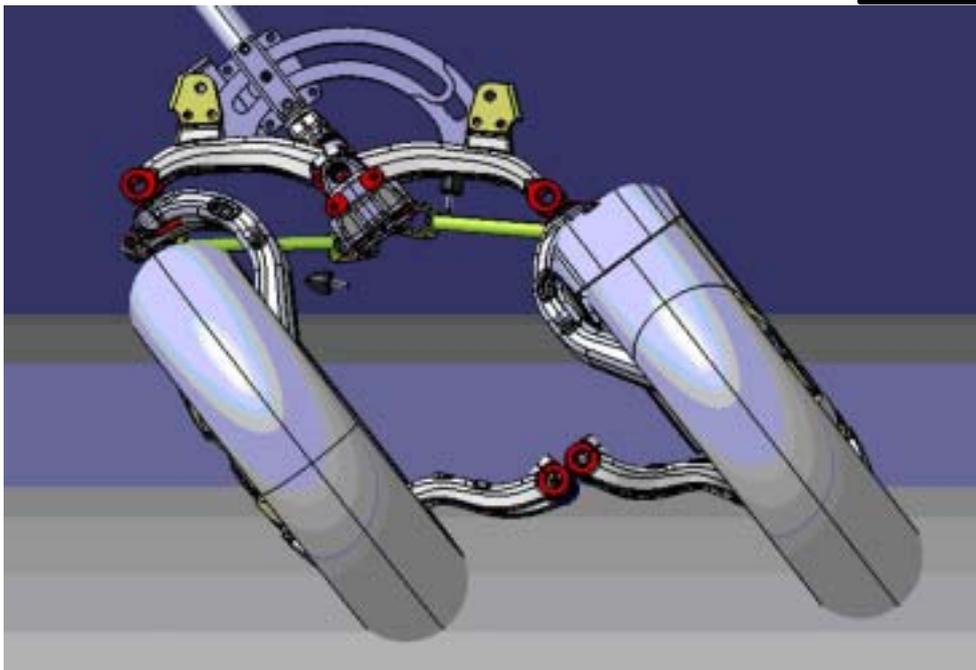
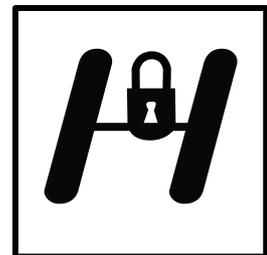




PEUGEOT
SCOOTERS

Direction Qualité
Après Vente

DOCUMENTATION D'ATELIER



**PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT
SYSTÈME ANTITILTING
FREIN DE PARKING ÉLECTRIQUE**

TABLE DES MATIÈRES

TABLE DES MATIÈRES.....	1
AVANTAGES DU SYSTÈME	4
Antitilting	4
Frein à main électrique.....	4
IMPLANTATION DES COMPOSANTS.....	5
Antitilting	5
Frein à main électrique.....	5
PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT	6
Frein à main électrique.....	6
Conditions particulières :	6
Antitilting	6
Conditions particulières :	6
SYNOPTIQUE DU SYSTÈME	7
SCHÉMA DE PRINCIPE.....	8
COMPOSANTS DU SYSTÈME	9
Calculateur.....	9
Capteurs	9
Capteur de présence pilote	9
Capteur de vitesse de roue	10
Actionneurs	10
Antitilting.....	10
Frein à main électrique.....	11
Pince Antitilting.....	11
Étrier de frein.....	11
Indicateurs	12
Témoin Antitilting.....	12
Allumage du témoin Antitilting :	12
Témoin de frein à main.....	12
Allumage du témoin de frein à main :	12
Buzzer	13
Pilotage du Buzzer :	13
Bouton de commande.....	13
Bouton de commande de frein à main	13
Bouton de commande Antitilting.....	13
DIAGNOSTIC.....	14
Conditions préliminaires.....	14
Fonctionnement des témoins.....	14
Codes défaut :	15



Paramètres.....	15
Tension batterie.....	15
+ après contact.....	15
Régime moteur.....	15
Vitesse véhicule.....	15
Vitesse de la roue droite.....	16
Vitesse de la roue gauche.....	16
Ecart de vitesse des roues.....	16
Capteur de présence pilote.....	16
Bouton de commande antitilting sur On.....	16
Bouton de commande antitilting sur Off.....	16
Etat antitilting.....	16
Bouton de commande de frein à main.....	16
Etat frein à main.....	16
Activation des actionneurs.....	16
Initialisation actionneurs.....	16
Voyant antitilting.....	16
Voyant de frein à main.....	16
Buzzer.....	16
Activation antitilting.....	17
Désactivation antitilting.....	17
Activation frein à main.....	17
Désactivation frein à main.....	17
Simulation vitesse.....	17
Simulation régime limité.....	17
Simulation présence pilote.....	17
Fonctions service.....	17
Effacement des codes défaut.....	17
Moyens de diagnostic :.....	17
INITIALISATION DU SYSTÈME.....	18
CONTRÔLES ÉLECTRIQUES.....	19
Outillage nécessaire.....	19
Brochage du calculateur.....	21
CONTRÔLE DES COMPOSANTS AU VOLTMÈTRE.....	23
Contrôle des alimentations du calculateur :.....	23
Bouton basculeur Anti-tilting : (Borne F1) (Borne G1).....	24
Bouton de commande de frein à main : (Borne H2).....	24
Moteur de frein à main : (Borne L1) (Borne M2).....	24
Moteur Anti-tilting : (Borne M1) (Borne M3).....	25
Témoin de frein à main : (Borne A4).....	25
Contrôle de signaux avec le TEP2010.....	25
Signal régime moteur : (Borne C3).....	26
Signal vitesse véhicule : (Borne C1).....	26
Signal capteur de roue avant droite : (Borne B2).....	27
Signal capteur de roue avant gauche : (Borne A1) (Borne A2).....	27



CONTRÔLE DES COMPOSANTS À L'OHMMÈTRE	28
Moteur de frein à main : (Borne L1) (Borne M2)	28
Moteur Antitilting : (Borne M1) (Borne M3)	28
Capteur de roue avant droite : (Borne B2) (Borne B3)	28
Capteur de roue avant gauche : (Borne A1) (Borne A2)	28
Capteur de présence pilote : (Borne B1) (Borne D2)	28
CONTRÔLE DES COMPOSANTS EN FONCTIONNEMENT	29
Moteur de frein à main : (Borne L1) (Borne M2)	29
Moteur Antitilting : (Borne M1) (Borne M3)	29
Témoin de frein à main : (Borne A4)	29
Témoin Antitilting : (Borne B4)	30
Buzzer de tableau de bord : (Borne A3)	30
Limiteur de régime moteur : (Borne E1)	30



AVANTAGES DU SYSTÈME

■ **Antitilting**

Nouveau système lié au véhicule à trois roues.

Il permet de verrouiller le basculement du véhicule lors de l'arrêt et donc de ne pas être obligé de poser le pied à terre pour maintenir l'équilibre du véhicule à l'arrêt.

La béquille n'est plus nécessaire le véhicule tient seul sur ses roues.

Le système est déverrouillé automatiquement dès que le régime est supérieur à 2800 trs/mn ou que la vitesse est supérieure à 11 km/h.

■ **Frein à main électrique**

Nouveau système lié au véhicule à trois roues.

