

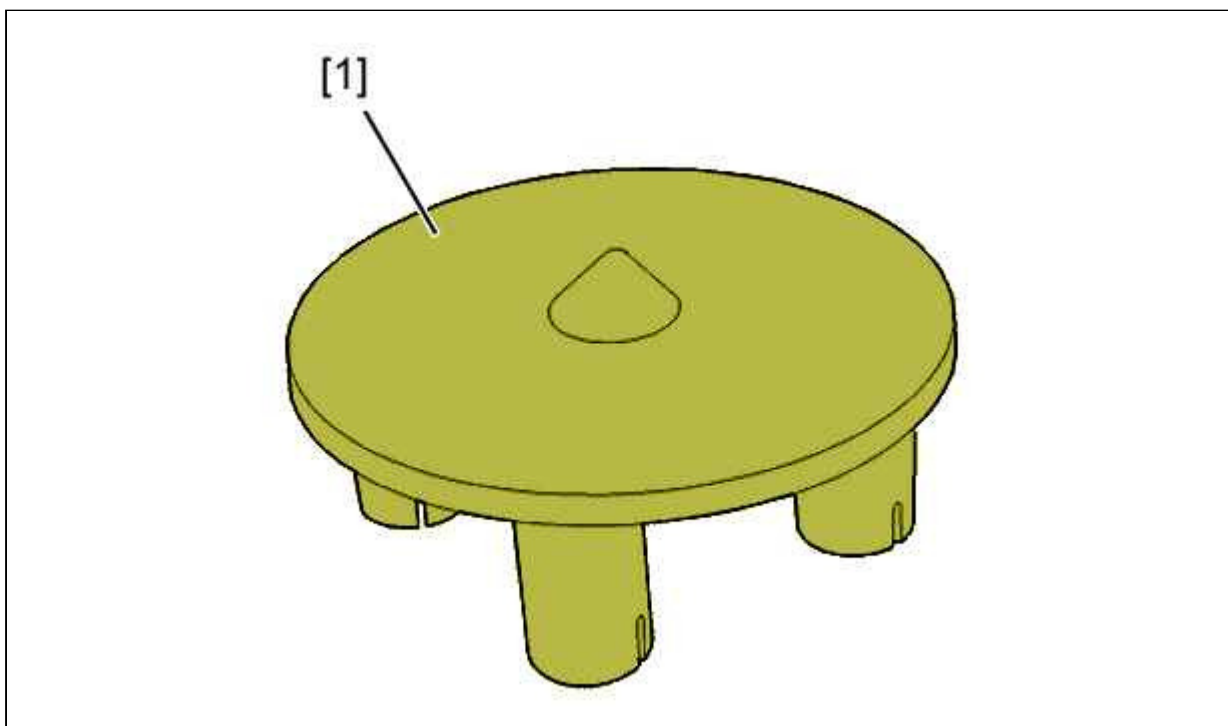
VALORES DE CONTROLE E REGULAGEM : GEOMETRIA DOS EIXOS**1. Ferramenta preconizada**

Figura : E5AP2ZVD

[1] Calibre para a medição do raio da roda com 4 pernos 4300-T.

