

## 19.1 Legende der Zeichenerklärungen auf dem Display der Schalttafel

NAME	Code	Beschreibung
FEHLERCODE_Param_Fehler	<b>111</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MPC113
FEHLERCODE_Datenaustausch_Fehler	<b>112</b>	Interner Datenaustausch MPC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_TP_ARM_L_EinNiedrig	<b>121</b>	Messwert Drucksensor Arm Zylinderseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_ARM_L_EinHoch	<b>122</b>	Messwert Drucksensor Arm Zylinderseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_ARM_L_AusNiedrig	<b>123</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Arm Zylinderseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_ARM_L_AusHoch	<b>124</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Arm Zylinderseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_ARM_H_EinNiedrig	<b>131</b>	Messwert Drucksensor Arm Kolbenseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_ARM_H_EinHoch	<b>132</b>	Messwert Drucksensor Arm Kolbenseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_ARM_H_AusNiedrig	<b>133</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Arm Kolbenseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_ARM_H_AusHoch	<b>134</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Arm Kolbenseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_JIB_L_EinNiedrig	<b>141</b>	Messwert Drucksensor Jib-Arm Zylinderseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_JIB_L_EinHoch	<b>142</b>	Messwert Drucksensor Jib-Arm Zylinderseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_JIB_L_AusNiedrig	<b>143</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Jib-Arm Zylinderseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_JIB_L_AusHoch	<b>144</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Jib-Arm Zylinderseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_JIB_H_EinNiedrig	<b>151</b>	Messwert Drucksensor Jib-Arm Kolbenseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_JIB_H_EinHoch	<b>152</b>	Messwert Drucksensor Jib-Arm Kolbenseite zu hoch
FEHLERCODE_TP_JIB_H_AusNiedrig	<b>153</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Jib-Arm Kolbenseite zu niedrig
FEHLERCODE_TP_JIB_H_AusHoch	<b>154</b>	Messwert aktueller Druck Drucksensor Jib-Arm Kolbenseite zu hoch

FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_X1_AusNiedrig	<b>201</b>	Messwert Sensor Winkel X Rahmen Kanal 1 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_X1_AusHoch	<b>202</b>	Messwert Sensor Winkel X Rahmen Kanal 1 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_Y1_AusNiedrig	<b>203</b>	Messwert Sensor Winkel Y Rahmen Kanal 1 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_Y1_AusHoch	<b>204</b>	Messwert Sensor Winkel Y Rahmen Kanal 1 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_X2_AusNiedrig	<b>205</b>	Messwert Sensor Winkel X Rahmen Kanal 2 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_X2_AusHoch	<b>206</b>	Messwert Sensor Winkel X Rahmen Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_Y2_AusNiedrig	<b>207</b>	Messwert Sensor Winkel Y Rahmen Kanal 2 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_RAHMEN_WINKEL_Y2_AusHoch	<b>208</b>	Messwert Sensor Winkel Y Rahmen Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_ARM_WINKEL1_AusNiedrig	<b>211</b>	Messwert Sensor Winkel Arm Kanal 1 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_ARM_WINKEL1_AusHoch	<b>212</b>	Messwert Sensor Winkel Arm Kanal 1 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_ARM_WINKEL2_AusNiedrig	<b>213</b>	Messwert Sensor Winkel Arm Kanal 2 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_ARM_WINKEL2_AusHoch	<b>214</b>	Messwert Sensor Winkel Arm Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_JIB_WINKEL1_AusNiedrig	<b>221</b>	Messwert Sensor Winkel Jib-Arm Kanal 1 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_JIB_WINKEL1_AusHoch	<b>222</b>	Messwert Sensor Winkel Jib-Arm Kanal 1 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_JIB_WINKEL2_AusNiedrig	<b>223</b>	Messwert Sensor Winkel Jib-Arm Kanal 2 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_JIB_WINKEL2_AusHoch	<b>224</b>	Messwert Sensor Winkel Jib-Arm Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_ARM_LAENGE1_EinNiedrig	<b>231</b>	Sensor Armlänge Kanal 1 aktueller Messwert zu niedrig
FEHLERCODE_ARM_LAENGE1_EinHoch	<b>232</b>	Sensor Armlänge Kanal 1 aktueller Messwert zu hoch
FEHLERCODE_ARM_LAENGE1_AusNiedrig	<b>233</b>	Messwert Sensor Armlänge Kanal 1 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_ARM_LAENGE1_AusHoch	<b>234</b>	Messwert Sensor Armlänge Kanal 1 aktueller Winkel zu hoch