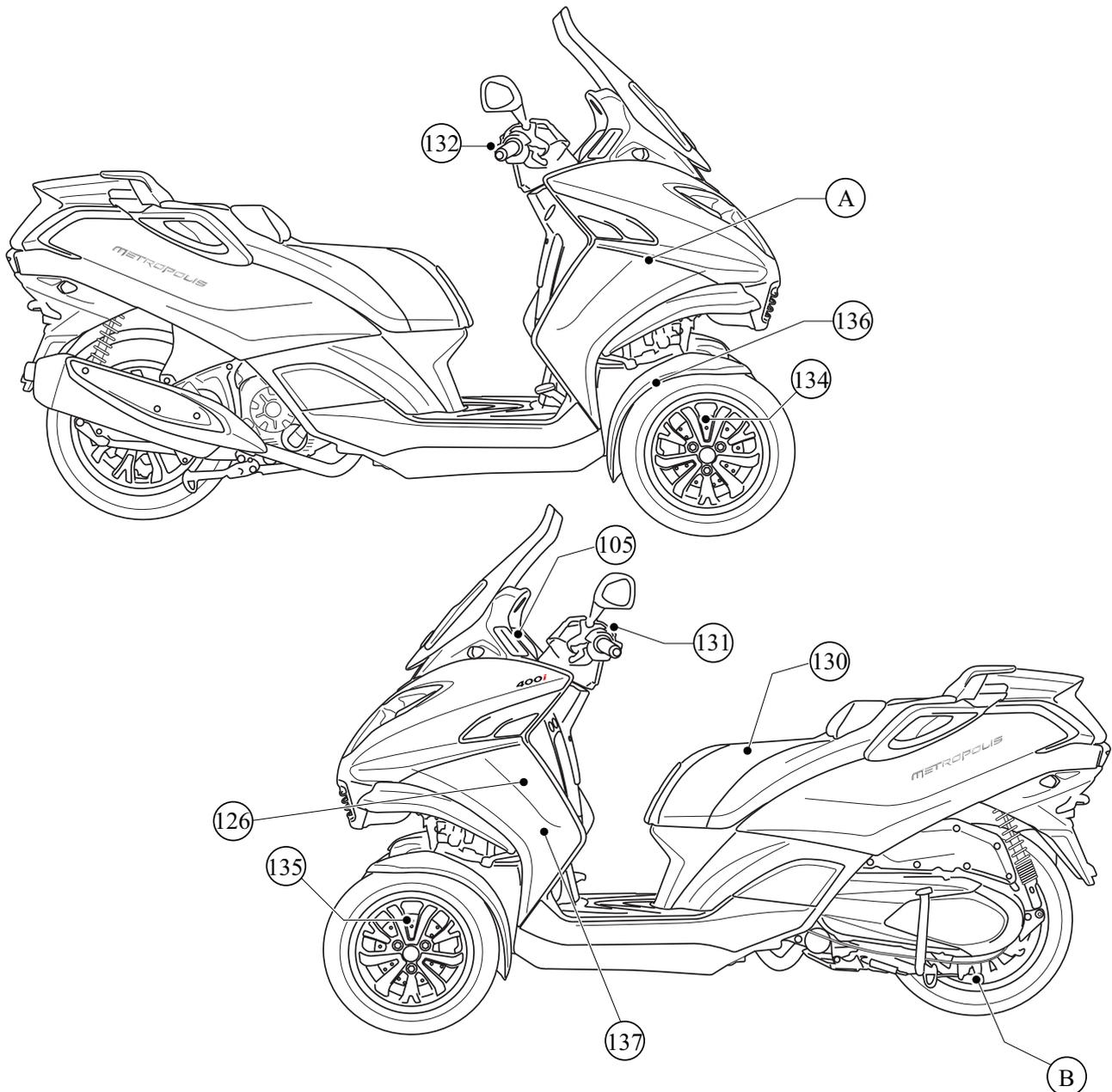
Le frein de parking est obligatoire sur ce type de véhicule.

Il permet un freinage efficace et sans effort même en pente.

Lorsque le frein à main est activé le régime moteur est limité à 3000 trs/mn.



IMPLANTATION DES COMPOSANTS



126 - Calculateur d'Antitilting et frein à main électrique.

■ **Antitilting**

- 105 - Témoin Antitilting.
- 132 - Bouton de commande Antitilting.
- 130 - Capteur de présence pilote.
- 134 - Capteurs de roue AVD.
- 135 - Capteurs de roue AVG.
- 136 - Moteur de commande Antitilting.
- A - Pince Antitilting.

■ **Frein à main électrique**

- 105 - Témoin de frein à main.
- 131 - Bouton de commande de frein à main.
- 137 - Moteur de commande de frein à main.
- B - Étrier de frein à main.



PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT

■ **Frein à main électrique**

La demande de verrouillage ou de déverrouillage est obtenue par un appui sur le bouton "frein à main".

Condition de verrouillage : Mise du contact. Vitesse véhicule inférieure à 3 km/h.

Condition de déverrouillage : Mise du contact.

Quand le frein à main est verrouillé, le témoin "frein à main" est allumé.

Le calculateur envoie une information frein à main serré vers le calculateur d'injection pour limiter le régime moteur à 3 000 tr/mn.

Si le frein à main est serré à la coupure du contact, le système vérifie son bon serrage après 3 mn en resserrant la pince.

Conditions particulières :

Le frein à main ne pourra pas être activé si la vitesse est supérieure à 3 km/h.

■ **Antitilting**

La demande de verrouillage ou de déverrouillage est obtenue par le basculement du bouton Antitilting sur verrouillage ou sur déverrouillage.

Le principe consiste à verrouiller le basculement du véhicule lorsqu'il est arrêté pour ne pas avoir à le maintenir en posant le pied à terre ou en le mettant sur béquille.

La fonction permet le verrouillage ou le déverrouillage sur demande si un certain nombre de critères de sécurité sont remplis. (Vitesse véhicule, Régime moteur)

Verrouillage :

Bouton Antitilting basculé sur la position verrouillage. 

Condition de verrouillage : Vitesse inférieure à 10 km/h et régime inférieur à 2800 trs/mn.

Au moment du verrouillage, le témoin Antitilting est allumé et le buzzer émet un bip continu de 2 secondes. Le témoin reste allumé tant que le système est verrouillé.

Déverrouillage :

Bouton Antitilting basculé sur la position déverrouillage. 

Condition de déverrouillage manuel : Présence du pilote sur la selle. Vitesse inférieure à 10 km/h ou régime inférieur à 2800 trs/mn.

Au moment du déverrouillage, le témoin Antitilting s'éteint et le buzzer émet une série de bips courts (2 Hz) pendant 2 secondes, 100 ms avant de déverrouiller le système.

Le déverrouillage est automatique si le régime moteur dépasse 2800 trs/mn ou si la vitesse du véhicule est supérieure à 11 km/h.

Prêt à verrouiller le système :

Si les conditions de verrouillage sont remplies le voyant d'anti-tilting clignote lentement. (0.5 Hz)

Une commande de verrouillage, verrouillera le système.

Conditions particulières :

Le système ne peut pas être déverrouillé si le pilote est absent. (Mode manutention)

Le système ne peut pas être verrouillé si la vitesse est supérieure à 11 km/h.



