Índice Analítico

realização:



apoio:



Manual Eletrônico do Gol Power 1.0 8V e 16V

Apresentação:

Novo Motor EA1- 111 3

Sistemas Mecânicos

Novo Motor E 3

Bloco do motor 4

Sistema de acionamento da válvulas do motor (R 4

Arvore de manivelas 6

Sistema de aceleração eletrônica (E-GAS) 6

Estratégica básica de modulo de comando 7

Sensor do pedal do acelerador 7

Borboleta motorizada 7

Lâmpada de anomalias- (EPC) 8

Torques e seqüência de aperto 8

Substituição de correias dentadas 10

Sistema de arrefecimento 15

Sistema de alimentação de combustível e anti-e 18

Injeção Eletrônica

Componentes da Injeção- IAW 4LV - 16V e 8V 26

Pinagem do MC 27

Localização dos componentes da injeção 28

Apresentação dos componentes de injeção 30

Osciloscopio Digital 40

Recursos do scanner 44

Tabela de Código de falhas da injeção 47

Diagnósticos e manutenção

Diagnóstico de Falhas 50

Teste passo a passo 52

Item 01 - Modulo de Comando 53

Item 02- Sensor de oxigênio - (HEGO) 55

Item 03- Sensor de temperatura do liq. arrefim 58

Item 04 - Conjunto medidor de densidade - CMD 61

Item 05- Sensor de posição do acelerador - SPA 66

Item 06- Borboleta motorizada - ETC 69

Item 07 - Sensor de detonação - KS 73

Item 08- Sensor de posição do comando de valv 74

Item 09- Sensor de posição da arvore de maniv 76

Item 10- Eletroinjetores de combustível - INJ 78

Item 11- Sistema de alimentação de combustível 82

Item 12- Eletrovalvula de purga do canister - 85

Item 13- Bobina de ignição - DIS 88

Item 14- Interruptor do pedal de freio - IPF 91

Item 15- Interruptor do pedal de embreagem - C 93

Item 16- Sensor de velocidade - VSS 95

Tabela de valores ideais 98

Perguntas e Respostas 100

Ficha Técnicas

Ficha Técnica 106

Circuitos e Componentes Elétricos

Localização do Conector de diagnostico e MC 109

Localização dos fusíveis e relês 110

Caixa de Fusíveis 111

Caixa de relês 112

Circuitos dos componentes elétricos 113

Localização dos componentes elétricos 115

Chicotes elétricos 116

Dicas

Dicas para motor EA - 111 com E-Gas e gerais 119

Diagramas Elétricos

Diagramas elétricos IAW 4 LV 120



TECNOLOGIAS DO GOL POWER

A partir de 2001 os veículos Gol receberam uma nova motorização denominada EA111. Esse poderoso motor tem como principal novidade o sistema de acionamento das válvulas, por meio de balancins roletados, denominado RSH.

O sistema de injeção eletrônica que gerencia o motor é o Magneti Marelli IAW 4LV e o IAW 4SV. Estão presentes neste sistema, como componentes de destaque, um acelerador eletrônico (E-GAS) e uma lâmpada de anomalia (EPC) no painel de intrumentos.



Sistemas mecânicos

Motor EA 111

.

.





A primeira versão da geração do motor EA 111 foi lançada no Brasil pela Volkswagen em novembro de 1996, cuja proposta seria dispor de uma versão maleável de motores, passível de utilização em diversos modelos e que pudesse atender a drástica redução de emissões prevista para janeiro do ano seguinte, em substituição ao AE que equipava o então Gol 1000. Produzidos na unidade de São Carlos (SP), foram desenvolvidas as seguintes versões: 1.0 de 8 válvulas; 1.0 de 16 válvulas; 1.0 de 8 válvulas a álcool: 1.0 de 16 válvulas turbo: EA 111 1.6 do Golf; EA 111 de 16 válvulas Power da linha 2002; e o 1.0 litro do Gol Trend. Os três últimos marcam a nova fase da família EA 111. Possuem o eficiente mecanismo de acionamento das válvulas que utiliza rolamentos para minimização de atritos mecânicos e um sistema de gerenciamento eletrônico avançado, cujas

novidades são apresentadas por MECÂNICA 2000 nesta edição.

O projeto do novo motor do Gol também é resultado do sucesso tecnológico do motor 1.0 litro de 16V Turbo e das novas tecnologias desenvolvidas para o Golf 1.6 fabricado no Paraná. Foram estudadas e implementadas ações de melhorias das eficiências volumétrica, térmica e mecânica. A eficiência mecânica foi favorecida pelo conceito RSH.

Agora, o motor é oferecido com sistema E-GAS (drive-by-wire) que elimina a ligação mecânica entre o pedal do acelerador e o motor, sendo o primeiro da categoria a utilizar a filosofia "torque" de gerenciamento, já inaugurada pelo VW no Golf 1.6, e cujo software utiliza o torque solicitado pelo motorista, por meio do posicionamento do pedal do acelerador, como elemento central de controle do motor.

6

.....





Sistemas mecânicos

Bloco do motor

As dimensões básicas do motor 1.0 foram mantidas. Logo, os valores de diâmetro de cilindros e curso do êmbolo são os mesmos da geração anterior. Porém, alguns detalhes importantes foram incorporados ao projeto, pois, como o novo sistema de gerenciamento E-GAS permite trabalhar com razão de compressão mais elevada, foi adotada nova configuração de câmaras de combustão para melhor eficiência de queima. O bloco é feito em ferro fundido adicionado de um percentual definido de titânio, que com os reforços estruturais provenientes do bloco do motor 1.0 16V Turbo, proporciona, segundo o fabricante, elevada vida útil com baixo consumo de óleo. A liga de titânio para o bloco do motor foi unificada para todas as versões com a adocão de nervuras distribuídas por toda a estrutura do bloco, resultando também em um conjunto de peso reduzido. Graças ao desenho das câmaras de combustão, dos dutos de admissão, escape, cabeçote e também graças à utilização de câmaras de circulação de líquido de arrefecimento maiores, foi possível elevar a razão de compressão (10,8:1) sem precisar de um sistema específico de arrefecimento para os êmbolos. Jatos de lubrificante foram utilizados apenas nas versões 16 válvulas.

As bielas são forjadas em ferro fundido. Seu olhal maior é separado com base no princípio da fratura, ao invés do corte e usinagem convencionais. Neste novo processo, a biela é quebrada de forma controlada e suas partes são separadas. Com isto, a posterior união se dá de forma uniforme, com as granulações se encaixando perfeitamente, sem ressaltos ou deslocamentos, reduzindo o desgaste das bronzinas e a emissão de ruídos. Sua folga de trabalho no sentido axial é mantida graças a autocentralização proporcionada pelos êmbolos.





Biela "fraturada" - sua separação é feita através do princípio da fratura controlada, ao invés dos tradicionais processos.

Sistema de acionamento das válvulas do motor (RSH)

O fabricante denomina Tasse o tucho hidráulico convencional utilizado até a linha 2001 dos motores EA 111. O sistema com balancins apoiados em rolamentos recebeu a nomenclatura RSH, a partida da linha 2002.