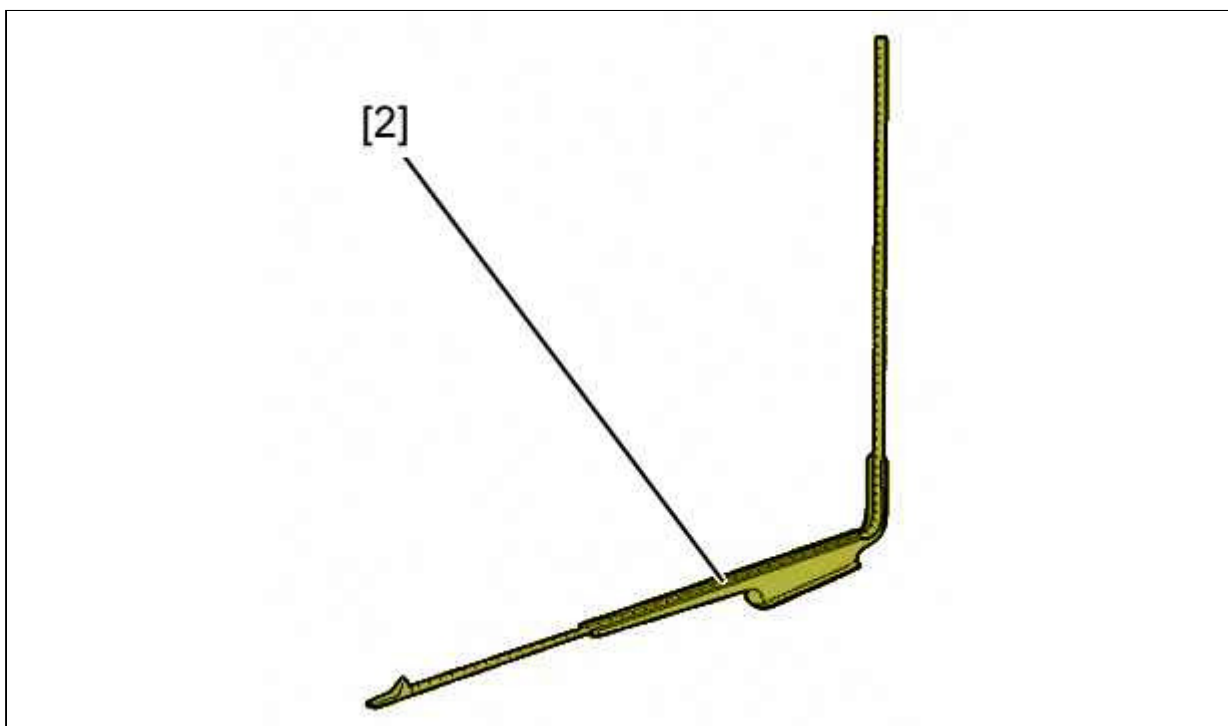


Figura : E5AP2ZWD

[2] Fita métrica para medir a altura sob a carroceria 2305-T.

2. Condições de controle e de afinação

Pressão dos pneus conforme.

Colocar em altura de referência.

Cremalheira de direção acertada no seu ponto zero ⓘ.