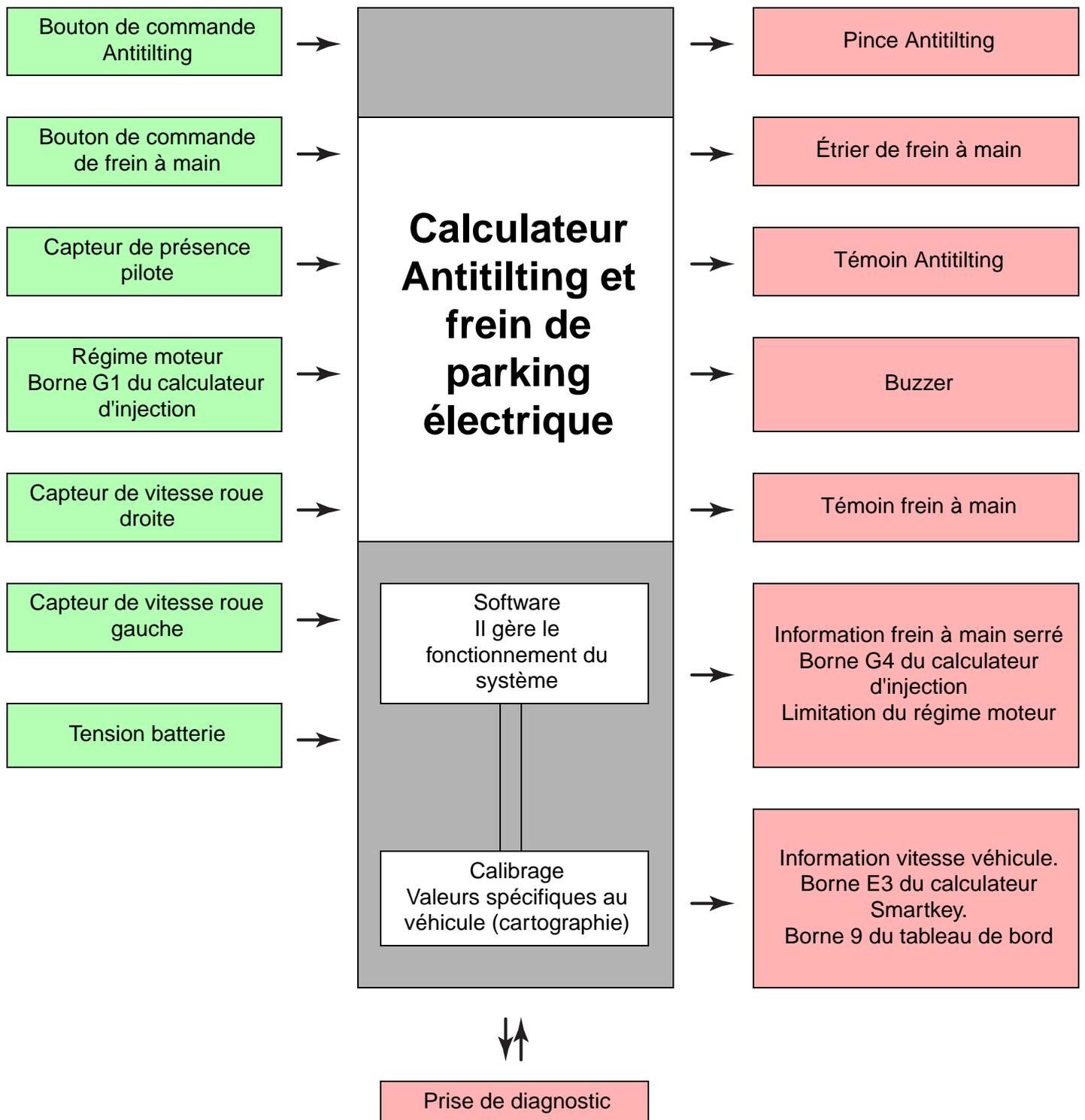
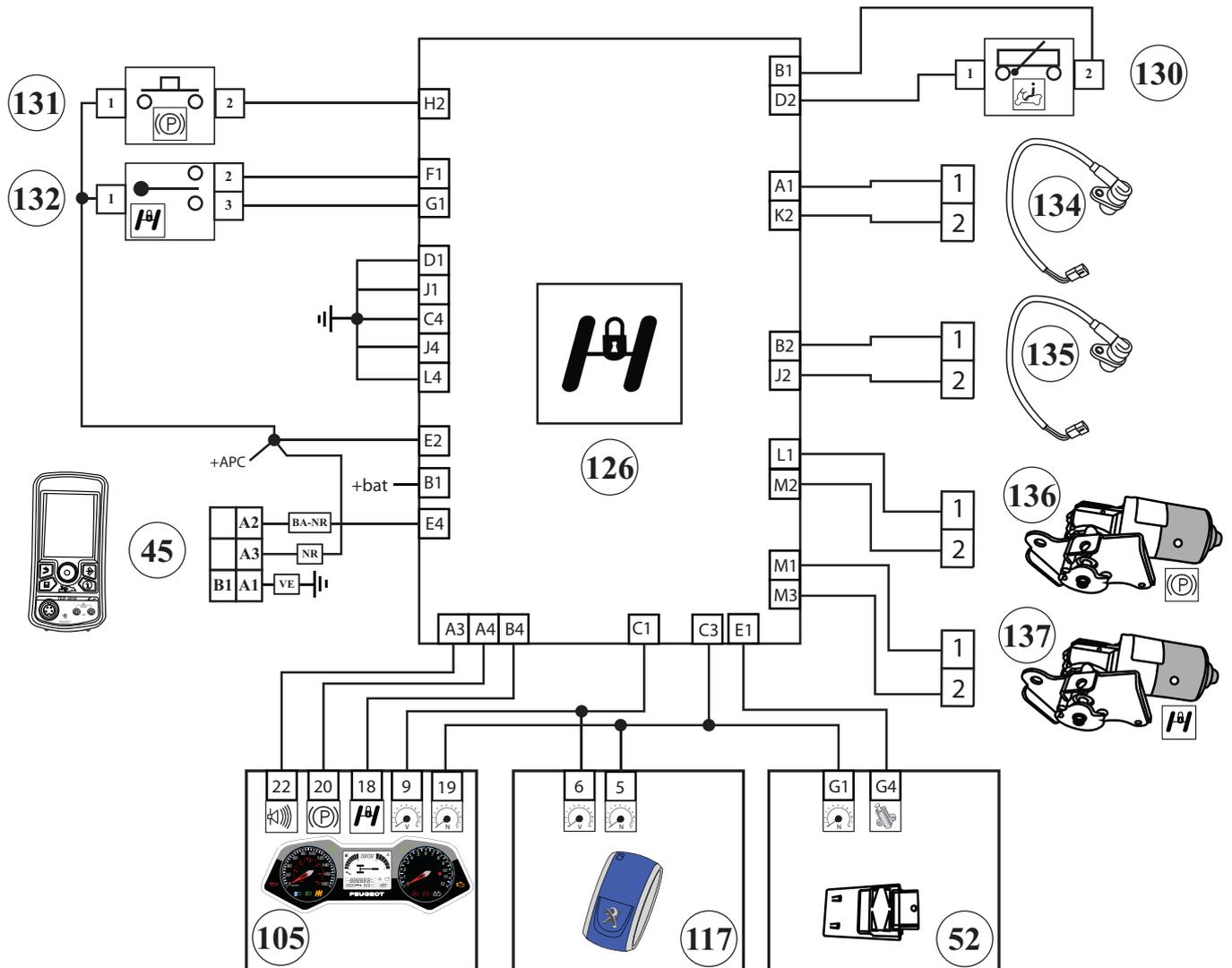
SYNOPTIQUE DU SYSTÈME

SCHÉMA DE PRINCIPE



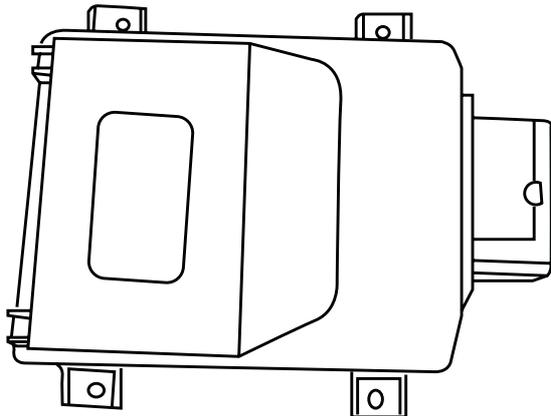
- 45 - Prise de diagnostic
- 52 - Calculateur d'injection
- 105 - Tableau de bord
- 117 - Calculateur Smartkey
- 126 - Calculateur Antitilting
- 130 - Capteur de présence pilote

- 131 - Bouton de frein à main
- 132 - Bouton d'Antitilting
- 134 - Capteur de vitesse AVD
- 135 - Capteur de vitesse AVG
- 136 - Moteur d'Antitilting
- 137 - Moteur de frein à main



COMPOSANTS DU SYSTÈME

■ Calculateur



Connexion : 48 broches.

