

Service-Merkblatt D15-006

- X Nur zu Informationszwecken**
Produkt-Update – Gewährleistung
Produkt-Update – Nicht auf Gewährleistung
Maßnahme erforderlich

Datum:

16. April 2015

An:

Service-Manager von Fahrzeugkran-Händlern
Mitarbeiter des Fahrzeugkran-Field Supports

Betrifft:

Erstellung eines CAN-Trace

Betroffene(s) Modell(e):

Alle GMK Modelle

Umfang

In manchen Fällen empfiehlt Crane Care oder GMK Engineering die Aufzeichnung des CAN Bus. Dieses Merkblatt hilft Ihnen bei der Erstellung des Can Trace.

Schritt 1: Schaltkasten anschließen

- Zündung ausschalten
- Schutzabdeckung unten rechts von der Kranführerkabine abmontieren. (Bitte beachten Sie, dass sich die Diagnosestecker des Oberwagens bei der CCS Architektur hinter dem Sitz befinden.)
- Diagnosesteckverbindung des Schaltkastens (Teile-Nr. 03056586) in der Fahrerkabine herstellen.



Nutzen Sie den oberen Stecker für RCL und den unteren Stecker für ECOS.

Achtung! Beachten Sie die Beschreibung der Diagnosestecker älterer Krane!

Schritt 2: Benötigte CAN Leitung auswählen

ECOS:

Unterwagen:

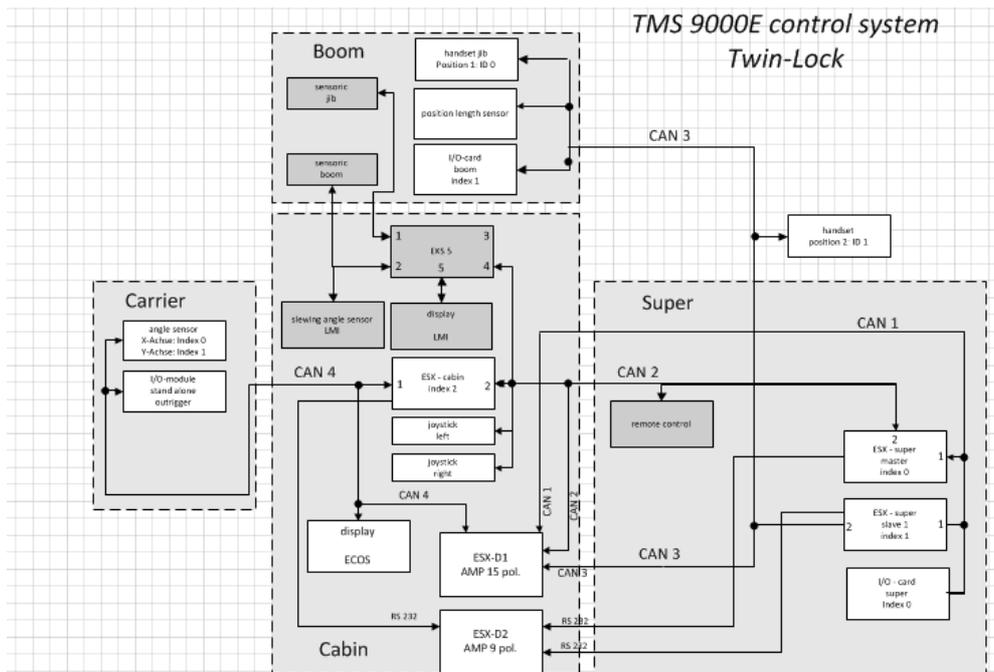
- CAN 3: Megadrive
- CAN 5: ESX 3

Oberwagen

- CAN 1: ESX 0/1/4
- CAN 2: RCL
- CAN 4: ESX 2

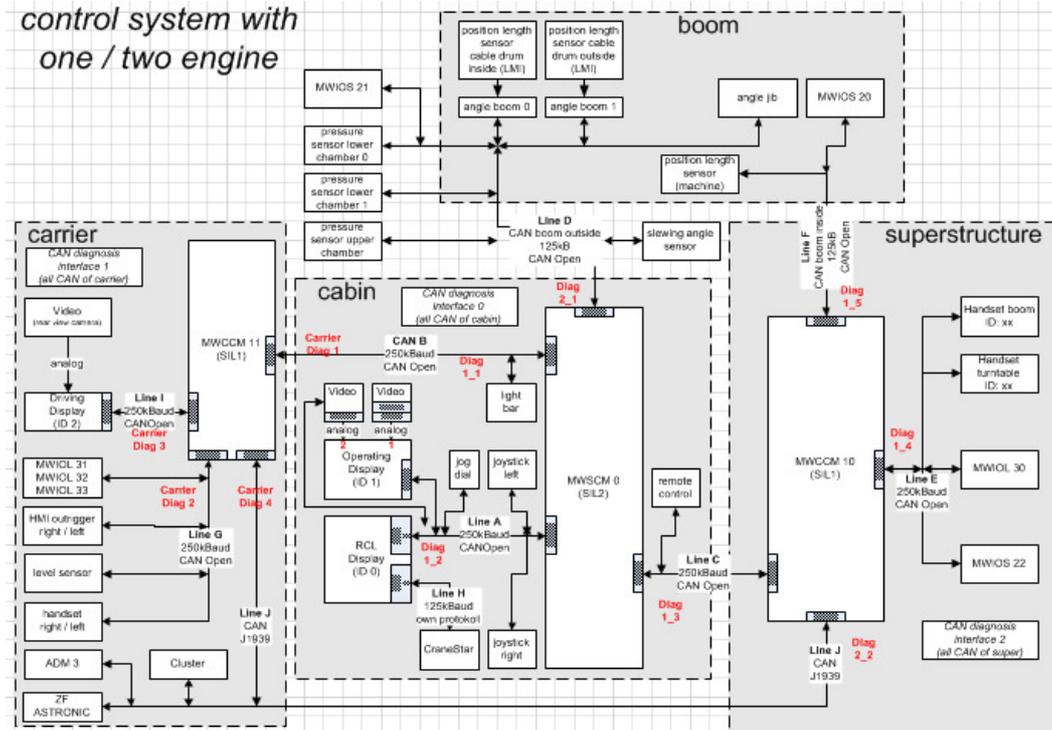
CSS:				
Diagnose-Schnittstelle	Schaltschrank Position (CAN)	CAN Leitung	CAN Geschwindigkeit	Modul zu Flash
D1 (OW)	1	B (Unterwagen)	250	CCM11
D1 (OW)	2	A (Kabine)	250	SCM0
D1 (OW)	3	C (Oberwagen)	250	CCM10
D1 (OW)	4	E (IOL30)	250	IOL30, IOL34, IOS22
D1 (OW)	5	F (IOS20)	125	IOS20
D2 (OW)	1	D (RCL Sensoren)	125	IOS21
D (UW)	3	G	250	IOL32, IOL 33

ECOS Architektur: Dies ist ein Beispiel eines TMS9000E Twin-Lock-Systems



Englisch	Deutsch
MS9000E control system Twin-Lock	MS9000E Twin-Lock-Steuersystem
Boon	Ausleger
sonsonic jib	Wippspitzen-Sensorik
sonsonic boom	Ausleger-Sensorik
handset jib Position 1: ID0	Handsteuerung Wippspitze Position 1: ID0
position length sensor	Position Längensensor
I/O-card boom index 1	E/A-Karte Ausleger Index 1
slewing angle sensor LMI	Drehwinkelgeber Lastmomentanzeige
display LMI	Display Lastmomentanzeige
ESX - cabin index 2	ESX - Kabine Index 2
joystick left	Kreuztaster links
joystick righth	Kreuztaster rechts
display ECOS	Anzeige ECOS
Cabin	Fahrerkabine
handset Position 2: ID1	Handsteuerung Position 2: ID1
remove control	Steuerung entfernen
ESK super master index 0	ESK Supermaster Index 0
ESK super slave 1 index 1	ESK Superslave 1 Index 1
I/O - card super index 0	E/A - Karte Superindex 0
Carrier	Unterwagen
angle sensor X-Achse: Index 0 Y-Achse: Index 1	Winkelsensor X-Achse: Index 0 Y-Achse: Index 1
I/O module stand alone outrigger	E/A-Modul Standalone Abstützung