3. Identificação : Zonas de medição e alturas do veículo em altura de referência

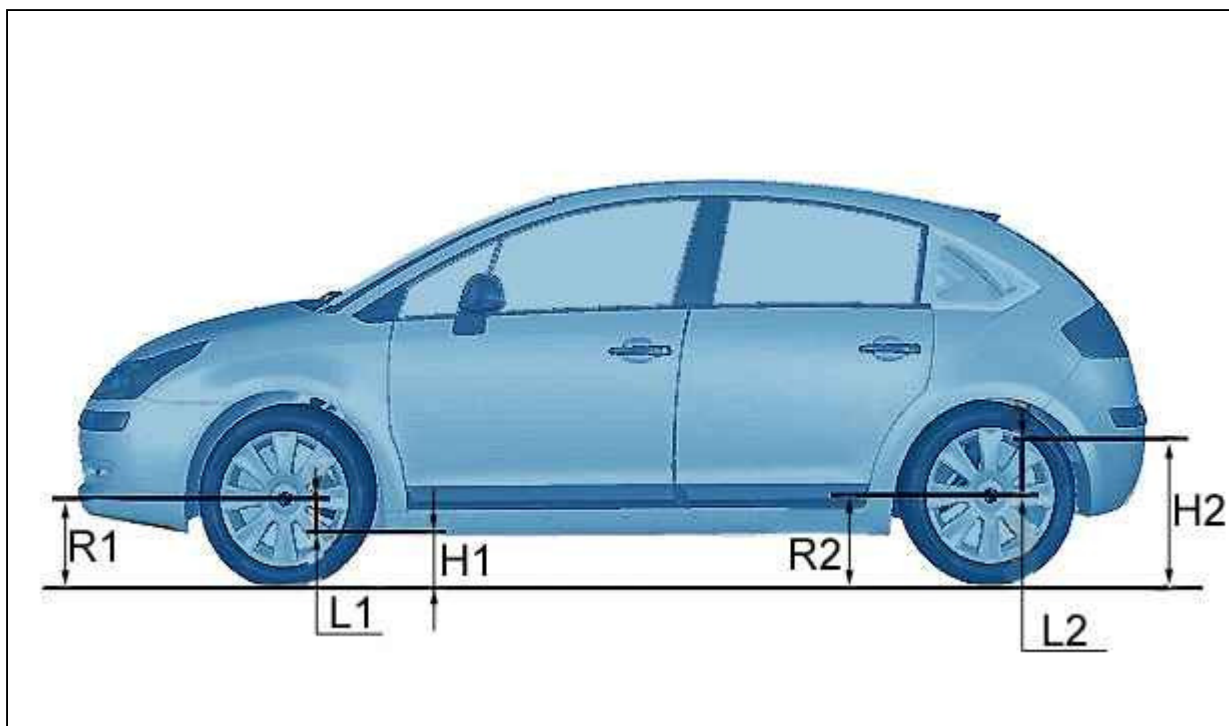


Figura : E1AP0F3D

Legenda :

- "R1": Raio da roda da frente sob carga
- "R2": Raio da roda traseiro sob carga
- "H1": Medida entre a zona de medição sob o berço dianteiro e o solo
- "H2": Medida entre a zona de medição sob a longarina da frente e o solo
- "L1": Distância entre o eixo da roda e a zona de medição sob o berço dianteiro
- "L2": Distância entre o eixo da roda e a zona de medição sob a longarina da frente