Plage de fonctionnement : Entre 6 et 18 volts.

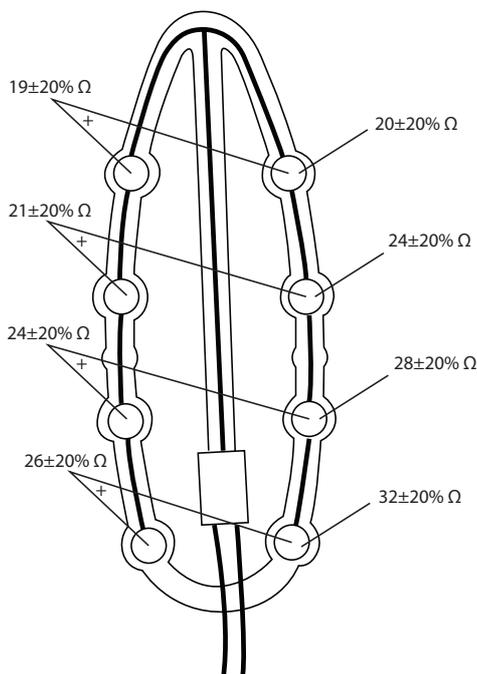
Pilotage de la fonction Antitilting et frein à main électrique.



Pour éviter tout risque de destruction du calculateur, il est impératif de ne jamais débrancher le calculateur ou un composant du circuit quand le véhicule est sous tension.

■ Capteurs

Capteur de présence pilote



Intégré à la mousse de selle.

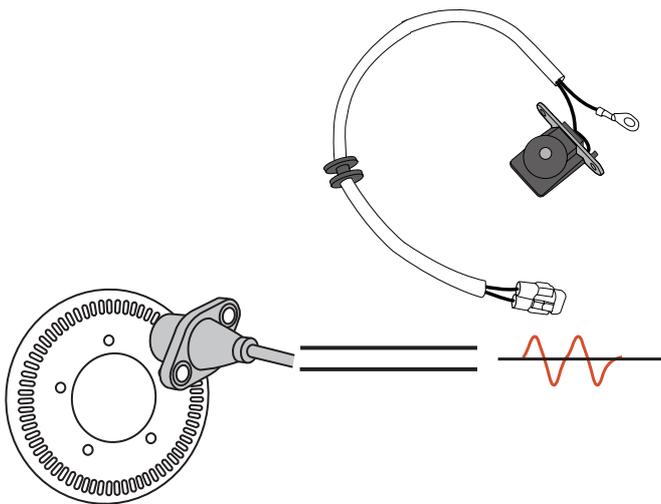
Capteur dont la résistance varie en fonction de la charge.
Permet de détecter la présence d'une personne sur la selle.

Autorise le déverrouillage du système uniquement si une personne est présente sur la selle.

Pilote présent : La résistance est de 15 à 35 $\pm 20\%$ Ω suivant le nombre et la position des pastilles mise sous pression.



Capteur de vitesse de roue



Permet de mesurer la vitesse de chaque roue.

Donne la vitesse du véhicule pour les calculateurs de Smartkey Antiltilting et le tableau de bord.

Freinage classique :

Capteurs magnétique délivrant un signal alternatif.
20 perçages sur le disque de frein donnent 20 impulsions par tour de roue.

Freinage avec ABS :

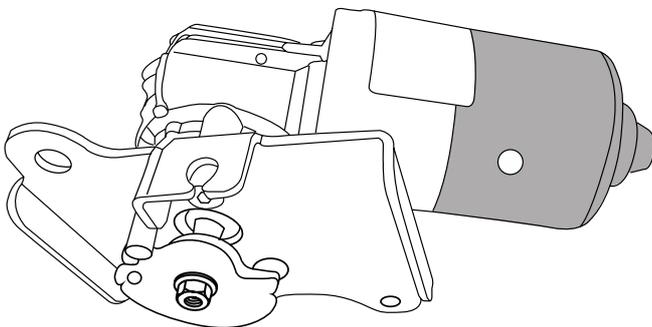
Capteur à effet hall délivrant un signal carré.
60 dents sur la roue phonique donnent 60 impulsions par tour de roue.

Si la différence de vitesse entre les 2 roues est supérieure à 3 km/h pendant plus de 60 secondes un défaut est détecté. Les 2 actionneurs, frein à main et Antiltilting, sont desserrés.

Le système ne pourra être remis en route que par l'effacement des défauts avec le TEP2010.

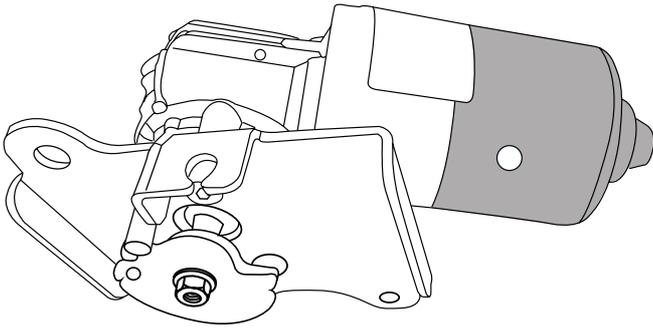
■ **Actionneurs**

Antiltilting



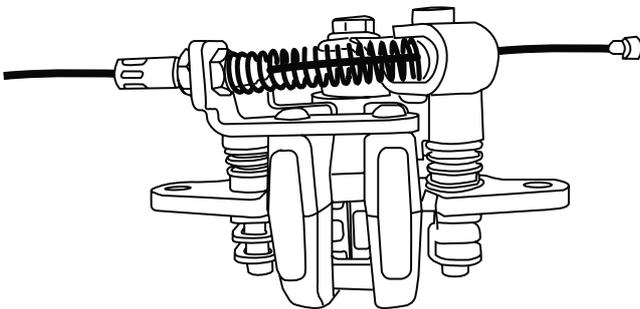
Moteur de commande.

Couple contrôlé, limité et piloté par le calculateur.
La course du moteur est surveillée par le calculateur.

Frein à main électrique

Moteur de commande.

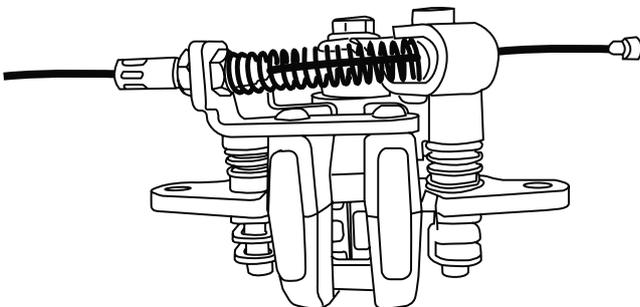
Couple contrôlé, limité et piloté par le calculateur.
La course du moteur est surveillée par le calculateur.

Pince Antitilting

Verrouillage du système de basculement Antitilting.

Commandé par un câble actionné par le moteur de commande.

3 plaquettes de frein.

Étrier de frein

Verrouillage du disque de frein arrière.

Commandé par un câble actionné par le moteur de commande.

2 plaquettes de frein.