O sistema RSH (do alemão Rollenschlepphebel, que significa balancins acionados através de roletes) reduz a resistência mecânica a ser vencida para o acionamento das válvulas e contribui para a redução das perdas mecânicas do motor, favorecendo o rendimento mecânico. A vantagem deste sistema é a menor perda de potência por atrito, uma vez que os cames da árvore comando das válvulas não mais são arrastados sobre os tuchos, mas deslizam sobre um rolamento. E no caso dos cabeçotes de 16 válvulas, os efeitos benéficos desta tecnologia são duplamente observados. O atrito do trem de válvulas não tem grande peso percentual na curva de plena carga, entretanto, para cargas baixas, passa a responder

por boa parcela das perdas de um motor de combustão interna. É aí que o sistema RSH apresenta seu maior beneficio, melhorando o consumo, principalmente em situações do trânsito urbano, cada vez mais carregado de longos períodos em marcha-lenta.

Outra vantagem dos novos cabeçotes é a melhor distribuição da massa, melhorando ainda mais a dissipação térmica. Como os alojamentos dos tuchos são menores do que aqueles do sistema convencional, foi possível a utilização de câmaras de circulação de líquido de arrefecimento maiores, permitindo elevar a razão de compressão, sem o tradicional recurso de um jato permanente de óleo lubrificante na parte interna das cabeças dos êmbolos (conforme já dito anteriormente, existente somente na versão 16 válvulas).

O cabeçote da versão RSH teve seus dutos de admissão reprojetados, de forma a manter um bom valor de swirl (movimento da mistura no

......



-0

-

.

.

Manual Eletrônico do Gol Power 1.0 8V e 16V

Sistemas mecânicos

interior dos cilindros ao redor do seu eixo) juntamente a uma reduzida restrição ao fluxo. Este cuidado é importante porque um bom projeto de dutos e válvulas de admissão é crucial para o adequado enchimento dos cilindros em alta rotação, situação em que qualquer restrição à passagem do ar prejudica enormemente a eficiência de enchimento dos cilindros. Naturalmente, de nada adianta dutos de baixa restrição, se o momento de abertura e fechamento das válvulas não for adequado. É aí que aparece uma das vantagens do sistema RSH. Diferentemente do sistema convencional (Tasse), as válvulas são acionadas pela árvore de comando, através de balancins roletados. Em função do maior número de variáveis geométricas existentes, consegue-se, com o sistema RSH, melhor curva de levante de válvulas com cames de pequenas dimensões, sem lançar mão do recurso do comando variável.

A tampa de válvulas é fundida em alumínio e já incorpora, usinada nela mesma, as capas dos mancais da árvore comando de válvulas.

Nos motores de 16 válvulas, a tampa de válvulas aloja as árvores de comando das válvulas, o que permite sua pré-montagem, juntamente com os retentores, as polias, abobina e sensor CMP. Não existem as capas de mancal dos comandos de válvulas e o elemento de vedação não é mais uma junta flexível, mas uma junta líquida.

O motor Power 16 válvulas utiliza duas correias dentadas: uma para o sincronismo entre a árvore de manivelas e o comando das válvulas de admissão e a outra, por trás, para o sincronismo entre ambas as árvores de comando das válvulas (ver item correias dentadas).



Balancim roletado, que compõem o novo sistema de acionamento das válvulas denominado RSH.



Nos moto	res a	nterior	es,	00	omando
acionava	dire	etamen	te	os	tuchos,
gerando					elevado
para aber	tura	das vál	vul	as.	

1	Rolete
2	Balancin
3	Elemento compensador hidráulico
4	Tucho



Agora, o comando de válvulas desliza sobre um rolete, reduzindo o atrito para acionamento.

6





Sistemas mecânicos

Árvore de manivelas

Todas as versões desta família de motores permitem uma medida standard e três medidas de retífica para a árvore de manivelas.

Cilindricidade do	munhão
Níveis de retifica	Dimensões (mm)
Standard (STD)	53,968 a 53,983
Primeira medida (0,25)	53,718 a 53,733
Segunda medida (0,50)	53,468 a 53,483
Terceira medida (0,75)	53,218 a 53,233

Cilindricidade	do moente
Níveis de retifica	Dimensões (mm)
Standard (STD)	41,965 a 41,980
Primeira medida (0,25)	41,465 a 41,480
Segunda medida (0,50)	41,465 a 41,480
Terceira medida (0,75)	Peça nova: 0,004



Variação máxima: Peça nova: 0,004 mm Limite de desgaste: 0,03 mm

Na parte inferior dos motores EA 111, a principal alteração foi a introdução de casquilhos com espessuras variáveis para melhorar o alinhamento da árvore de manivelas.

No lançamento da motorização AT, utilizava-se uma bomba de óleo acionada por corrente diretamente por uma coroa integrada à árvore de manivelas. Com o objetivo de unificar e dar maior confiabilidade ao sistema, sem necessidade de regulagem da carga da corrente de transmissão, foi introduzida na linha uma bomba de lóbulos de acionamento direto pela árvore de manivelas.

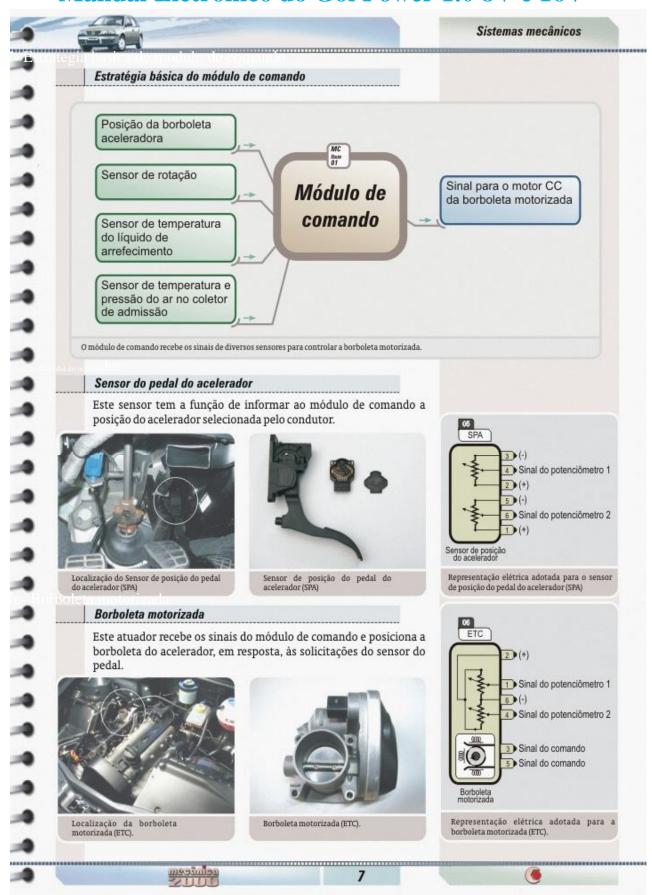
Sistema de aceleração eletrônica (E-GAS)

Outra inovação é o sistema de aceleração eletrônica. A Volkswagen chama esse sistema de E-GAS que é a abreviação em alemão para "acelerar eletronicamente". Na Mecânica 2000, foi adotado o termo ETC (Eletronic Throttle Control). Não é mais utilizado cabo do acelerador para acelerar. Ao pisar no acelerador, um sinal elétrico proveniente de um sensor de posição do pedal do acelerador (SPA), é enviado ao módulo de comando (MC). O MC interpreta esse sinal, assim como os sinais de temperatura da água (ECT), do ar, da pressão do coletor (CMD) e da rotação do motor (CKP), determinando o tempo de injeção e a nova posição da borboleta de aceleração. Um motor de corrente contínua atua em sua abertura. A vantagem desse sistema é a notável melhora na dirigibilidade do veículo, diminuindo os solavancos nas acelerações, retomadas e desacelerações. Outra característica é a redução das emissões de poluentes.