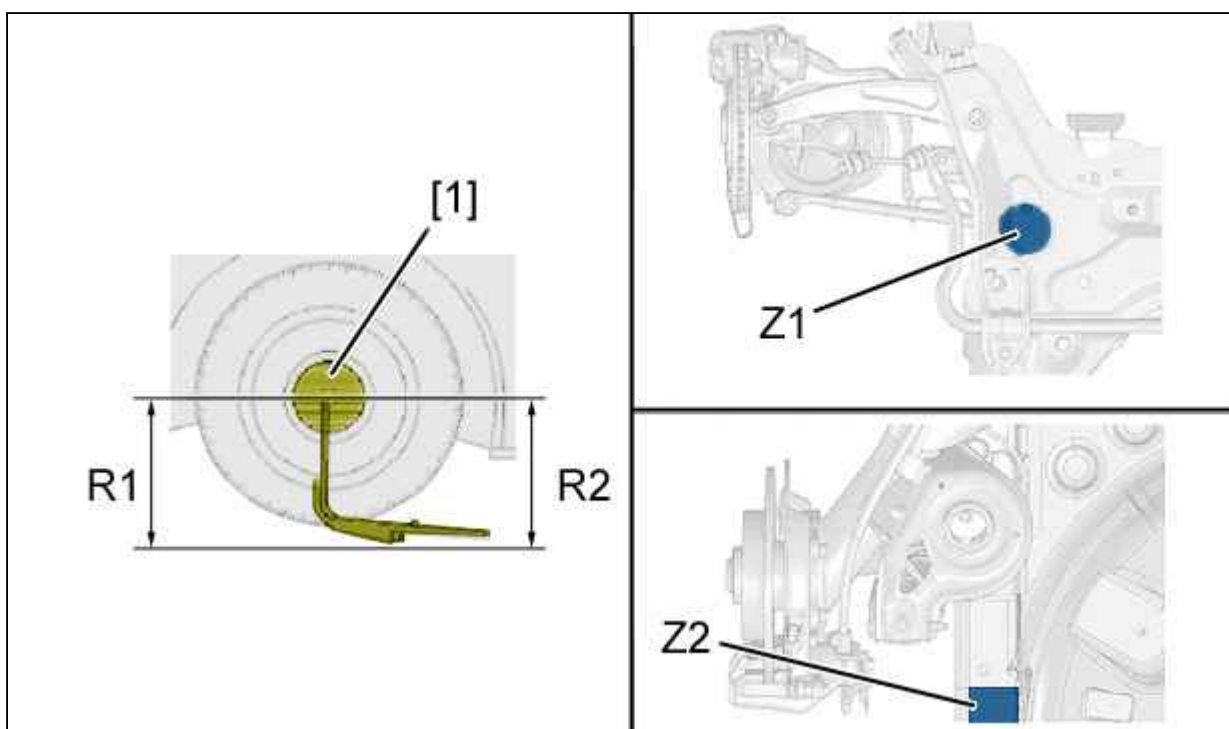


Figura : B3CP097D

[1] Calibre para a medição do raio da roda com 4 pernos 4300-T.

"Z1": Zona de medição sob o berço dianteiro.

"Z2": Zona de medição sob a longarina de trás.

4. Altura de referência : Eixo dianteiro

Medir o raio da roda dianteira : "R1".

Calcular a cota "H1" = "R1" - "L1".

Valores de controle	
Tipo de veículo	Valor em altura de referência (+10 / -8 mm)
Veículo particular (exceto com o motor EW10J4S)	"L1" = 144 mm
Veículo particular (motor EW10J4S)	"L1" = 156 mm
Veículo entreprise	"L1" = 144 mm
Veículo de 3 e 5 portas CRD (*)	"L1" = 134 mm
Veículo de 4 portas CRD (*)	"L1" = 134 mm

(*) CRD : Condições de estrada degradadas. Definição para um tipo de veículo cujos eixos rolantes e as suspensões estão previstas para a circulação em estrada degradada.

5. Altura de referência : Eixo traseiro

Medir o raio da roda traseira : "R2".

Calcular a cota "H2" = "R2" + "L2".

Valores de controle	
Tipo de veículo	Valor em altura de referência (+12 / -10 mm)
Veículo particular (exceto com o motor EW10J4S)	"L2" = 66 mm
Veículo particular (motor EW10J4S)	"L2" = 58 mm
Veículo entreprise	"L2" = 46 mm
Veículo de 3 e 5 portas CRD (*)	"L2" = 76 mm
Veículo de 4 portas CRD (*)	"L2" = 76 mm

(*) CRD : Condições de estrada degradadas. Definição para um tipo de veículo cujos eixos rolantes e as suspensões

estão previstas para a circulação em estrada degradada.

Comprimir a suspensão até obter os valores calculados.

A diferença de altura entre os dois lados do eixo traseiro deve ser inferior a 10 mm.

