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
4 · E4004	내용: 표시기 잘못된 명령 영문 원문: Invalid instruction. 원인: 메모리 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 표시기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Memory error. Reload the program and data. Hardware error owing to external faults. Circuit fault in the display module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지

번호 · 코드	내용 · 원인 · 조치 · 원문
5 · E4005	내용: 표시기 정의되지 않은 예외 호출 영문 원문: Undefined exception is called. 원인: 메모리 에러. 프로그램·데이터를 다시 적재한다. 외부 요인에 의한 하드웨어 에러. 표시기 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Memory error. Reload the program and data. Hardware error owing to external faults. Circuit fault in the display module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 크레인 동작: 전 동작 정지
6 · E4010	내용: 표시기 데이터 수신 시간 초과 영문 원문: Timeout when receiving data. 설명: 본체(메인 모듈)로부터 데이터를 받을 수 없다. 원인: 배선 불량. 본체가 플래시 메모리를 갱신하는 중. 표시기 또는 본체 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. The main module updates the flash memory. Circuit fault in the display module or the main module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 설명 원문: No data can be received from the main module. 크레인 동작: 전 동작 정지
7 · E4011	내용: 표시기 데이터 수신 에러 영문 원문: Error when receiving data. 설명: 본체(메인 모듈)로부터 데이터를 받을 수 없다. 원인: 배선 불량. 표시기 또는 본체 회로 불량. 조치: 현지 서비스 협력사(타다노 서비스)에 연락한다. 원인 원문: Cable fault. Circuit fault in the display module or the main module. 조치 원문: Please contact your local service partner. 설명 원문: No data can be received from the main module. 크레인 동작: 전 동작 정지