Borboleta motorizada (ETC).







Sistemas mecânicos Lâmpada de anomalias (EPC) Os sistemas de injeção eletrônica IAW 4LV e IAW 4SV estão dotados de um sistema de auto-diagnóstico do sistema de aceleração eletrônica. A interface do auto-diagnóstico com o usuário é a lâmpada EPC (controle eletrônico de potência) do painel de instrumentos. 70 A lâmpada EPC deve acender após ligar a chave de ignição e apagar em poucos segundos, indicando que o sistema fez o autodiagnóstico e que não existem falhas no sistema. Caso a lâmpada permaneça acessa, é indicativo de avaria no sistema do acelerador eletrônico. Localização da lâmpada EPC Algumas falhas que podem causar o acendimento da lâmpada - mau contato nos interruptores do pedal do acelerador, pedal do freio, pedal de embreagem. lâmpada de freio queimada. excesso de carbonização no corpo de borboleta motorizada. Torques e seguências de aperto Suporte do motor Torque Torque Suporte e coxim esquerdo do motor Suporte e coxim direito do motor Do bloco do motor 45 Nm Do bloco do motor 45 Nm Do coxim 40 Nm Do coxim 40 Nm 40 Nm 40 Nm Do coxim ao suporte dos agregados Do coxim ao suporte dos agregados Distribuição mecânica Itens Torque 20 Nm Tensor da correia dentada auxiliar (apenas 16V) 50 Nm Polia da correia dentada principal (apenas 16V) Tensor da correia dentada principal 20 Nm Engrenagem da árvore de manivelas 90 Nm+ 90° Engrenagem da árvore de comando das válvulas 20 Nm+ 90° Árvore de manivelas Torque Itens Capas dos mancais (Capa 1: Lado da polia) 65 Nm 20 Nm + 90° Parafuso de biela Torque Tampa do cabeçote Modelo 8V 6 Nm + 90° 10 Nm + 90° Modelo 16V 8







Sistemas mecânicos Correias Dentadas - Motor 16V Remoção das correias dentadas (auxiliar e principal) Remova a cobertura do motor. 02- Remova a cobertura das polias dentadas dos comandos de válvulas. 03- Remova a correia poly-V. 04- Remova a bomba da direcão hidráulica. F16V.1 Alinhamento do dente de referência 05- Remova o compressor do ar condicionado. da engrenagem da árvore de manivelas, com a marca 4V do flange da bomba de óleo. 06- Remova a polia do suporte da bomba de direção hidráulica e do compressor do A/C. 07- Remova o suporte da bomba de direção hidráulica e do compressor do A/C. 08- Solte o parafuso de fixação da polia da árvore de manivelas, retire a polia e recoloque o parafuso para segurar a engrenagem da árvore de manivelas. 09- Remova a cobertura inferior da correia dentada. 10- Alinhe o dente chanfrado da engrenagem da árvore de manivelas com a marca 4V do flange da bomba de óleo para colocar o cilindro 1 no ponto morto superior (fig. F16V.1). 11- Observar se os furos de imobilização das polias dentadas dos F16V.2 Alinhamento dos furos de imobilização comandos de válvulas estão coincidindo com os furos do das engrenagens dos comandos de válvulas cabeçote do motor. Se não estiverem coincidindo será com os furos do cabeçote do motor. necessário dar uma volta completa na árvore de manivelas (fig. 12- Imobilize-as com ajuda de pinos guias adequados. Eles podem ser feitos na sua própria oficina. Construa um pino com diâmetro de 8mm por 100mm de comprimento (fig. F16V.3). 13- Atravesse os pinos pelas polias, até penetrarem nos furos do 100mm cabeçote. 14- Solte o tensor da correia principal com uma chave Torx-Bit e remova a correia dentada principal, girando o tensor no sentido anti-horário. 15- Solte o parafuso do tensor da correia dentada auxiliar e remova a correia auxiliar, girando o tensor no sentido horário. F16V.3 Pinos guias para imobilizar as engrenagens dos comandos de valvulas. Instalação da correia dentada auxiliar 01- Para instalar a correia auxiliar distancie os êmbolos do ponto morto superior, evitando danos nas válvulas no momento do giro dos comandos. 02- As polias dentadas dos comandos de válvulas devem estar bloqueadas com o auxílio de pinos guias. 03- Instale a correia auxiliar. 04- Instale o tensor da correia auxiliar. 05- Tensione a correia auxiliar girando o tensor até que o braço

.......

indicador se alinhe com o indicador da base (fig. F16V. 4).

06- Aperte o parafuso do tensor com torque de 20 Nm.

F16V.4 Detalhe do tensor da correia auxiliar,

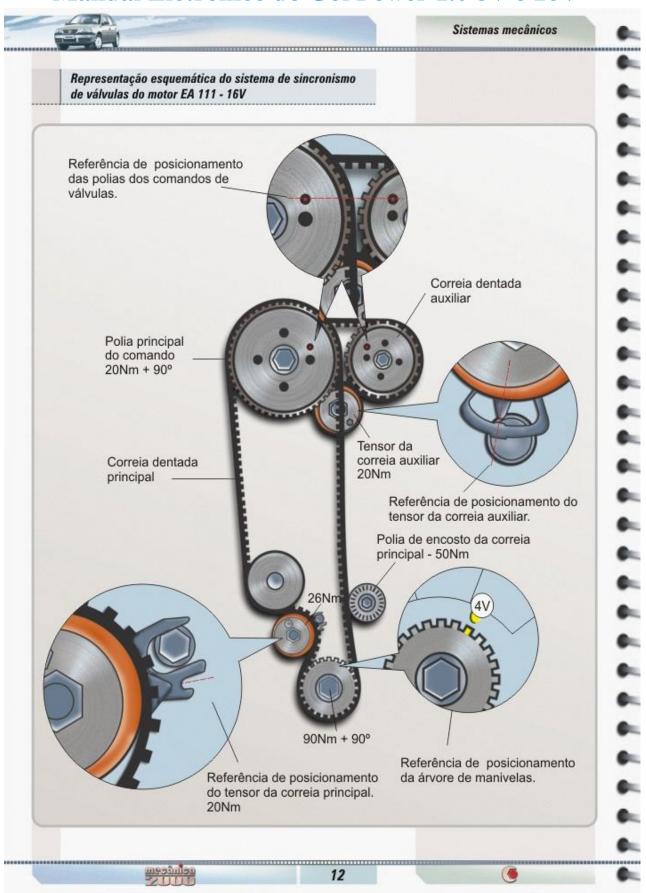
4

ressaltando a referência de tensionamento.