6. Geometria do eixo dianteiro

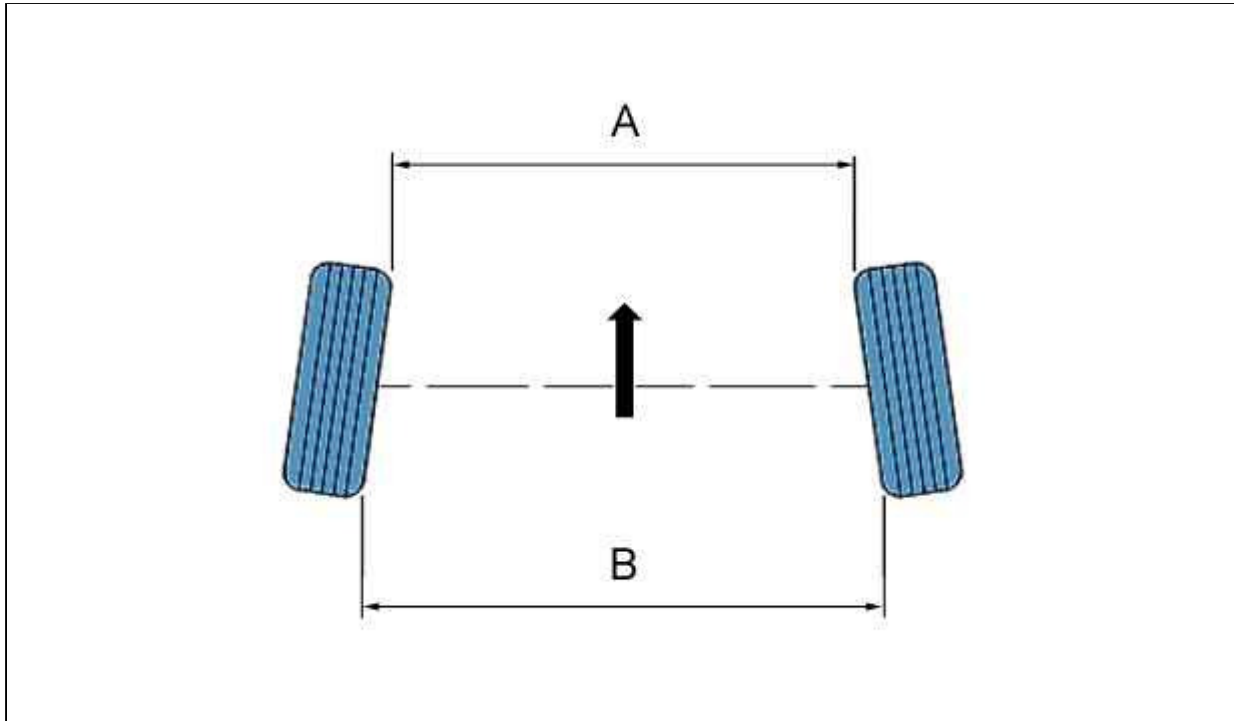


Figura : B3CP0EWD

NOTA : Frente do veículo (seguindo a seta).

"A" inferior a "B": Convergência positiva (+) (convergência).

"A" superior a "B": Convergência negativa (-) (abertura).

6.1. Veículo particular (Europa)

Valores de controle		
Motores	Todas as motorizações exceto EW10J4S	EW10J4S
Sopé : Roda esquerda (Não regulável)	0° (+0°36' ; -0°24')	0° (+0°36' ; -0°24')
Sopé : Roda direita (Não regulável)	0° (+0°24' ; -0°36')	0° (+0°24' ; -0°36')
Avanço (Não regulável)	5°12' ± 30'	5°12' ± 30'
Ângulo de pivot : Roda esquerda (Não regulável)	11°42' (+0°24' ; -0°36')	11°54' (+0°24' ; -0°36')
Ângulo de pivot : Roda esquerda (Não regulável)	11°42' (+0°36' ; -0°24')	11°54' (+0°36' ; -0°24')
Paralelismo do eixo (Regulável)	-0°21' ± 0°09'	-0°21' ± 0°09'
Paralelismo na roda (Regulável)	-0°11' ± 0°04'	-0°11' ± 0°04'

Dissimetria sopé igual a 0°12' ± 0°28'.

Dissimetria carroçaria igual a 0° ± 0°20'.

Dissimetria ângulo da manga de eixo igual a -0°12' ± 28'.

Repartir simetricamente, roda esquerda-roda direita, o valor de paralelismo global.

6.2. Veículo particular com suspensão CRD (*)

Valores de controle

Tipo de veículo	Veículo de 3 e 5 portas CRD (*)		Veículo de 4 portas CRD (*)	
Pneus	195 / 65 R 15	205 / 55 R 16	195/65 R15 - 215/55 R 16	205/55 R16
Sopé : Roda esquerda (Não regulável)	0°06' (+0°36' ; -0°24')	0° (+0°36' ; -0°24')	0°06' (+0°36' ; -0°24')	0° (+0°36' ; -0°24')
Sopé : Roda direita (Não regulável)	0°06' (+0°36' ; -0°24')	0° (+0°24' ; -0°36')	0°06' (+0°36' ; -0°24')	0° (+0°36' ; -0°24')
Avanço (Não regulável)	5°12' ± 30'	5°12' ± 30'	5°06' ± 30'	5°06' ± 30'
Ângulo de pivot : Roda esquerda (Não regulável)	11°30' (+0°24' ; -0°36')	11°30' (+0°24' ; -0°36')	11°30' (+0°24' ; -0°36')	11°30' (+0°24' ; -0°36')
Ângulo de pivot : Roda esquerda (Não regulável)	11°30' (+0°36' ; -0°24')	11°30' (+0°36' ; -0°24')	11°30' (+0°36' ; -0°24')	11°30' (+0°36' ; -0°24')
Paralelismo do eixo (Regulável)	-0°21' ± 0°09'	-0°21' ± 0°09'	-0°21' ± 0°09'	-0°21' ± 0°09'
Paralelismo na roda (Regulável)	-0°11' ± 0°04'	-0°11' ± 0°04'	-0°11' ± 0°04'	-0°11' ± 0°04'

