

Power Commander V

Calibrazione Marcia (Gear Position)

L'unità Power Commander V può riconoscere in quale marcia si trova la moto, ci sono due metodi per farlo:

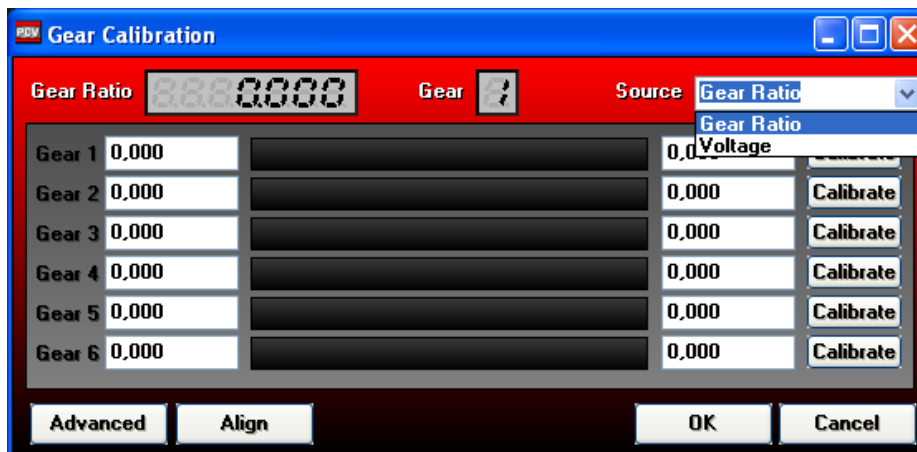
- Calcolo del rapporto Giri/Velocità (metodo più comune)
- Acquisizione del segnale del sensore Gear Position Sensor (se presente sulla moto)

a) Impostazione per il Calcolo del rapporto Giri/Velocità.

Perché l'unità PCV possa calcolare la marcia inserita (Gear Position) è necessario che la funzione *Speed Input* sia stata abilitata e calibrata (riferirsi alle istruzioni specifiche).

Tutte le unità PCV sono consegnate pre-regolate sul modello specifico con i rapporti originali ed il pneumatico di serie, non è quindi necessario ripetere il settaggio se non vengono variati questi parametri. In caso di necessità (ad es. variazione del numero di denti della corona o del pignone) è possibile effettuare il settaggio seguendo la procedura indicata.

- Selezionare il menu **Strumenti Power Commander -> Calibrate -> Gear Position**.
- Selezionare **Gear Ratio** come sorgente.



- Inserire la prima marcia e rilasciare completamente la frizione. Non c'è un regime minimo obbligatorio a cui tenere il motore.



Calibrazione Marcia (continua)

4) Inserire la seconda marcia e rilasciare completamente la frizione.



5) Ripetere la procedura per tutte le marce.

Se il veicolo ha solamente 5 marce il campo "Gear 6" non sarà presente. In caso contrario dovrà essere impostato a zero (0).

6) Premere **OK** per confermare.

Nota:

Se si variano i rapporti della moto potrebbe essere necessario ripetere la taratura del segnale velocità e della marcia inserita.

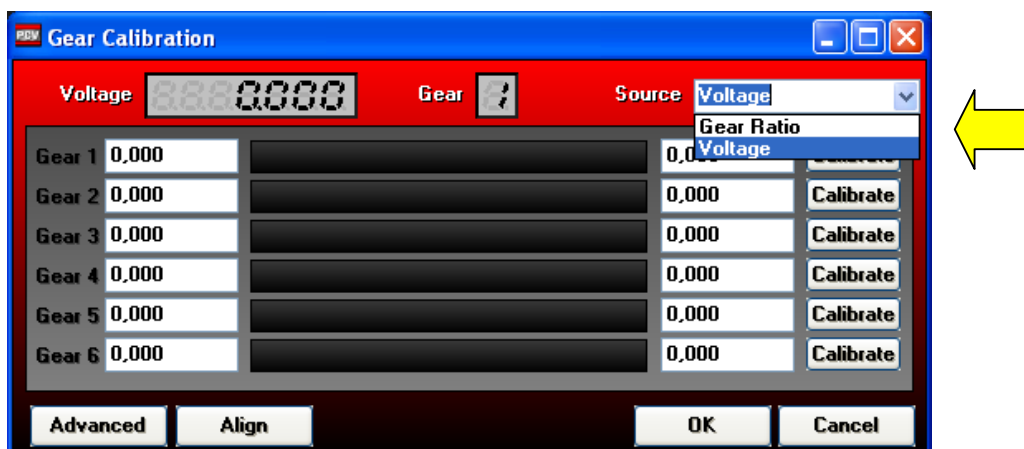
b) Acquisizione del segnale del sensore Gear Position Sensor