Sistemas mecânicos Instalação da correia dentada principal 01- Alinhe o dente chanfrado da engrenagem da árvore de manivelas com a marca 4V do flange da bomba de óleo para colocar o cilindro 1 no ponto morto superior (fig. F16V.5). 02- Instale a correia dentada principal começando pela bomba d'água e percorrendo os outros elementos no sentido antihorário (fig. F16V.6). 03- Instale a polia do comando da correia principal, aplicando um torque de aperto de 50 Nm. F16V.5 Alinhamento do dente de referência 04- Tensione-a girando o tensor no sentido horário até que o braço da engrenagem da árvore de manivelas, com indicador aponte para o centro da abertura da placa base (fig. a marca 4V do flange da bomba de óleo. F16V.7). 05- Aperte o parafuso do tensor com o torque de 20 Nm. 06- Remova os pinos guias das polias dentadas dos comandos de válvulas. 07- Dê duas voltas na árvore de manivelas parando o êmbolo do cilindro 1 no PMS. 08- Verifique as indicações do tensor e das polias dentadas do comando de válvulas. Se necessário faça um reajuste. 09- Instale a cobertura inferior de proteção da correia dentada. 10- Retire o parafuso da engrenagem da árvore de manivelas. 11- Instale a polia da árvore de manivelas com torque de aperto de 90 Nm + 90°. 12- Instale o suporte da bomba da direção hidráulica e do compressor do A/C. 13- Instale a bomba da direção hidráulica e o compressor do A/C. 14- Instale a cobertura superior de proteção da correia dentada. 15 - Instale a correia poly-V 16 - Instale a cobertura do motor. F16V.6. Posicionamento da correia dentada nos motores 16 válvulas. F16V.7. Detalhe do tensor da correia principal. ressaltando a referência de tensionamento (11