CCS Architektur: Die rot markierte Diagnoseinformation zeigt den Anschluss an die CAN Leitungen:



Grove

Manitowoc

National Crane

Potain

Englisch	Deutsch
control system with one / two engine carrier	Steuersystem mit einem Motor / zwei Motoren Unterwagen
CAN diagnosis interface 1 (at CAN of carrier)	CAN Diagnoseoberfläche 1 (bei CAN an Unterwagen)
Video (pour drive carrier)	Video (für Unterwagen)
analog	Analog
driving display (ID 2)	Fahrerdisplay (ID 2)
HMI outrigger rigth/left	Benutzeroberfläche Abstützung rechts/links
level sensor	Füllstandssensor
handset rigth/left	Handsteuerung rechts/links
Line I	Leitung I
Carrier Diag 3	Unterwagen Diag 3
Carrier Diag 2	Unterwagen Diag 2
Carrier Diag 4	Unterwagen Diag 4
CAN open	CAN unterbrochen
Cluster	Kombi
pressure sensor lower chamber 0	Drucksensor Unterkammer 0
pressure sensor lower chamber 1	Drucksensor Unterkammer 1
pressure sensor upper chamber	Drucksensor Oberkammer
boom	Ausleger
position length sensor cable drum inside (LMI)	Position Längensensor Kabeltrommel innen (Lastmomentanzeige)
position length sensor cable drum outside (LMI)	Position Längensensor Kabeltrommel außen (Lastmomentanzeige)
angle boom	Winkel des Auslegers
angle jib	Winkel der Wippspitze
position length sensor (machine)	Position Längensensor (Maschine)
Line D	Leitung D
CAN boom outside	CAN Ausleger außen
slewing angle sensor	Drehwinkelgeber
cabin	Fahrerkabine
CAN diagnosis interface 0 (at CAN of cabin)	CAN Diagnoseoberfläche 0 (an CAN der Kabine)
video	Video
analog	analog
ligth bar	Lichtbalken
operating display (ID 1)	Betriebsdisplay (ID 1)
jog dial	Jog-Dial
joystik left	Kreuztaster links
RCL display (ID 0)	RCL Display (ID 0)
joystik rigth	Kreuztaster rechts
remote control	Fernsteuerung
superstructure	Oberwagen
handset boom ID: xx	Handsteuerung Ausleger ID: xx
handset turntable ID:xx	Handsteuerung Drehtisch ID:xx
CAN diagnosis interface 2 (at CAN of super)	CAN Diagnoseoberfläche 2 (an CAN von Oberwagen)

Schritt 3: CAN-Dongle an Computer anstecken und mit Schaltkasten verbinden

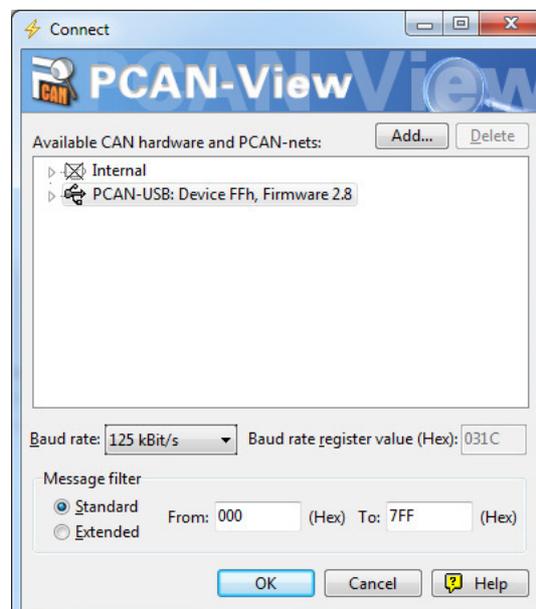


Schritt 4: PCAN-View starten

Die PCAN View Software ist kostenfrei und normalerweise bereits auf Ihrem Computer installiert. Falls sie nicht installiert ist, laden Sie die Software bitte unter dem folgenden Link herunter:

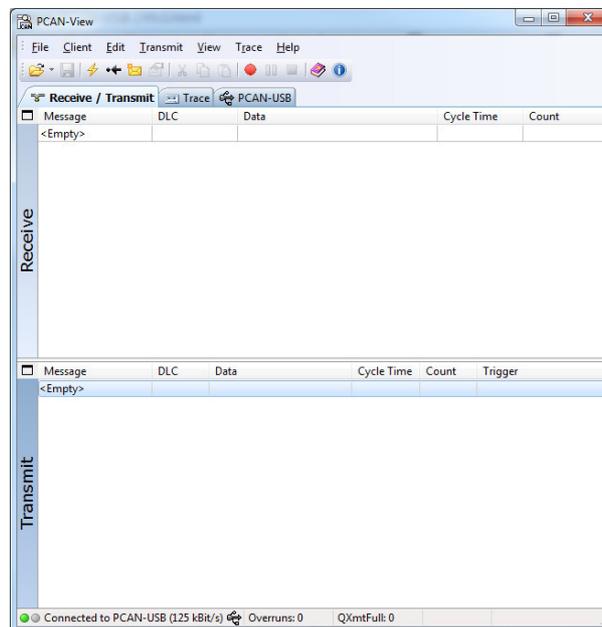
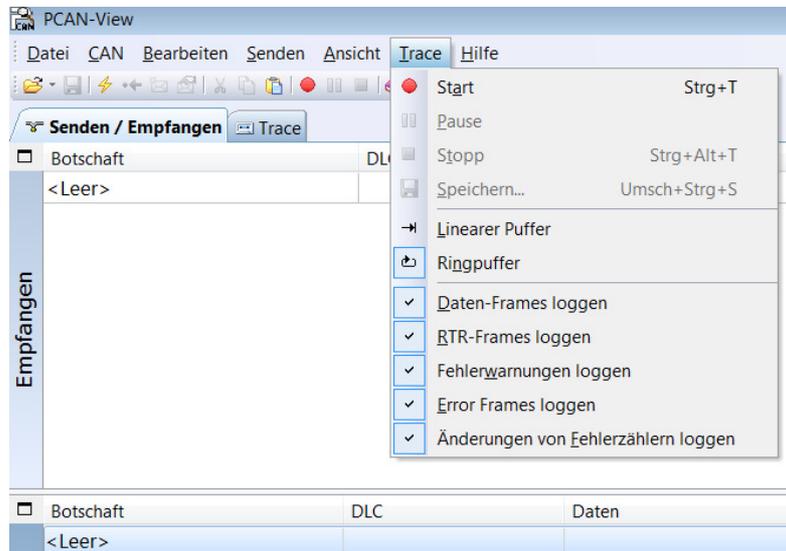
<http://www.peak-system.com/PCAN-View.242.0.html>

Prüfen Sie, ob Dongle von Ihrem Computer erkannt wird
Übertragungsrate auswählen (siehe Schritt 2 für richtige Auswahl der Übertragungsrate)



Schritt 5: Trace beginnen

Einstellungen



Nach Beginn des Trace die Einheit nutzen, die die Fehler verursacht, und versuchen, eine Reaktion zu erzwingen. Falls ein Fehler auftritt, Aufzeichnung stoppen. Datei mit einem individuellen Namen abspeichern und an Crane Care übermitteln.

Bei Fragen und Anmerkungen wenden Sie sich bitte an Manitowoc Crane Care.