

[POWER COMMANDER V]

2009 KAWASAKI ZX 14

Manual de instrucciones



Lista de componentes

- 1 Power Commander
- 1 Cable USB
- 1 CD- ROM
- 1 Manual de instrucciones
- 2 Adhesivos Power Commander
- 2 Adhesivos Dynojet
- 2 Cinta Velcro®
- 1 Gamuza con alcohol

¡El contacto DEBE estar apagado antes de iniciar la instalación!

TAMBIÉN PUEDE DESCARGAR EL SOFTWARE Y LOS ÚLTIMOS MAPAS ACTUALIZADOS DEL POWER COMMANDER DESDE NUESTRO SITIO WEB:
WWW.POWERCOMMANDER.COM

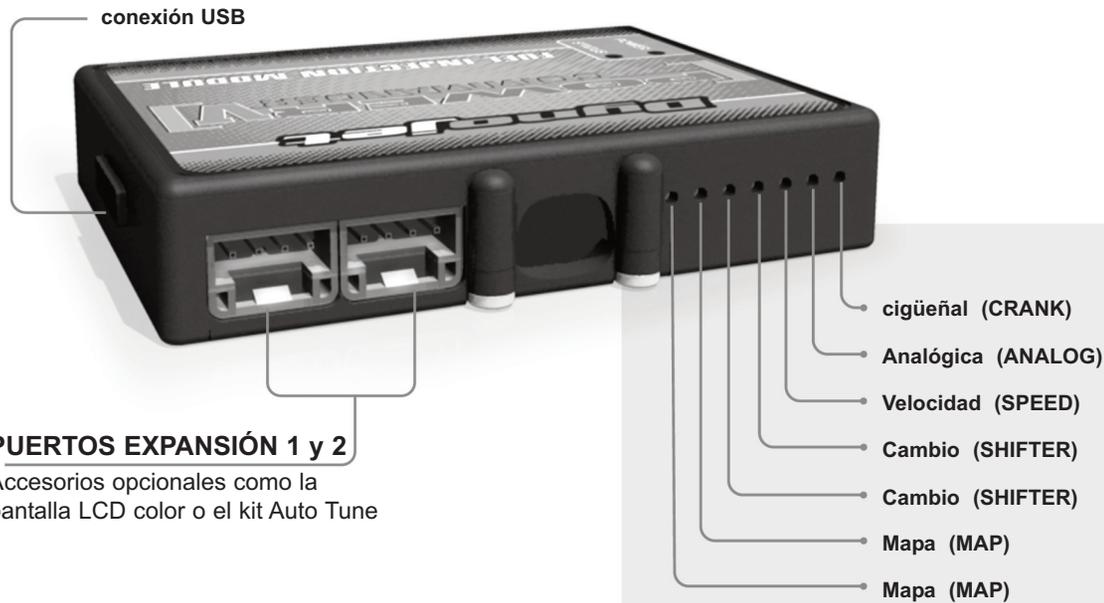
POR FAVOR, LEA ATENTAMENTE TODAS LAS INSTRUCCIONES ANTES DE COMENZAR LA INSTALACIÓN

Dynojet

2191 Mendenhall Drive North Las Vegas, NV 89081 (800) 992-4993 www.powercommander.com

POWER COMMANDER V

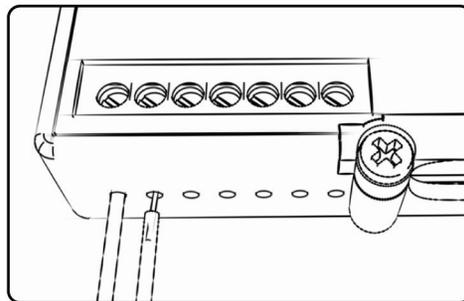
GUÍA DE LA ENTRADA DE ACCESORIOS



Conexiones de los cables:

Para conectar los cables al PCV, primeramente extraiga la tapa de caucho de la parte posterior de la unidad y suelte los tornillos correspondientes a cada entrada. Utilice unas pinzas pela-cables del calibre 22-24 (AWG) para pelar los cables unos 10mm desde el extremo. Introduzca el cable en el orificio correspondiente del PVC hasta que ya no pueda más y seguidamente vuelva a colocar el tornillo. Vuelva a colocar la tapa de caucho.

NOTA: Le resultará más fácil introducir los cables si los estaña mediante soldadura.



ENTRADAS DE ACCESORIOS

Map -

El PCV es capaz de cargar dos mapas básicos diferentes. Podrá intercambiar al instante estos dos mapas si conecta un interruptor a las entradas de mapa MAP. Puede utilizar cualquier interruptor del tipo abierto/cerrado. La polaridad de los cables no importa. Si utiliza el kit Auto Tune, una posición cargará un mapa básico y la otra le permitirá activar el modo "aprendizaje". Cuando el interruptor esté en la posición "CERRADO", se activará el Autotune.