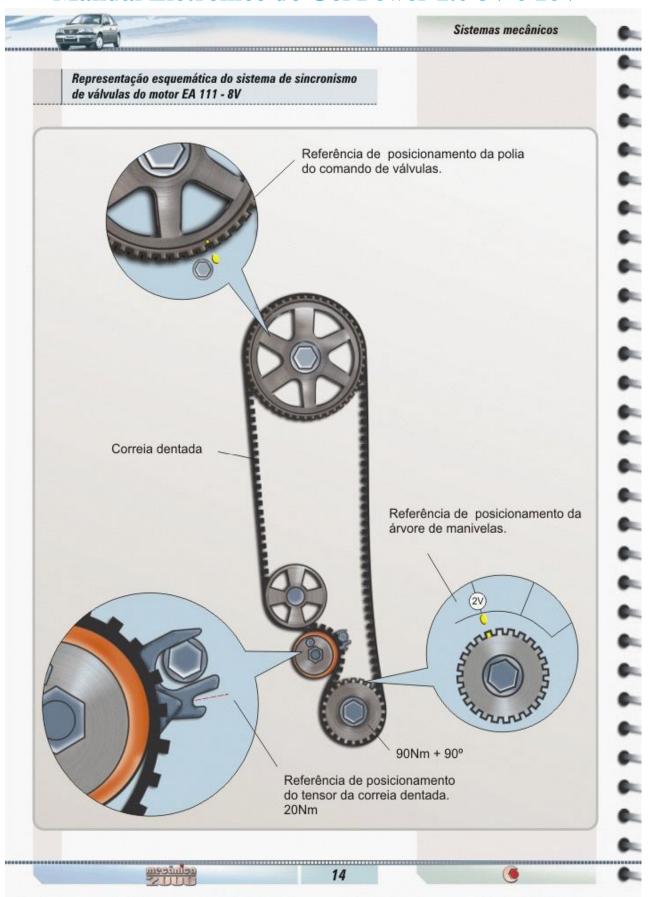




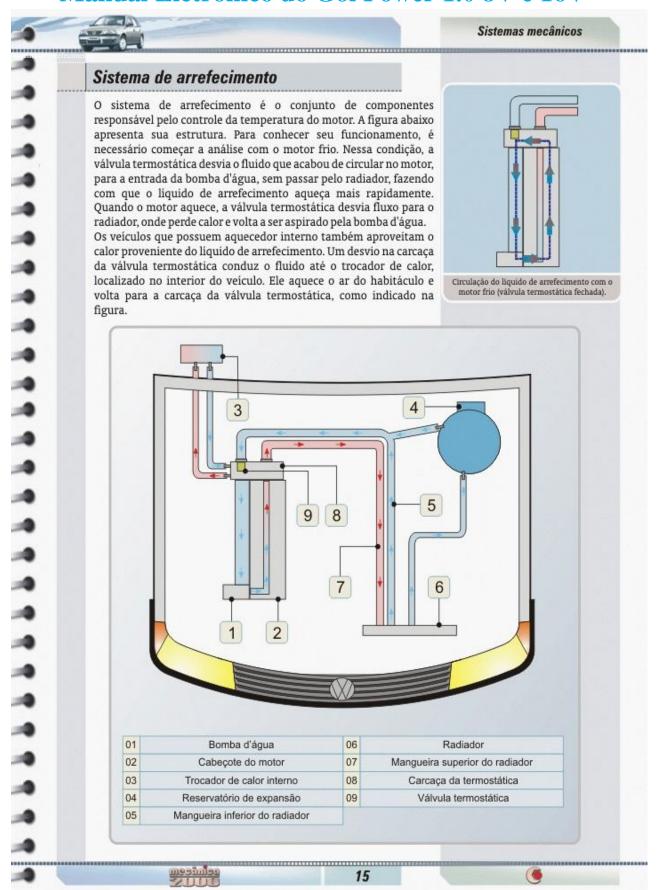


Sistemas mecânicos Correia Dentada - Motor 8V Remoção da correia dentada 01- Remova a cobertura da polia dentada do comando de válvulas. 02- Remova a correia poly-V. 03- Remova a bomba da direção hidráulica. 04- Remova o compressor do ar condicionado. 05- Remova a polia do suporte da bomba de direção hidráulica e do compressor do A/C. 06-Remova o suporte da bomba de direção hidráulica e do compressor do A/C. F8V.1 Alinhamento do comando de válvulas 07- Remova o tensor da correia poly-V. com o ressalto do bloco do motor. 08- Solte os parafusos de fixação da engrenagem da árvore de manivelas e remova-a. 09- Remova a cobertura inferior da correia dentada. 10- Solte o tensor e remova a correia dentada. Instalação da correia dentada 01-Posicione o comando de válvulas de forma que a marca em sua polia se alinhe com o ressalto do bloco do motor (fig. F8V.1). 02- Alinhe o dente chanfrado da engrenagem da árvore de manivelas com a marca 2V do flange da bomba de óleo para colocar o cilindro 1 no ponto morto superior (fig. F8V.1). 03-Instale a correia dentada. 04- Aperte o parafuso do tensor com a mão. F8V.2 Alinhamento do dente chanfrado da 05- Gire o tensor no sentido horário e faça o braço indicador engrenagem da árvore de manivelas com coincidir com a abertura da placa base. marca 2V do flange da bomba de óleo 06- Aperte o parafuso do tensor com torque de 20 Nm. 07-Dê duas voltas na árvore de manivelas, parando o êmbolo do cilindro 1 no PMS. 08-Verifique as indicações do tensor e da polia dentada do comando de válvulas. Se necessário faça um reajuste. 09- Instale a cobertura inferior de proteção da correia dentada. 10- Instale a polia da correia poly-V. 11-Instale o tensor da correia poly-V. 12-Instale o suporte da bomba da direção hidráulica e do compressor do A/C. 13-Instale a polia no suporte da bomba da direção hidráulica. 14-Instale a bomba da direção hidráulica e o compressor do A/C. F8V.3 Detalhe do tensor da correia principal, 15-Instale a cobertura superior de proteção da correia dentada. ressaltando a referência de tensionamento. 16- Instale a correia poly-V. 6 13

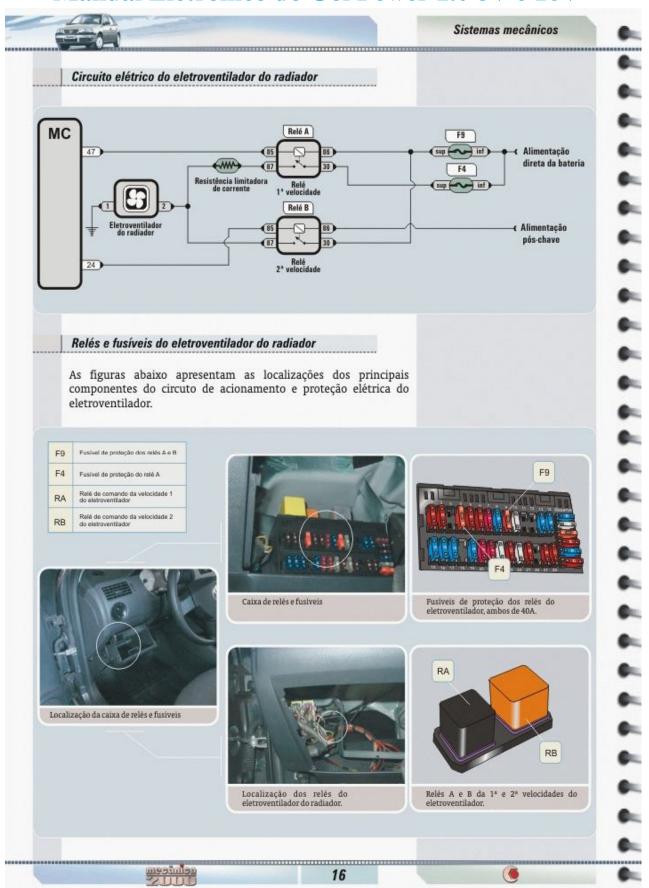












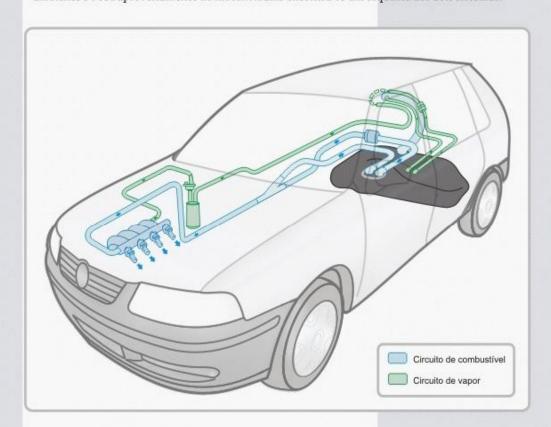


-		Sistemas mecânicos
	Teste da válvula termostática	
	Esquente a válvula termostática em um recipiente com água. Utilize um termômetro para acompanhar o aumento de temperatura. Observe o deslocamento da válvula: início da abertura do termoelemento: entre 84 a 89°C. final da abertura do termoelemento: entre 98 a 104°C. Não é possível observar a abertura completa da válvula, pois a água evapora antes da temperatura de fim de abertura. A temperatura de vaporização da água à pressão de 1 atmosfera é de 100°C. A abertura completa da válvula é alcançada a 104°C. Não é recomendado a utilização de outros fluidos para o teste.	Válvula termostática.
	Substituição do líquido de arrefecimento	
1	Os procedimentos devem ser realizados com o motor frio.	
,	Ligue o aquecimento interno e solte as mangueiras superior e inferior do radiador .	
	Drene o líquido de arrefecimento, aguardando o escoamento completo.	
	3. Após drená-lo, reinstale as mangueiras do radiador.	
	Abasteça com o novo líquido pelo reservatório de expansão, até a marca superior do campo graduado.	
)	Utilize o anticongelante G12 (cor vermelha), na proporção mínima de 40% e máxima de 60% em volume.	
	5. Feche o reservatório e desligue o aquecimento interno.	
	6. Ligue o motor e deixe-o funcionando à 2000 rpm durante 3 minutos.	
	7. Retorne ao regime de marcha lenta, e mantenha-o nesse regime até que o eletroventilador entre em funcionamento.	
	8. Desligue o motor e verifique o nível no reservatório de expansão.	
	9. Se necessário, adicione mais líquido.	



Sistema de alimentação de combustível e anti-evaporativo

O sistema de alimentação de combustível, denominado pela Mecânica 2000 por SAC, é o conjunto de componentes responsáveis pelo armazenamento e transporte de combustível até o interior do motor. No Gol Power, o sistema de alimentação é do tipo return-less, ou seja, sem o duto de retorno do tubo distribuidor. O combustível é recalcado do tanque por uma bomba submersa e tem sua pressão controlada por um regulador instalado na própria bomba. O sistema anti-evaporativo é o conjunto de componentes responsáveis pelo controle de emissões de hidrocarbonos (combustível vaporizado) ao ambiente e o seu aproveitamento no motor. Abaixo encontra-se um esquema dos dois sistemas.



Esquema de circulação de vapor e combustível

O circuito anti-evaporativo, como apresentado, tem a função de recuperar os vapores provenientes do tanque de combustível, no intuito de evitar que estes atinjam o ambiente e por conseguinte minimizar os efeitos poluentes na atmosfera. O combustível contido no tanque (06) evapora continuamente, devido à sua volatilidade. Os vapores formados fluem, devido ao seu baixo peso específico, para o reservatório de expansão (03). Nele são atenuadas eventuais oscilações de pressão. Os vapores de combustível atingem em seguida a válvula de retenção (02), que possui a função de impedir seu escoamento para a atmosfera quando da abertura do bocal de abastecimento. Um pequeno duto conduz os vapores até a válvula de gravidade (01). Ela bloqueia a linha de vapor caso a inclinação do veículo seja superior a 45°.