FEHLERCODE_ARM_LAENGE2_EinNiedrig	<b>235</b>	Sensor Armlänge Kanal 2 aktueller Messwert zu niedrig
FEHLERCODE_ARM_LAENGE2_EinHoch	<b>236</b>	Sensor Armlänge Kanal 2 aktueller Messwert zu hoch
FEHLERCODE_ARM_LAENGE2_AusNiedrig	<b>237</b>	Messwert Sensor Armlänge Kanal 2 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_ARM_LAENGE2_AusHoch	<b>238</b>	Messwert Sensor Armlänge Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_JIB_LAENGE1_EinNiedrig	<b>241</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 1 aktueller Messwert zu niedrig
FEHLERCODE_JIB_LAENGE1_EinHoch	<b>242</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 1 aktueller Messwert zu hoch
FEHLERCODE_JIB_LAENGE1_AusNiedrig	<b>243</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 1 aktueller Messwert zu niedrig
FEHLERCODE_JIB_LAENGE1_AusHoch	<b>244</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 1 aktueller Messwert zu hoch
FEHLERCODE_JIB_LAENGE2_EinNiedrig	<b>245</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 2 aktueller Messwert zu niedrig
FEHLERCODE_JIB_LAENGE2_EinHoch	<b>246</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 2 aktueller Messwert zu hoch
FEHLERCODE_JIB_LAENGE2_AusNiedrig	<b>247</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 2 aktueller Messwert zu niedrig
FEHLERCODE_JIB_LAENGE2_AusHoch	<b>248</b>	Sensor Jib-Arm-Länge Kanal 2 aktueller Messwert zu hoch
FEHLERCODE_DREHWINKEL1_AusNiedrig	<b>253</b>	Messwert Sensor Drehwinkel Kanal 1 aktueller Winkel zu niedrig
FEHLERCODE_DREHWINKEL1_AusHoch	<b>254</b>	Messwert Sensor Drehwinkel Kanal 1 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_DREHWINKEL2_AusNiedrig	<b>257</b>	Messwert Sensor Drehwinkel Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_DREHWINKEL2_AusHoch	<b>258</b>	Messwert Sensor Drehwinkel Kanal 2 aktueller Winkel zu hoch
FEHLERCODE_KONGRUENZ_ArmWinkel	<b>521</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Arm-Winkel
FEHLERCODE_KONGRUENZ_ArmWinkel_1A_1B	<b>522</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Arm-Winkel, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_ArmWinkel_2A_2B	<b>523</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Arm-Winkel, von CpuA_Ch2 und CpuB_Ch2

FEHLERCODE_KONGRUENZ_ArmLaenge	<b>531</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für die Arm-Länge
FEHLERCODE_KONGRUENZ_ArmLaenge_1A_1B	<b>532</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für die Arm-Länge, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_ArmLaenge_2A_2B	<b>533</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für die Arm-Länge, von CpuA_Ch2 und CpuB_Ch2
FEHLERCODE_KONGRUENZ_JibWinkel	<b>541</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Jib-Arm-Winkel
FEHLERCODE_KONGRUENZ_JibWinkel_1A_1B	<b>542</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Jib-Arm-Winkel, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_LMI_JibGrenze_A_B	<b>545</b>	Kongruenzfehler bei berechnetem Last-Grenzwert des Lastmomentbegrenzers zwischen den 2 Kanälen
FEHLERCODE_KONGRUENZ_LMI_JibSchw_A_B	<b>546</b>	Kongruenzfehler bei berechnetem Last-Prozentwert des Lastmomentbegrenzers zwischen den 2 Kanälen
FEHLERCODE_KONGRUENZ_JibLaenge	<b>551</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für die Jib-Arm-Länge
FEHLERCODE_KONGRUENZ_JibLaenge_1A_1B	<b>552</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für die Jib-Arm-Länge, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_RahmenWinkelX	<b>561</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Winkel X Rahmen
FEHLERCODE_KONGRUENZ_RahmenWinkelX_1A_1B	<b>562</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Winkel X Rahmen, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_RahmenWinkelX_2A_2B	<b>563</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Winkel X Rahmen, von CpuA_Ch2 und CpuB_Ch2
FEHLERCODE_KONGRUENZ_RahmenWinkelY	<b>571</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Winkel Y Rahmen
FEHLERCODE_KONGRUENZ_RahmenWinkelY_1A_1B	<b>572</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Winkel Y Rahmen, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_RahmenWinkelY_2A_2B	<b>573</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Winkel Y Rahmen, von CpuA_Ch2 und CpuB_Ch2
FEHLERCODE_KONGRUENZ_Drehwinkel	<b>581</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Drehwinkel
FEHLERCODE_KONGRUENZ_Drehwinkel_1A_1B	<b>582</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Drehwinkel, von CpuA_Ch1 und CpuB_Ch1
FEHLERCODE_KONGRUENZ_Drehwinkel_2A_2B	<b>583</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von den Sensoren für den Drehwinkel, von CpuA_Ch2 und CpuB_Ch2
FEHLERCODE_KONGRUENZ_DIFFDRArm_A_B	<b>591</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von dem berechneten Differenzdruck Arm von CpuA und CpuB
FEHLERCODE_KONGRUENZ_DIFFDRJib_A_B	<b>592</b>	Zu starke Abweichung der Messwerte von dem berechneten Differenzdruck Jib-Arm von CpuA und CpuB