Shifter-

Estas entradas son para utilizar el cambio rápido de Dynojet. Conecte los cables del cambio rápido Dynojet a las entradas SHIFTER. La polaridad de los cables no importa.

Speed-

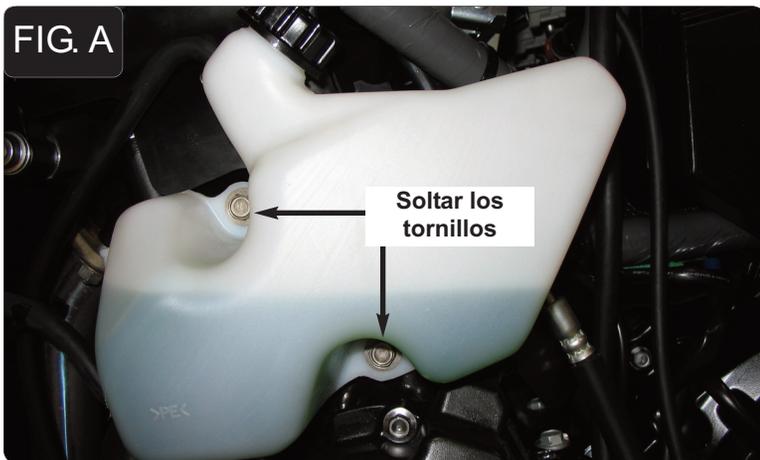
Si su aplicación incorpora un sensor de velocidad, podrá derivar la señal del sensor a través de un cable de derivación que se conectará a esta entrada. Ello le permitirá calcular la posición de marcha en el Software del Centro de Control. Una vez establecida la posición de la marcha, podrá modificar su mapa en función de la marcha entrada, así como establecer los tiempos de corte del encendido según la marcha cuando use el cambio rápido.

Analog-

Esta entrada es para una señal de 0-5 voltios, como la temperatura del motor, presión de admisión, etc. Una vez establecida esta entrada, podrá modificar la curva de la gasolina en el Software del Centro de Control en función de dicha entrada.

Crank-

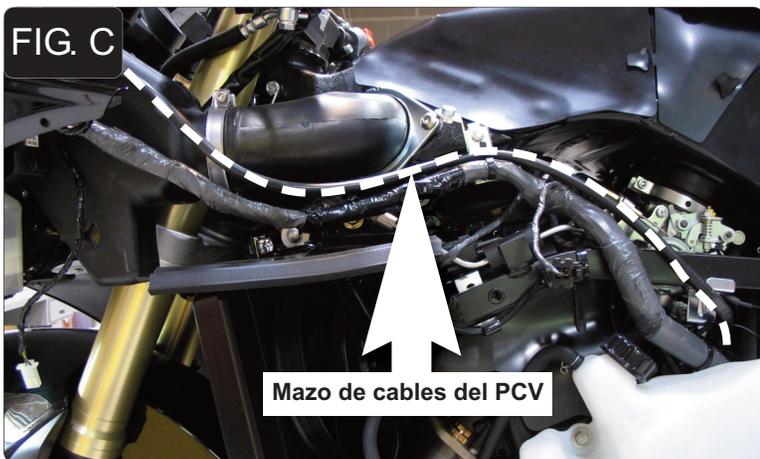
NO realice ninguna conexión en este puerto sin haber recibido instrucciones concretas por parte de Dynojet. Se utiliza para transmitir los datos del captador de posición del cigüeñal de un módulo a otro.



1. Desmontar los carenados lateral izquierdo e interior.
2. Soltar los tornillos que sujetan el depósito del líquido refrigerante al motor (Fig. A). Dejar que el depósito cuelgue apartado de la zona de trabajo temporalmente.



3. Desconectar el mazo de cables de serie del mazo de cables del cuerpo del acelerador (Fig. B). Estos conectores son de color MARRÓN y están debajo de los cuerpos del acelerador.



4. Colocar el PCV temporalmente al lado del panel de instrumentos y guiar el mazo de cables del PCV a lo largo del mazo de cables de serie, hacia la conexión con el cuerpo del acelerador (Fig. C).



5. Conectar el PCV en línea con los mazos de cables principal y del cuerpo del acelerador (Fig. D).



6. Unir el cable de masa del PCV al motor utilizando el tornillo inferior que sujeta el depósito del líquido refrigerante al motor (Fig. E). Comprobar que el cable de masa del PCV queda entre el depósito del líquido refrigerante y el motor.
7. Volver a montar el depósito del líquido refrigerante en su lugar de origen.



8. Colocar el PCV pegado al tubo de admisión de aire lateral izquierdo. Utilizar la cinta de velcro que se incluye para sujetar la unidad en su posición.
9. Volver a montar la carrocería.

NOTA: Esta moto utiliza un servo para mantener el plato del acelerador abierto durante los arranques en frío. Comprobar que la moto ha alcanzado la temperatura de funcionamiento ANTES de ajustar la posición del acelerador en el software del PCV.

Entrada de Velocidad – Cable AMARILLO del sensor de velocidad, en la cubierta de la corona delantera.