Dissimetria sopé igual a 0°12' ± 0°28'.

Dissimetria carroçaria igual a 0° ± 0°20'.

Dissimetria ângulo da manga de eixo igual a -0°12' ± 28'.

Repartir simetricamente, roda esquerda-roda direita, o valor de paralelismo global.

(*) CRD : Condição de roda danificada.

6.3. Veículo utilitário

Valores de controle	
Sopé : Roda esquerda (Não regulável)	0° (+0°36' ; -0°24')
Sopé : Roda direita (Não regulável)	0° (+0°24' ; -0°36')
Avanço (Não regulável)	5°42' ± 30'
Ângulo de pivot : Roda esquerda (Não regulável)	11°42' (+0°24' ; -0°36')
Ângulo de pivot : Roda esquerda (Não regulável)	11°42' (+0°36' ; -0°24')
Paralelismo do eixo (Regulável)	-0°21' ± 0°09'
Paralelismo na roda (Regulável)	-0°11' ± 0°04'

Dissimetria sopé igual a 0°12' ± 0°28'.

Dissimetria carroçaria igual a 0° ± 0°20'.

Dissimetria ângulo da manga de eixo igual a -0°12' ± 28'.

Repartir simetricamente, roda esquerda-roda direita, o valor de paralelismo global.

7. Geometria do eixo traseiro

7.1. Veículo particular (Europa)

Valores de controle		
Motores	Todas as motorizações exceto EW10J4S	EW10J4S
Sopé (Não regulável)	-1°42' ± 30'	-1°42' ± 30'
Ângulo de pressão	0° ± 0°06'	0°
Paralelismo do eixo (Não regulável)	0°55' ± 0°09'	0°58' ± 0°09'
Paralelismo na roda (Não regulável)	0°28' ± 0°04'	0°29' ± 0°04'

Dissimetria sopé igual a 0° ± 0°20'.

7.2. Veículo particular com suspensão CRD (*)

Valores de controle		
Tipo de veículo	Veículo de 3, 4 e 5 portas CRD (*)	Veículo de 4 portas CRD (*)
Pneus	195/65 R15 - 205/65 R16	215/55 R16
Sopé (não regulável)	-1°42' ± 30'	-1°42' ± 30'
Ângulo de pressão (± 0° 06')	0°	0°
Paralelismo do eixo (não regulável)	0°47' ± 0°09'	0°51' ± 0°09'

Paralelismo na roda (Não regulável)	$0^{\circ}24' \pm 0^{\circ}04'$	$0^{\circ}25' \pm 0^{\circ}04'$
-------------------------------------	---------------------------------	---------------------------------

Dissimetria sopé igual a $0^{\circ} \pm 0^{\circ}20'$.

(*) CRD : Condição de roda danificada.

7.3. Veículo utilitário

Valores de controle	
Sopé (não regulável)	$-1^{\circ}42' \pm 30'$
Ângulo de pressão ($\pm 0^{\circ} 06'$)	0°
Paralelismo do eixo (não regulável)	$1^{\circ}40' \pm 0^{\circ}09'$
Paralelismo na roda (Não regulável)	$0^{\circ}32' \pm 0^{\circ}04'$

Dissimetria sopé igual a $0^{\circ} \pm 0^{\circ}20'$.