■ Indicateurs

Témoin Antitilting



Allumage du témoin Antitilting :

1. Lorsque le système est déverrouillé et que le régime moteur est supérieur à 2800 tr/mn et ou que la vitesse véhicule est supérieure à 11 km/h le voyant est éteint.
2. Lorsque le système est verrouillé et que la vitesse véhicule est nulle, le témoin est allumé.
3. Lorsque le système est verrouillé et que la vitesse véhicule n'est pas nulle, le témoin clignote lentement. (1Hz)
4. Lorsque toutes les conditions sont réunies pour pouvoir verrouiller le système le témoin clignote lentement. (1Hz)
- 5.
6. Lorsqu'un défaut est détecté sur le système, le témoin clignote très rapidement. (3Hz) Le régime moteur est limité à 3000 tr/mn. Aucune possibilité de réhabiliter le système sans le TEP2010.

Témoin de frein à main



Allumage du témoin de frein à main :

1. Le frein à main est activé, le témoin est allumé. Le régime moteur est limité à 3000 tr/mn.
2. Un défaut est détecté et le frein à main est serré, le témoin clignote très rapidement. (3 Hz) Le régime moteur est limité à 3000 tr/mn. Aucune possibilité de réhabiliter le système sans le TEP2010.

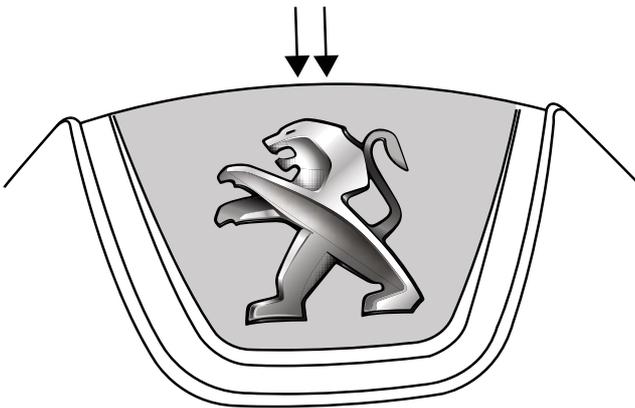
BuzzerPilotage du Buzzer :

Antitilting :

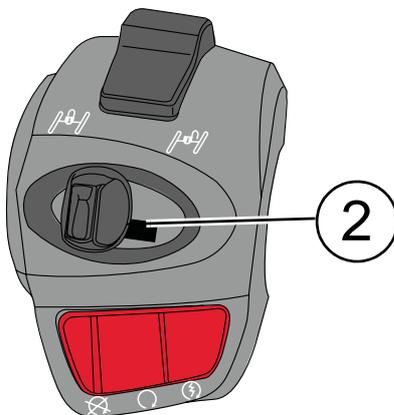
1. Activation possible de la fonction Antitilting une série de bips courts est émise.
2. Demande de déblocage 2 bips courts sont émis.
3. Blocage du système 1 bip très long de 2 secondes est émis.
4. Déblocage du système une série de bips est émise pendant 2 secondes.
5. Déverrouillage automatique, une série de bips est émis pendant 2 secondes. (2Hz) 100 ms avant le déverrouillage effectif.

Frein à main :

- Pas d'activation du buzzer.

■ **Bouton de commande**Bouton de commande de frein à main

Bouton de commande de frein à main.

Bouton de commande Antitilting

2 - Bouton inverseur 3 positions Antitilting.



DIAGNOSTIC

■ Conditions préliminaires



Appuyer 5 fois sur le bouton de commande de la Smartkey pour annuler la coupure automatique du contact.

■ Fonctionnement des témoins



1. Lorsqu'un défaut est détecté sur le système le témoin clignote très rapidement. (3Hz)

Le système est neutralisé.
Seul la recherche et l'effacement des défauts pourront réhabiliter le système.



1. Un défaut est détecté le témoin clignote très rapidement. (3 Hz)

Le système est neutralisé.
Seul la recherche et l'effacement des défauts pourront réhabiliter le système.



■ Codes défaut :

Codes défaut	Désignation
1001	Impossible de verrouiller le frein à main.
1002	Impossible de déverrouiller le frein à main.
1003	Impossible de verrouiller l'antitilting.
1004	Impossible de déverrouiller l'antitilting.
1005	Surtension batterie.
1006	Court-circuit sur la ligne de l'information frein à main serré.
1007	Court-circuit sur la ligne du voyant de diagnostic antitilting.
1008	Circuit ouvert sur la ligne du voyant de diagnostic antitilting.
1009	Court-circuit sur la ligne du voyant de diagnostic frein à main.
1010	Circuit ouvert sur la ligne du voyant de diagnostic frein à main.
1011	Surchauffe calculateur.
1012	Incohérence capteurs de vitesses.
1013	Court-circuit sur la commande du moteur.
1014	Défaut bouton frein à main.
1015	Défaut bouton antitilting bloqué sur On.
1016	Défaut bouton antitilting bloqué sur Off.
1017	Défaut tension batterie.
1018	Circuit ouvert sur la commande du moteur.
1019	Moteur bloqué.

■ Paramètres

Tension batterie

Indique la valeur de la tension batterie lue par le calculateur.

+ après contact

Indique si le contact a été mis.

Régime moteur

Indique le régime moteur lu par le calculateur.

Vitesse véhicule

Indique la vitesse du véhicule vue par le calculateur en fonction du signal délivré par les capteurs de vitesse des roues avant.



Vitesse de la roue droite

Indique la vitesse de la roue droite vue par le calculateur.

Vitesse de la roue gauche

Indique la vitesse de la roue gauche vue par le calculateur.

Ecart de vitesse des roues

Indique l'écart de vitesse entre la roue droite et la roue gauche.

Capteur de présence pilote

Indique si le capteur détecte un pilote sur la selle.

Bouton de commande antitilting sur On

Indique si le bouton de commande de verrouillage antitilting fonctionne.

Bouton de commande antitilting sur Off

Indique si le bouton de commande de déverrouillage antitilting fonctionne.

Etat antitilting

Indique l'état de l'antitilting.

Bouton de commande de frein à main

Indique si le bouton de commande de frein à main fonctionne.

Etat frein à main

Indique l'état du frein à main.

■ Activation des actionneurs

Initialisation actionneurs

Permet d'initialiser la position des moteurs d'antitilting et de frein à main.

Voyant antitilting

Permet de contrôler le fonctionnement du voyant d'antitilting.

Voyant de frein à main

Permet de contrôler le fonctionnement du voyant de frein à main.

Buzzer

Permet de contrôler le fonctionnement du buzzer de tableau de bord.



Activation antitilting

Désactivation antitilting

Permet de contrôler le fonctionnement de l'étrier d'antitilting.

Activation frein à main

Désactivation frein à main

Permet de contrôler le fonctionnement de l'étrier de frein à main.

Simulation vitesse

Permet de simuler une vitesse de 50 km/h. Le tableau de bord doit afficher la vitesse.

Simulation régime limité

Permet de simuler l'information régime moteur limité à 2800 tr/mn. Le moteur ne doit pas dépasser les 2800 tr/mn.

Simulation présence pilote

Permet de simuler la présence du pilote. L'antitilting doit pouvoir se déverrouiller.

■ Fonctions service

Effacement des codes défaut

Permet d'effacer l'ensemble des défauts présents en mémoire après avoir résolu l'incident

■ Moyens de diagnostic :

Le diagnostic du système est effectué par le calculateur qui contrôle l'ensemble des éléments qui y sont connectés.

Un témoin de diagnostic informe le conducteur sur la présence de défauts.

Le calculateur mémorise l'ensemble des défauts détectés et les classe en trois catégories suivant leur importance ou leur conséquence sur le fonctionnement du véhicule.