Se la moto è dotata di sensore GPS è possibile collegare l'unità PCV (input # 2 Analogico 0-5v) direttamente al filo del segnale del sensore ed acquisirne il voltaggio.

Per alcune moto (es. Zx-10r 11-12, Bmw S 1000 R) l'unità PCV è predisposta con un filo Blu/Bianco aggiuntivo nel cablaggio PCV per questa funzione, senza dover quindi occupare l'input #2

Una volta collegata l'unità PCV al sensore GPS originale:

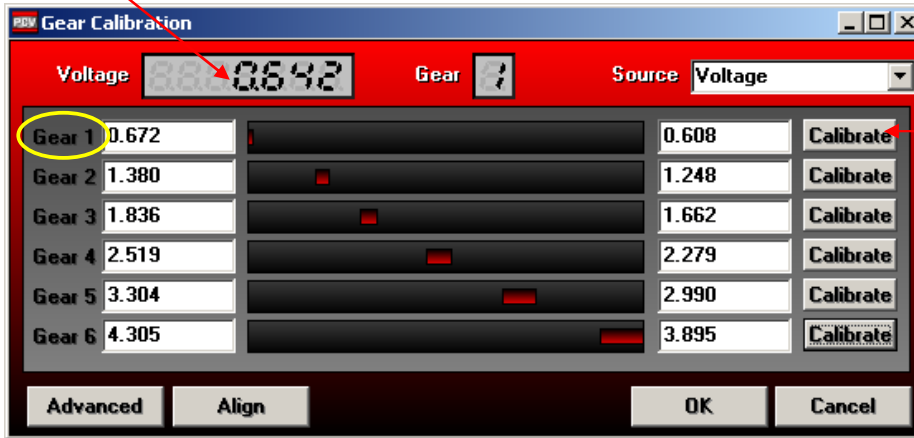
1) Selezionare il menu **Strumenti Power Commander -> Calibrate -> Gear Position** , quindi Voltage come sorgente.



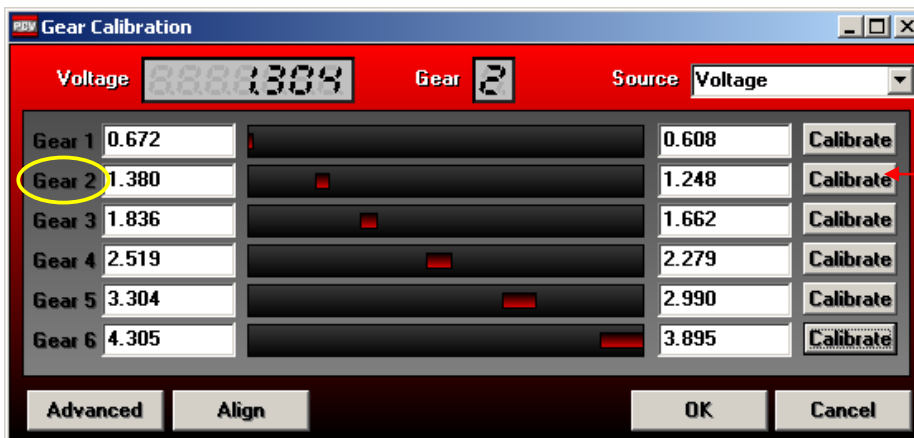
Calibrazione Marcia (continua)

2) Accendere il motore al minimo ed inserire la prima marcia quindi premere **Calibrate**

Voltaggio del sensore originale



2) Inserire la seconda marcia quindi premere **Calibrate**



3) Ripetere la procedura per tutte le marce.

4) Premere **OK** per confermare.