..........

Sistemas mecânicos





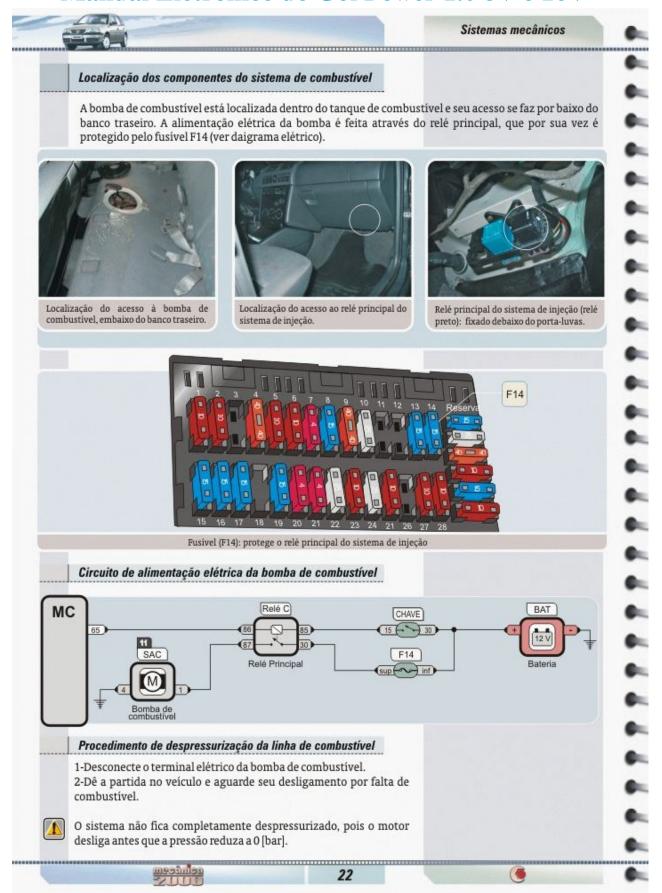




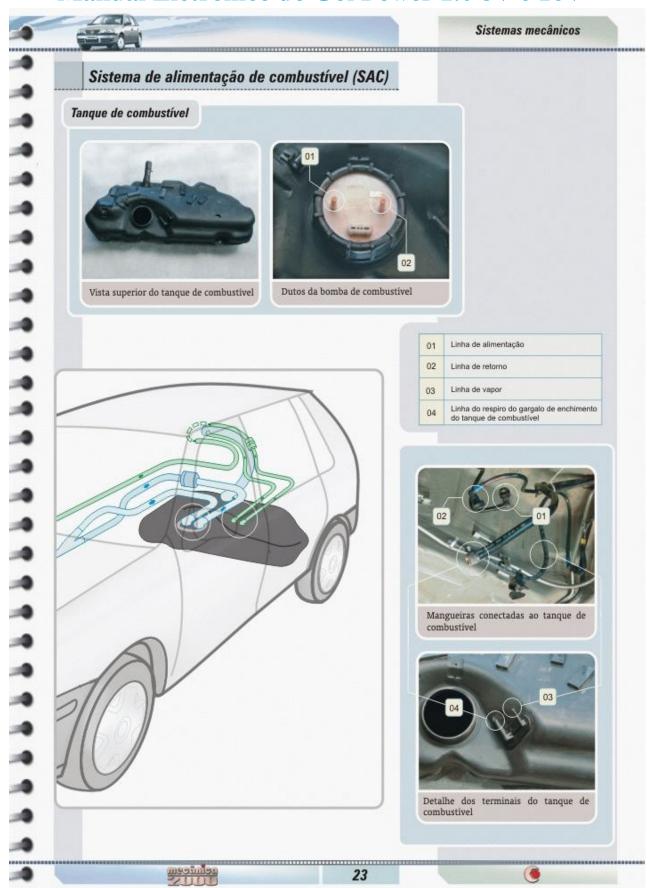




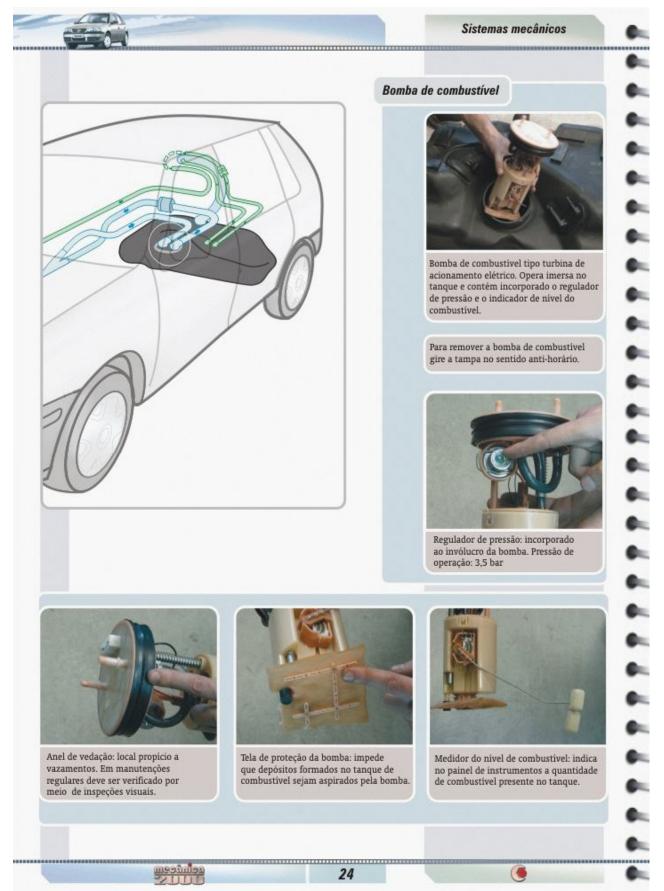


















15

la Injecao- IAW 4L

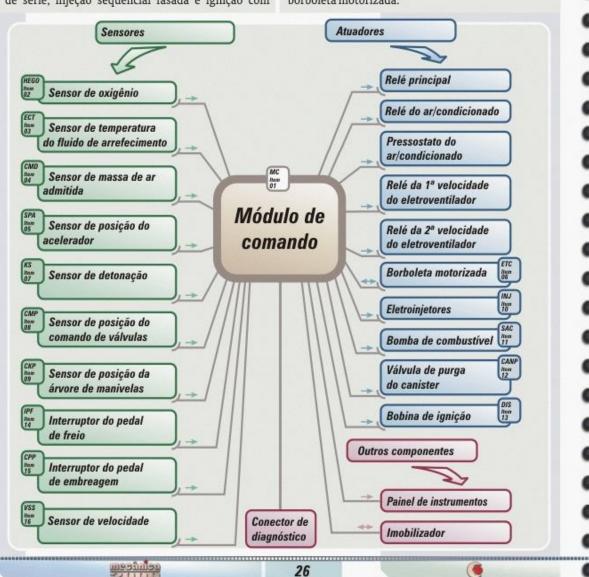
Manual Eletrônico do Gol Power 1.0 8V e 16V