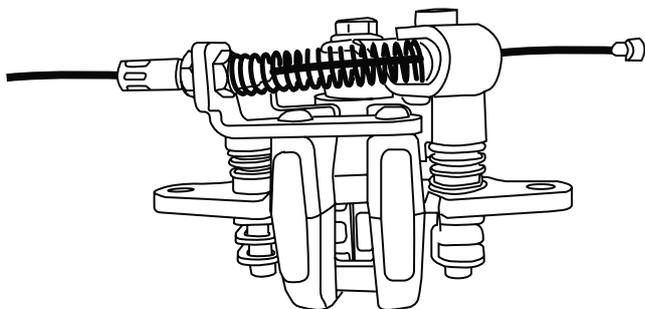
Un outil de diagnostic peut être connecté au calculateur pour "lire" dans cette mémoire, les codes défauts, les paramètres de fonctionnement du véhicule.



INITIALISATION DU SYSTÈME

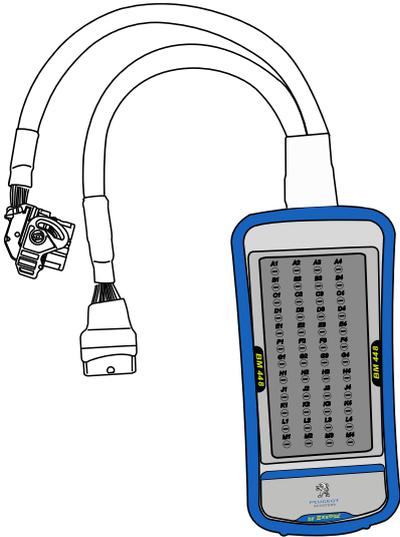
Vérifier le fonctionnement des actionneurs en les pilotant avec le TEP2010 en utilisant la fonction activation actionneurs.

Laisser les deux actionneurs en position desserrés, couper et remettre le contact. Vérifier le fonctionnement des actionneurs en les commandant par les boutons de commandes.

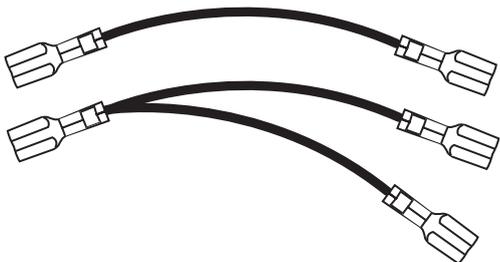


CONTRÔLES ÉLECTRIQUES

■ Outillage nécessaire



Le bornier 48 voies. Référence : 802992
Chaque borne est numérotée et représente la borne correspondante du calculateur.



2 câbles de pontage (A réaliser)

- 1 Pont simple.
- 1 Pont double.

5 Clips Référence 710616.

3 Morceaux de câble électrique de 1 mm² longueur 20 cm

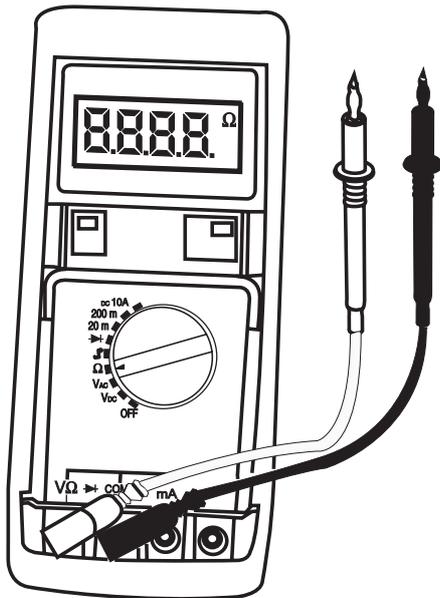


Lampe témoin 3W (A réaliser)

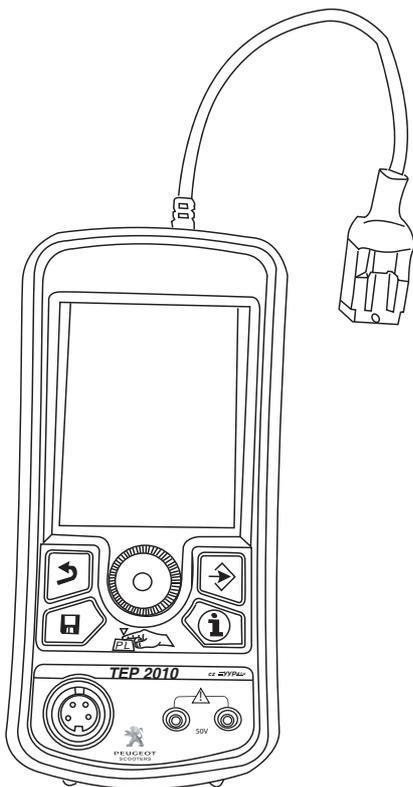
1 Lampe témoin Référence 752503.

2 Clips Référence 710616.





Un multimètre digital.
Le schéma électrique du véhicule.



Le TEP2010 avec la mise à jour 5.19 minimum.

■ Brochage du calculateur

Borne	Utilisation	Valeurs limites
A1	Signal capteur roue AVG. (S) (30 impulsions par tour de roue)	Signal alternatif variable suivant la vitesse de la roue.
A2	Non connecté.	
A3	Buzzer.	Activé par mise à la masse.
A4	Témoin de frein à main.	Activé par mise à la masse.
B1	Alimentation du capteur de selle. (-)	Tension x volts.
B2	Signal capteur roue AVD. (S) (30 impulsions par tour de roue)	Signal alternatif variable suivant la vitesse de la roue.
B3	Non connecté.	
B4	Témoin Antitilting.	Activé par mise à la masse.
C1	Information vitesse véhicule. (1 impulsion par tour de roue)	Signal capteur. 1 impulsion par tour de roue.
C2	Information vitesse véhicule. (Calculateur ABS)	Signal capteur. 64 impulsions par tour de roue.
C3	Information régime moteur.	PWM
C4	Masse.	0 Volt.
D1	Masse.	0 Volt.
D2	Signal du capteur de selle (S).	Tension x volts pilote assis sur la selle.
D3	Non connecté.	
D4	Non connecté.	
E1	Information frein à main serré.	0 Volt. Frein à main serré.
E2	+ après contact.	Tension batterie. Contact mis.
E3	Non connecté.	
E4	Non connecté.	
F1	Bouton "Start" Antitilting. 	Activé par mise à la masse.
F2	Non connecté.	
F3	Non connecté.	
F4	Non connecté.	
G1	Bouton "Stop" Antitilting. 	Activé par mise à la masse.
G2	Non connecté.	



CONTRÔLES ÉLECTRIQUES

G3	Non connecté.	
G4	Non connecté.	
H1	Prise de diagnostic.	--
H2	Bouton de commande de frein à main.	Activé par mise à la masse.
H3	Non connecté.	
H4	Non connecté.	
J1	Masse.	0 Volt.
J2	Non connecté.	
J3	Signal capteur roue AVD. (-)	
J4	Masse.	0 Volt.
K1	Non connecté.	
K2	Signal capteur roue AVG. (-)	
K3	Non connecté.	
K4	Non connecté.	
L1	Moteur de frein à main. (+)	Tension batterie.
L2	Non connecté.	
L3	Non connecté.	
L4	Masse.	0 Volt.
M1	Moteur Antitilting. (+)	Tension batterie.
M2	Moteur de frein à main. (-)	0 Volt.
M3	Moteur Antitilting. (-)	0 Volt.
M4	+ Batterie.	Tension batterie.



CONTRÔLE DES COMPOSANTS AU VOLTMÈTRE

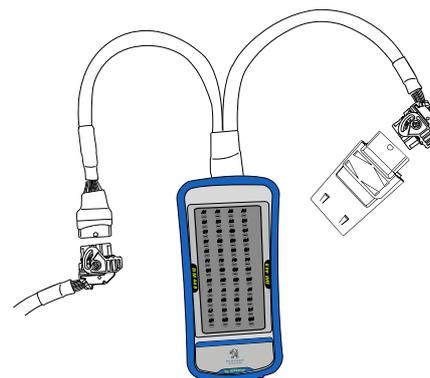
Conditions préliminaires

La batterie du véhicule doit être correctement chargée.