FEHLERCODE_CAN_BUS_ArmWinkelMeldK1	<b>601</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Arm-Winkel Kanal 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_ArmWinkelMeldK2	<b>602</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Arm-Winkel Kanal 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_ArmLaengeMeldK1	<b>605</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Arm-Länge Kanal 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_ArmLaengeMeldK2	<b>606</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Arm-Länge Kanal 2
FEHLERCODE_CAN_BUSJibSensorPdo1	<b>611</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Jib-Arm PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUSJibSensorPdo2	<b>612</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Jib-Arm PDO 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_EV_DrehMeldK1	<b>641</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Hawe EV Drehung
FEHLERCODE_CAN_BUS_EV_ArmMeldK1	<b>642</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Hawe EV Arm
FEHLERCODE_CAN_BUS_EV_ArmTeleMeldK1	<b>643</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Hawe EV Tele
FEHLERCODE_CAN_BUS_EV_JibMeldK1	<b>644</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Hawe EV Jib
FEHLERCODE_CAN_BUS_EV_JibTeleMeldK1	<b>645</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Hawe EV Telejib
FEHLERCODE_CAN_BUS_EV_WindeMeldK1	<b>646</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Hawe EV Winde
FEHLERCODE_CAN_BUS_EncoderMeld_KA	<b>651</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Drehwinkel Kanal 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_EncoderMeld_KB	<b>652</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Drehwinkel Kanal 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_1_KA_PDO1	<b>661</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 1 ChA PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_1_KA_PDO2	<b>662</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 1 ChA PDO 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_1_KB_PDO1	<b>663</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 1 ChB PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_1_KB_PDO2	<b>664</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 1 ChB PDO 2

FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_2_KA_PDO1	<b>671</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 2 ChA PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_2_KA_PDO2	<b>672</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 2 ChA PDO 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_2_KB_PDO1	<b>673</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 2 ChB PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_2_KB_PDO2	<b>674</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 2 ChB PDO 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_3_KA_PDO1	<b>681</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 3 ChA PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_3_KA_PDO2	<b>682</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 3 ChA PDO 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_3_KB_PDO1	<b>683</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 3 ChB PDO 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_MSC113_3_KB_PDO2	<b>684</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MSC113 3 ChB PDO 2
FEHLERCODE_CAN_BUS_RahmenWinkelMeldK1	<b>691</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Rahmen-Winkel Kanal 1
FEHLERCODE_CAN_BUS_RahmenWinkelMeldK2	<b>692</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von Sensor Rahmen-Winkel Kanal 2
FEHLERCODE_MSC113_1_CRC_A	<b>811</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MSC113
FEHLERCODE_MSC113_1_PDO_Rx_A	<b>812</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113
FEHLERCODE_MSC113_1_OchRxFehler_A	<b>813</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113 Anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_1_AutauschFehler_A	<b>814</b>	Interner Datenaustausch MSC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_MSC113_1_OchCpuLaufFehler_A	<b>815</b>	Fehler anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_1_CRC_B	<b>821</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MSC113
FEHLERCODE_MSC113_1_PDO_Rx_B	<b>822</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113
FEHLERCODE_MSC113_1_OchRxFehler_B	<b>823</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113 Anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_1_AustauschFehler_B	<b>824</b>	Interner Datenaustausch MSC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_MSC113_1_OchCpuLaufFehler_B	<b>825</b>	Fehler anderer Kanal

