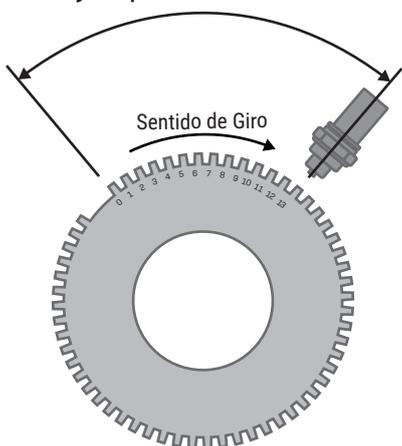
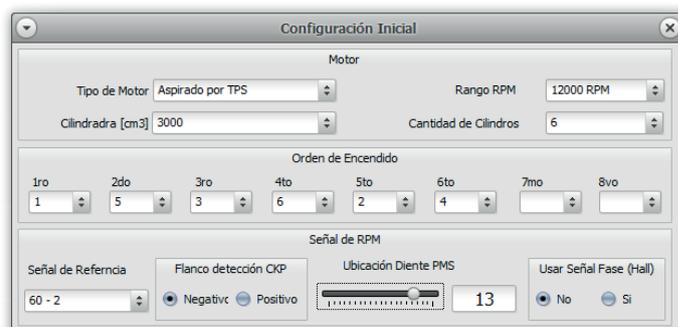


#### Ejemplo Volante 60-2

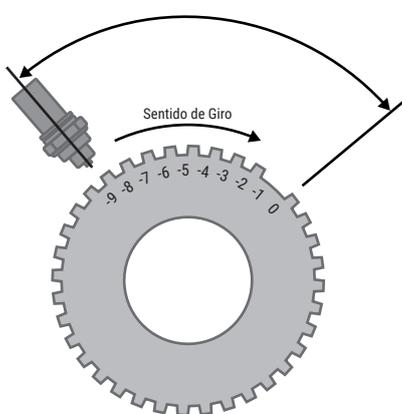


Contar desde el primer borde antes del espacio, hacia la posición del captor.

En este ejemplo, como se cuenta en el sentido de giro, el número resultante será 13, positivo.



#### Ejemplo Volante 36-1



Contar desde el último borde antes del espacio, hacia la posición del captor, sumando los dientes faltantes.

En este ejemplo, como se cuenta en el sentido de giro contrario, el número resultante será negativo.

El número a poner en la configuración inicial será -9.



#### Configuración del Encendido

Ingresa al menú de **Configuración del Encendido** y seleccione el tiempo de carga de acuerdo a la especificación de la bobina. Los rangos sugeridos de tiempos de carga oscilan entre los 2 y 3,5 ms.

Luego poner en marcha el motor, y utilizando una lámpara de puesta a punto tomando la señal de la bujía del cilindro 1, ajustar el valor de **Corrección PMS** hasta lograr la puesta a punto correcta.

Utilizar el botón **Fijar Avance** para poner el avance adecuado según lo a las marcas realizadas en el volante.