Régler le multimètre sur voltmètre continu. (DCV)

Le bornier 48 voies doit être connecté sur le faisceau et sur le calculateur

Avec le contact.



Contrôle des alimentations du calculateur :

Contrôle de la masse du calculateur : (Borne D1) (Borne J1) (Borne C4) (Borne J4) (Borne L4)

Câble rouge du testeur sur la borne + batterie.

Câble noir du testeur sur la borne D1

Mesurer la tension entre le + batterie et la borne D1 du calculateur = Tension batterie

Renouveler l'opération avec les autres bornes de masse.

Si non contrôler le câble entre le calculateur et la masse.

Contrôle des alimentations du calculateur : (Borne M4) (Borne E2)

Câble rouge du testeur sur la borne M4

Câble noir du testeur sur la borne L4

Mesurer la tension entre les bornes M4 et L4 du calculateur = Tension batterie

Si non contrôler :

Le fusible F8 20 A

Le faisceau principal entre la batterie et le calculateur.

Câble rouge du testeur sur la borne E2

Câble noir du testeur sur la borne L4

Mesurer la tension entre les bornes E2 et L4 du calculateur = Tension batterie. Contact mis.

Si non contrôler :

Le fusible F6 20 A

Le contacteur à clé.

Le faisceau principal entre le calculateur et le contacteur à clé.



Bouton basculeur Anti-tilting : (Borne F1) (Borne G1)

Câble rouge du testeur sur la borne F1

Câble noir du testeur sur la borne L4

Mesurer la tension entre les bornes F1 et L4 du calculateur = Tension batterie.

Basculeur sur "Start". 

Câble rouge du testeur sur la borne F1

Câble noir du testeur sur la borne L4

Mesurer la tension entre les bornes G1 et L4 du calculateur = Tension batterie.

Basculeur sur "Stop". 

Si non contrôler :

Le bouton de commande

Le fusible F6 20 A

Le faisceau principal entre le calculateur et le bouton de commande.

Bouton de commande de frein à main : (Borne H2)

Câble rouge du testeur sur la borne H2

Câble noir du testeur sur la borne L4

Mesurer la tension entre les bornes H2 et L4 du calculateur = Tension batterie.

Bouton de commande sur "ON".

Si non contrôler :

Le bouton de commande

Le fusible F6 20 A

Le faisceau principal entre le calculateur et le bouton de commande.

Moteur de frein à main : (Borne L1) (Borne M2)

Câble rouge du testeur sur la borne L1

Câble noir du testeur sur la borne M2

Mesurer la tension entre les bornes L1 et M2 du calculateur = Tension batterie.

Bouton de commande sur "ON".

Si non contrôler :

Le moteur

Le fusible F8 20A

Le faisceau principal entre le calculateur et le moteur.

Moteur Anti-tilting : (Borne M1) (Borne M3)

Câble rouge du testeur sur la borne M1

Câble noir du testeur sur la borne M3

Mesurer la tension entre les bornes M1 et M3 du calculateur = Tension batterie.

Basculeur sur "Start" , puis sur "Stopt" .

Si non contrôler :

Le moteur

Le fusible F8 20A

Le faisceau principal entre le calculateur et le moteur.

Témoin de frein à main : (Borne A4)

Câble rouge du testeur sur la borne M4

Câble noir du testeur sur la borne A4

Mesurer la tension entre les bornes M4 et A4 du calculateur = Tension batterie. Contact mis.

Si non contrôler :

Le tableau de bord

Le faisceau principal entre le tableau de bord et le calculateur

Témoin Anti-tilting : (Borne B4)

Câble rouge du testeur sur la borne M4

Câble noir du testeur sur la borne B4

Mesurer la tension entre les bornes M4 et B4 du calculateur = Tension batterie. Contact mis.

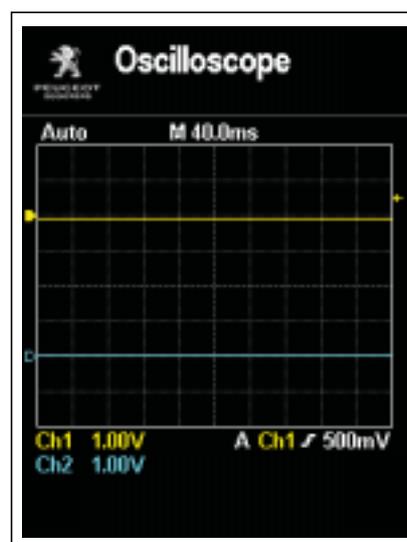
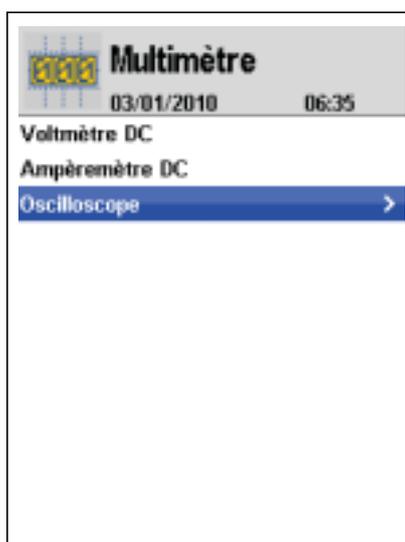
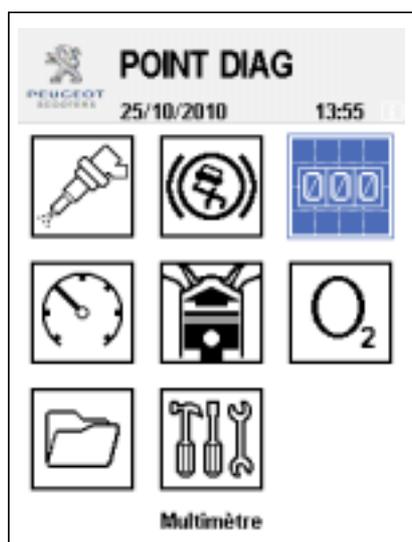
Si non contrôler :

Le tableau de bord

Le faisceau principal entre le tableau de bord et le calculateur

■ **Contrôle de signaux avec le TEP2010**

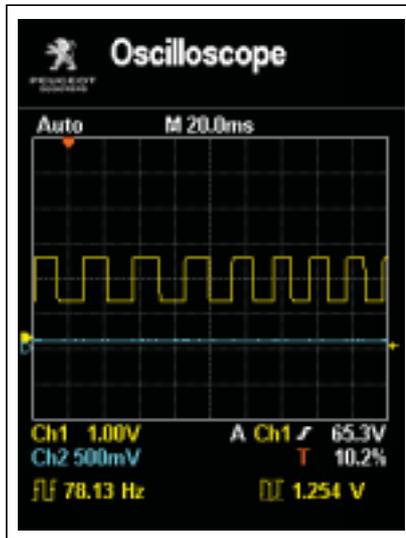
Choisir la fonction oscilloscope du TEP2010



Sélectionner la fonction multimètre.

Sélectionner la fonction oscilloscope.

Signal régime moteur : (Borne C3)



Connecter le canal 1 de l'oscilloscope sur la borne C3 du calculateur.