FEHLERCODE_MSC113_2_CRC_A	<b>831</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MSC113
FEHLERCODE_MSC113_2_PDO_Rx_A	<b>832</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113
FEHLERCODE_MSC113_2_OchRxFehler_A	<b>833</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113 Anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_2_AustauschFehler_A	<b>834</b>	Interner Datenaustausch MSC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_MSC113_2_OchCpuLaufFehler_A	<b>835</b>	Fehler anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_2_CRC_B	<b>841</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MSC113
FEHLERCODE_MSC113_2_PDO_Rx_B	<b>842</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113
FEHLERCODE_MSC113_2_OchRxFehler_B	<b>843</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113 Anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_2_AustauschFehler_B	<b>844</b>	Interner Datenaustausch MSC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_MSC113_2_OchCpuLaufFehler_B	<b>845</b>	Fehler anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_3_CRC_A	<b>851</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MSC113
FEHLERCODE_MSC113_3_PDO_Rx_A	<b>852</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113
FEHLERCODE_MSC113_3_OchRxFehler_A	<b>853</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113 Anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_3_AustauschFehler_A	<b>854</b>	Interner Datenaustausch MSC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_MSC113_3_OchCpuLaufFehler_A	<b>855</b>	Fehler anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_3_CRC_B	<b>861</b>	Fehler gespeicherter Parameter „CRC“ – MSC113
FEHLERCODE_MSC113_3_PDO_Rx_B	<b>862</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113
FEHLERCODE_MSC113_3_OchRxFehler_B	<b>863</b>	Fehler bei Empfang der Can-Bus-Meldungen von MPC113 Anderer Kanal
FEHLERCODE_MSC113_3_AustauschFehler_B	<b>864</b>	Interner Datenaustausch MSC113 fehlgeschlagen
FEHLERCODE_MSC113_3_OchCpuLaufFehler_B	<b>865</b>	Fehler anderer Kanal
FEHLERCODE_FBK_EV_ANTENNE	<b>701</b>	Feedback-Fehler EV Antenne
FEHLERCODE_FBK_EV_STAB	<b>702</b>	Feedback-Fehler EV Stabilisierung

FEHLERCODE_KONGRUENZ_EV_DREH	<b>710</b>	Unterschiedlicher Zustand von Joystick und EV Hawe festgestellt
FEHLERCODE_KONGRUENZ_EV_ARM	<b>711</b>	Unterschiedlicher Zustand von Joystick und EV Hawe festgestellt
FEHLERCODE_KONGRUENZ_EV_ARMTELE	<b>712</b>	Unterschiedlicher Zustand von Joystick und EV Hawe festgestellt
FEHLERCODE_KONGRUENZ_EV_JIB	<b>713</b>	Unterschiedlicher Zustand von Joystick und EV Hawe festgestellt
FEHLERCODE_KONGRUENZ_EV_JIBTELE	<b>714</b>	Unterschiedlicher Zustand von Joystick und EV Hawe festgestellt
FEHLERCODE_KONGRUENZ_EV_WINDE	<b>715</b>	Unterschiedlicher Zustand von Joystick und EV Hawe festgestellt
FEHLERCODE_AUS_StatusAus0_A	<b>901</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus1_A	<b>902</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus2_A	<b>903</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus3_A	<b>904</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus4_A	<b>905</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus5_A	<b>906</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus6_A	<b>907</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus0_B	<b>911</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus1_B	<b>912</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus2_B	<b>913</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus3_B	<b>914</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus4_B	<b>915</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus5_B	<b>916</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_AUS_StatusAus6_B	<b>917</b>	Fehler Ausgang MPC113
FEHLERCODE_RX_LOOP_10	<b>991</b>	Fehler interner Loop 10ms MPC113
FEHLERCODE_RX_LOOP_50	<b>992</b>	Fehler interner Loop 50ms MPC113
FEHLERCODE_RX_LOOP_100	<b>993</b>	Fehler interner Loop 100ms MPC113
	<b>994</b>	Motorbatterie unter 10 V