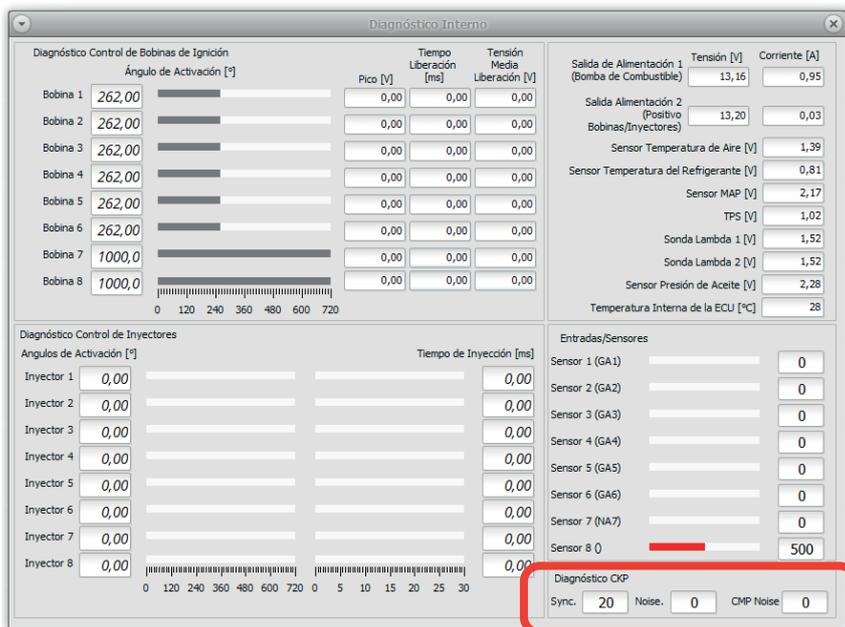
### Configuración Rueda Fónica

#### Verificación del correcto funcionamiento del Sensor de rueda fónica (CKP)

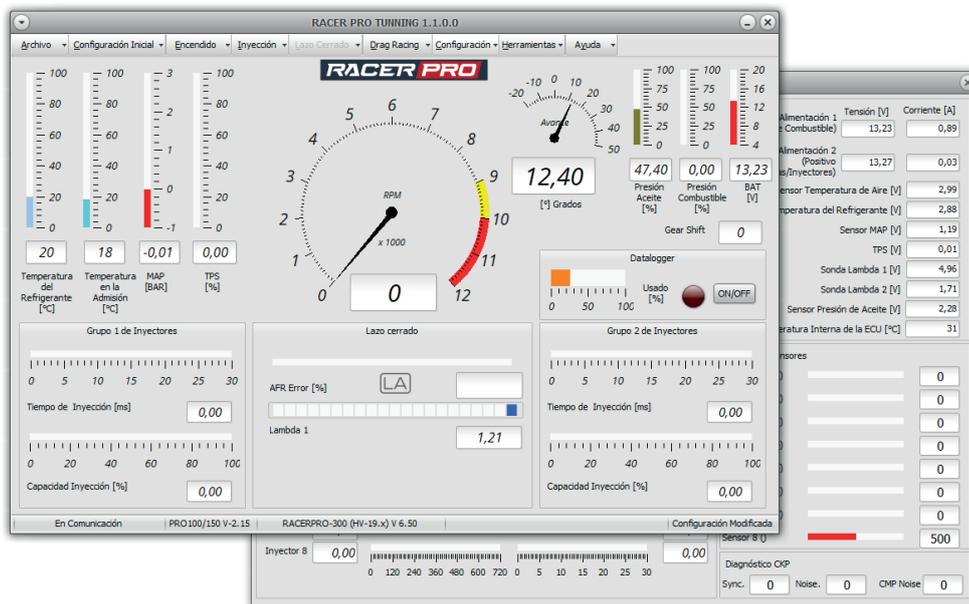
La primer prueba de la correcta instalación y configuración del CKP, la podemos hacer al dar arranque a nuestro motor. Desde la pantalla principal de la aplicación tenemos que poder ver que la lectura de RPM es constante y no cae a cero mientras el motor gira.

También, desde la pantalla de **Diagnóstico Interno**, podemos ver si el PRO200/300 está detectando problemas de ruido y/o sincronismo al leer la rueda fónica. En la sección **Diagnóstico CKP**, se muestran dos campos, llamados **Sync** y **Noise**. En funcionamiento normal, **ambos valores deben estar siempre en cero**. Si alguno o ambos valores no está en cero durante el funcionamiento del motor, es indicativo de que un problema con la lectura del CKP está ocurriendo. De hecho, cuando esto sucede, seguramente la marcha del motor no sea la esperada (falla).

En la imagen a la derecha, se muestra que pasa cuando configuramos mal el tipo de volante.



Como regla general, al poner en marcha por primera vez el motor, se recomienda abrir la pantalla de Diagnóstico Interno junto con la lectura de RPM en la pantalla principal, y observar ambas lecturas.



#### Motivos comunes que impiden un correcto funcionamiento del Sensor de rueda fónica (CKP).

- Configuración incorrecta de la cantidad de dientes o espacios (60-1 en lugar de 60-2).
- Configuración incorrecta del flanco de detección.
- Conexión invertida entre señal y masa.
- Sensor muy alejado del volante.
- Vibraciones en el captor debidas a un montaje incorrecto.
- El cable de conexión del Captor capta ruidos por pasar cerca de los cables de bujía.