Magneti Marelli IAW 4LV - 16V e 8V

A nova motorização, EA111, dos veículos Gol 1.0 (8 e 16 válvulas) a partir de 2001, que possui a tecnologia RSH (válvulas acionadas por balancins roletados) e acelerador eletrônico, exigiu da Magneti Marelli, o desenvolvimento de um módulo de comando (MC) com alto desempenho. O Gol 16 válvulas recebeu o módulo de comando IAW 4LV e o Gol 8 válvulas recebeu o IAW 4SV. A diferença entre os dois modelos de MC reside na programação do mapeamento da injeção e do avanço da centelha. No caso de substituições do MC fique atento para não instalar a central de um 8V em um veículo 16V ou vice-versa. Os sistemas de injeção eletrônica possuem imobilizador de série, injeção sequencial fasada e ignição com

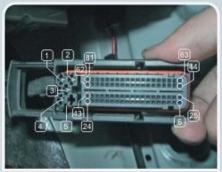
distribuição estática. A principal novidade eletrônica é o sistema E-GAS que significa acelerar eletronicamente. Os veículos não possuem mais cabo do acelerador, para isso existem dois potenciômetros solidários à posição do pedal que informam para o MC a intenção do motorista em relação à aceleração. O MC processa esta informação e alimenta um motor de corrente contínua responsável pela abertura da borboleta. A luz indicadora EPC no painel, indica avaria apenas no sistema E-GAS e está relacionada aos seguintes componentes: interruptores do pedal do freio e da embreagem, circuito elétrico da luz de freio, sensor de posição do pedal do acelerador e borboleta motorizada.

Injeção eletrônica





Pinagem do MC



Terminal elétrico A do MC.



Terminal elétrico B do MC.

Pino	Descrição	Itens
1	Aterramento do MC	MC
2	Aterramento do MC	MC
3	Alimentação direta do MC (fusível F13)	MC
4	Alimentação pós chave do MC	MC
24	Sinal para o relé da 2ª velocidade do ventilador	
33	Aterramento do sinal do potenciômetro 2 do pedal do acelerador	SPA
34	Sinal do potenciômetro 2 do pedal do acelerador	SPA
35	Sinal do potenciómetro 1 do pedal do acelerador	SPA
36	Aterramento do sinal do potenciômetro 1 do pedal do acelerador	SPA
37	Sinal de rotação para o painel de instrumentos	
39	Sinal do interruptor do pedal de embreagem	CPP
43	Comunicação do MC com o imobilizador	
47	Sinal para o relé da 1º velocidade do ventilador	
48	Lâmpada indicadora de anomalia EPC	
54	Sinal do sensor VSS	VSS
55	Sinal do interruptor do pedal de freio	IPF
56	Sinal do interruptor do pedal de freio	IPF
63	Aterramento da resistência de aquecimento do sensor HEGO	HEGO
64	Sinal para a CANP	CANP
65	Sinal para o Relé Principal	
68	Aterramento do sinal do sensor de oxigênio	HEGO
69	Sinal do sensor de oxigênio	HEGO
72	Tensão de alimentação do potenciômetro 2 do pedal do acelerador	SPA
73	Tensão de alimentação do potenciômetro 1 do pedal do acelerador	SPA
82	Sinal do sensor de posição da árvore de manivelas	CKP
83	Alimentação dos dois potenciômetros do ETC	ETC
84	Sinal do potenciômetro 2 do ETC	ETC
85	Sinal da temperatura do ar admitido	CMD
86	Sinal do sensor de posição do comando de válvulas	CMP
87	Alimentação do sensor de posição do comando de válvulas	CMP
88	Sinal para o injetor 3	INJ
89	Sinal para o injetor 4	INJ
91	Aterramento dos dois potenciômetros do ETC	ETC
92	Sinal do potenciômetro 1 do ETC	ETC
93	Sinal do sensor de temperatura do líquido de arrefecimento	ECT
96	Sinal para o injetor 1	INJ
97	Sinal para o injetor 2	INJ
98	Tensão de alimentação dos sensores CMP e CMD	CMP/CMD
99	Sinal do sensor KS	KS
102	Sinal para a bobina de ignição	DIS
103	Sinal para a bobina de ignição	DIS
106	Sinal do sensor KS	KS
108	Aterramento eletrônico do MC para os sensores	0110
109	Sinal da pressão do coletor de admissão	CMD
116	Acionamento do relé do A/C	ETC
117	Controle da borboleta de aceleração	ETC
118	Controle da borboleta de aceleração	ETC

Localização dos conectores

Injeção eletrônica



Localizado embaixo do carpete do lado do passageiro. Para remove-lo solte os parafusos da tampa plástica acima do porta-luvas.

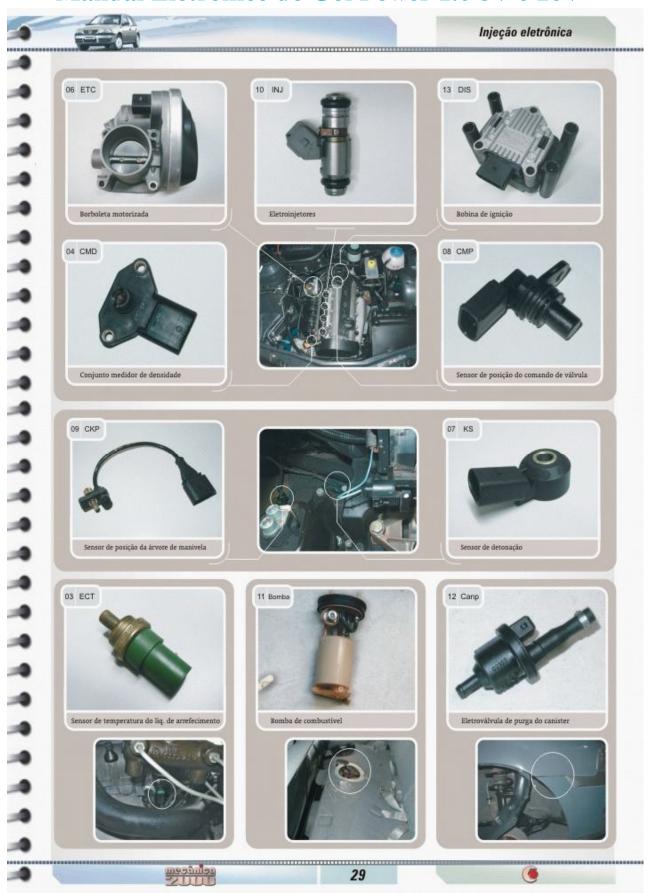


Acesso ao MC através da tampa plástica.