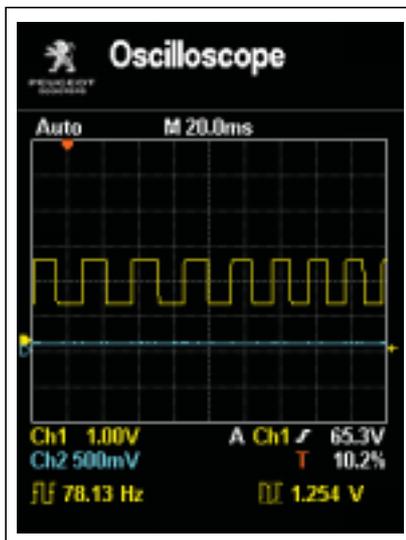
Réglages de l'oscilloscope :

Base de temps = 20.0 ms

Calibre = 1.00 V

Un signal doit être présent quand le moteur tourne.

Signal vitesse véhicule : (Borne C1)



Connecter le canal 1 de l'oscilloscope sur la borne C1 du calculateur.

Réglages de l'oscilloscope :

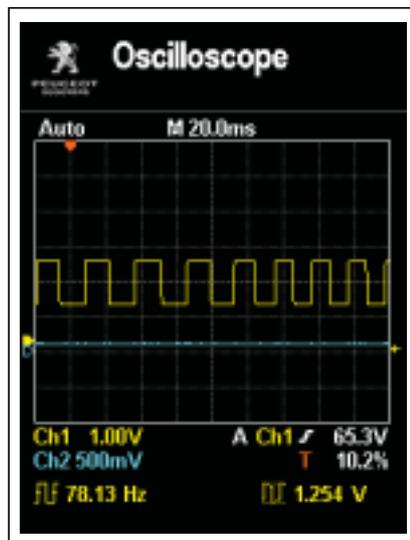
Base de temps = 20.0 ms

Calibre = 1.00 V

Un signal doit être présent quand la roue tourne.

Signal capteur de roue avant droite : (Borne B2)

Signal capteur de roue avant gauche : (Borne A1) (Borne A2)



Connecter le canal 1 de l'oscilloscope sur la borne B2 du calculateur.
Connecter le canal 1 de l'oscilloscope sur la borne A1 du calculateur.

Réglages de l'oscilloscope :
Base de temps = 20.0 ms
Calibre = 1.00 V

Un signal doit être présent quand la roue tourne.



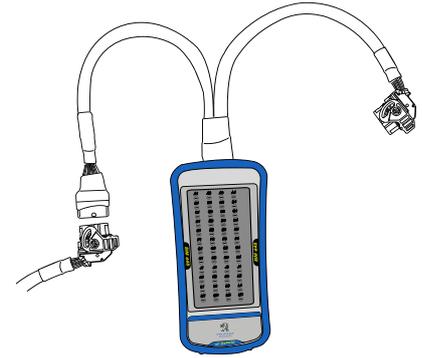
CONTRÔLE DES COMPOSANTS À L'OHMMÈTRE

Conditions préliminaires :

Régler le multimètre sur ohmmètre. (Ω)

Le bornier 48 voies doit être connecté sur le faisceau seulement.

Contact coupé.



Moteur de frein à main : (Borne L1) (Borne M2)

Entre les bornes L1 et M2 mesurer la résistance du moteur qui doit être de $1 \pm 2\% \Omega$.

Si non contrôler :

- Le faisceau principal entre le moteur et le calculateur.
- Le moteur.

Moteur Antitilting : (Borne M1) (Borne M3)

Entre les bornes M1 et M3 mesurer la résistance du moteur qui doit être de $1 \pm 2\% \Omega$.

Si non contrôler :

- Le faisceau principal entre le moteur et le calculateur.
- Le moteur.

Capteur de roue avant droite : (Borne B2) (Borne B3)

Capteur de roue avant gauche : (Borne A1) (Borne A2)

Entre les bornes B2 et B3 mesurer la résistance du capteur qui doit être de $145 \pm 20\% \Omega$.

Entre les bornes A1 et A2 mesurer la résistance du capteur qui doit être de $145 \pm 20\% \Omega$.

Si non contrôler :

- Le faisceau principal entre le capteur et le calculateur.
- Le capteur de vitesse.

Capteur de présence pilote : (Borne B1) (Borne D2)

Entre les bornes B1 et D2 mesurer la résistance du capteur qui doit être de $xx \pm 20\% \Omega$ pour xx kg mini.

Résistance variable suivant le poids du pilote.

Valeurs de contrôle :

Poids en kg								
Résistance en $K\Omega \pm 10\%$								

Si non contrôler :

- Le faisceau principal entre le capteur et le calculateur.
- Le capteur de présence pilote.



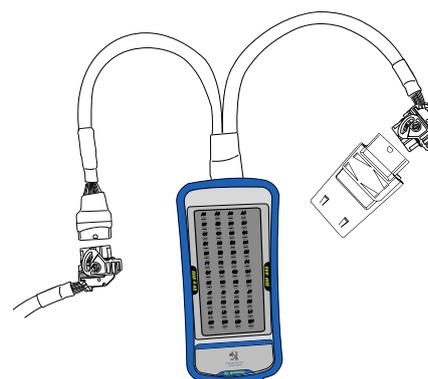
CONTRÔLE DES COMPOSANTS EN FONCTIONNEMENT

Conditions préliminaires :

La batterie du véhicule doit être correctement chargée.

Le bornier 48 voies doit être connecté sur le faisceau et sur le calculateur.

Avec le contact.



Moteur de frein à main : (Borne L1) (Borne M2)

Positionner la lampe témoin entre les bornes L1 et M2 du bornier de contrôle.

Le témoin s'allume lorsque le bouton de commande est actionné.

Si non contrôler :

Le bouton de commande. Voir chapitre Bouton de commande de frein à main : (Borne H2) page 24

Ponter de manière ponctuelle les bornes H2 et M4.

Le témoin s'allume et le moteur tourne.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le moteur et le calculateur.

Le moteur.

Moteur Antitilting : (Borne M1) (Borne M3)

Positionner la lampe témoin entre les bornes M1 et M3 du bornier de contrôle.

Le témoin s'allume lorsque le bouton de commande est actionné.

Si non contrôler :

Le bouton de commande. Voir chapitre Bouton basculeur Anti-tilting : (Borne F1) (Borne G1) page 24

Ponter de manière ponctuelle les bornes F1 et M4. (Serrage de la pince Anti-tilting)

Ponter de manière ponctuelle les bornes G1 et M4. (Desserrage de la pince Anti-tilting)

Le témoin s'allume et le moteur tourne.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le moteur et le calculateur.

Le moteur.

Témoin de frein à main : (Borne A4)

Ponter les bornes A4 et L4 du bornier de contrôle.

Le témoin s'allume.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le tableau de bord et le calculateur.

Le tableau de bord.



Témoin Antitilting : (Borne B4)

Ponter les bornes B4 et L4 du bornier de contrôle.

Le témoin s'allume.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le tableau de bord et le calculateur.

Le tableau de bord.

Buzzer de tableau de bord : (Borne A3)

Ponter les bornes A3 et L4 du bornier de contrôle.

Le buzzer fonctionne.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le tableau de bord et le calculateur.

Le tableau de bord.

Limiteur de régime moteur : (Borne E1)

Ponter les bornes E1 et L4 du bornier de contrôle.

Le régime moteur est limité.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le calculateur Anti-tilting et le calculateur d'injection.

Le calculateur d'injection.

Ponter les bornes E1 et M4 du bornier de contrôle.

Le régime moteur n'est pas limité.

Si non contrôler :

Le faisceau principal entre le calculateur Anti-tilting et le calculateur d'injection.

Le calculateur d'injection.







Réf. MA0039

Dans un souci constant d'amélioration Peugeot Scooters se réserve le droit de supprimer, modifier, ou ajouter toutes références citées.

DQ/APV Imprimé en E.U. 8/2013 (photos non contractuelles)



PEUGEOT
SCOOTERS