Apresentação dos componentes da injeção

01 Módulo de comando







Injeção eletrônica

Localização

O módulo de comando (MC) é uma central eletrônica digital, responsável por todo o gerenciamento dos sistemas de injeção e ignição do motor. Recebe e processa os sinais de todos os sensores, para que sua estratégia de funcionamento determine o momento e o tempo de abertura dos eletroinjetores, o instante e a freqüência de aterramento das bobinas de ignição, de forma a suprir as demandas do motor quanto à massa de combustível admitida e ao avanço de ignição, de acordo com as solicitações instantâneas impostas pelo condutor e pelas condições de operação. O MC também envia sinais continuamente à borboleta motorizada. É dotado de estratégias de emergência, que garantem a continuidade do funcionamento do motor, na eventualidade da perda de sinal de algum(s) sensor(es). Diferentemente de outros sistemas, a central eletrônica Magneti Marelli 4LV continua a gerenciar o motor mesmo quando da perda do sinal do sensor de rotação (CKP). Neste caso, o módulo de comando adota, como referência, a informação fornecida pelo sensor de posição do comando de válvulas (CMP) para o reconhecimento da rotação do motor e posição dos êmbolos, permitindo o controle da injeção de combustível e do avanço da ignição, no intuito de proporcionar funcionamento satisfatório ao veículo até que a falha seja reparada.

02 Sensor de oxigênio - HEGO - Heated Exaust Gas Oxigen



Sensor de oxigênio - HEGO



Localização

.





Injeção eletrônica

Também conhecido como "sonda lambda", trata-se na verdade de um sensor de oxigênio instalado no escapamento do veículo, capaz de identificar a concentração de oxigênio nos gases resultantes da combustão. Ele informa ao MC a porcentagem de oxigênio existente nos gases de descarga, para que controle as emissões de poluentes através da adequação da mistura ar/combustível, mantendo-a próxima do estequiométrico: lambda próximo de 1. Devido às reações ocorridas no motor, diferentes concentrações de oxigênio na descarga são observadas a todo momento. O princípio funcional do sensor de oxigênio foi descoberto pelo eletroquímico Walter Nernst há aproximadamente 100 anos. Um lado do elemento de medida do sensor fica localizado no fluxo de gases de escape do motor e o outro lado está exposto ao ar externo de referência. O sensor possui um corpo de cerâmica especial, cuja superfície é constituída de eletrodos de platina permeáveis a gás. O efeito da sonda baseia-se na porosidade do material cerâmico, permitindo uma difusão do oxigênio do ar (eletrólito fixo). Em altas temperaturas, a cerâmica torna-se condutora e, havendo variação no teor de oxigênio nos dois lados do eletrodo, é gerada uma tensão elétrica. O MC recebe esse sinal e opera em circuito fechado (closed loop), procurando corrigir continuamente a mistura. Para que o sensor esteja apto a operar em menor tempo após a partida a frio do motor, possui uma resistência interna para aquecimento rápido, comandada diretamente pelo MC. Durante a fase fria do motor e até que o sensor atinja a temperatura mínima de operação, o material cerâmico não é ativo. Os sinais gerados pela sonda nestas condições não são utilizados pelo MC. O mesmo ocorre nas condições de plena carga e aceleração rápida, em que a mistura deve permanecer rica. Também, em caso de falha no sinal enviado ao MC, assim como em temperaturas inferiores a aproximadamente 300 °C, a informação deste sensor é ignorada e o circuito trabalha em open loop.

03 Sensor de temperatura do líquido de arrefecimento - ECT Engine coolant temperature sensor



Sensor de temperatura ECT

-0

.



Localização

Até a introdução do E-GAS, o acionamento do eletroventilador era feito diretamente pelo interruptor térmico que, em geral, situava-se no cabeçote inferior do radiador. No sistema 4LV, o próprio sensor de temperatura fornece à unidade de comando a informação de temperatura do líquido de arrefecimento. Ela é usada pelo MC para o acionamento do eletroventilador. O MC comanda o massa eletrônico para acionamento do relé do sistema de arrefecimento que alimenta a linha do eletroventilador (ver diagrama elétrico). O sensor é composto por um resistor tipo NTC (coeficiente negativo de temperatura), no qual o aumento da temperatura do meio onde se encontra (líquido de arrefecimento do motor) causa a redução de sua resistência interna. Como o sensor recebe alimentação constante do módulo, a variação de sua resistência interna causa a alteração da tensão de resposta do sensor. A informação da temperatura do líquido de arrefecimento é utilizada pelo MC para o controle da razão ar/combustível, rotação de marcha lenta, e avanços de ignição para as condições de partida, fase de aquecimento e operação normal.

.....









~~~~~~

-

-

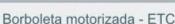
\*\*\*

Injeção eletrônica

A sigla SPA, adotada por Mecânica 2000, identifica o conjunto de suporte do pedal do acelerador, integrado a dois potenciômetros independentes, que informam ao MC a posição instantânea do pedal, para que reconheça a intenção do condutor e determine a atuação de abertura da borboleta. Possuem alimentação e aterramento independentes, com objetivo de tornar o conjunto menos vulnerável a falhas. Caso o sistema apresente falha em um dos potenciômetros, o sistema continuará funcionando por meio do sinal do sensor de pressão do coletor e do outro potenciômetro. No caso de falha nos dois potenciômetros, a estratégia de emergência determina a abertura constante de 18º da borboleta motorizada.

06 Borboleta motorizada - ETC







Localização

No sistema 4LV a borboleta do acelerador é movida por um motor elétrico de corrente contínua, alimentado com 12 volts. O MC controla seu posicionamento, através do envio de um sinal de tensão modulado por largura de pulso a uma freqüência fixa de 450 [Hz]. O conceito básico do drive-by-wire é a eliminação do cabo do acelerador como elemento convencional de acionamento da válvula borboleta. Os antigos motores EA-111 de 8 e 16 válvulas sem drive-by-wire já dispunham de um servomotor para o controle de marcha lenta, atuando diretamente na válvula borboleta do acelerador. Já os motores atuais, sem cabo de acelerador, estão equipados com novo corpo de borboleta, que permite o curso de trabalho do servomotor de 0º a 90º para movimentação angular de abertura da borboleta. O motor de corrente contínua é alimentado pelo MC com variação do período de acionamento através de ciclo de trabalho (DUTY CICLE). Para o fechamento da borboleta o atuador utiliza uma mola, o que permite, com o motor desacionado, recuar a borboleta de aceleração. Somente pela ação da mola a borboleta não irá fechar totalmente, ficando com uma abertura de aproximadamente 18º, o que possibilita uma passagem de ar de tal forma que a rotação fique acima dos valores de marcha lenta. Seu servomotor de corrente contínua é controlado diretamente pelo MC, e sua atuação realiza também as funções de dash-pot (amortecimento no fechamento da borboleta para redução de emissões de hidrocarbonetos) e de cut off (corte da injeção de combustível). Caso o MC reconheça o sinal de freio acionado por meio do interruptor do pedal de freio a duração do dash pot é mais curta para auxiliar a função de freio-motor. Se a intenção do condutor, ao retirar o pé do pedal do acelerador, for trocar de marcha, o MC reduz a rotação do motor ao receber o sinal do sensor de posição do pedal de embreagem e a eleva assim que o pedal retorna à sua posição de repouso.





Sensor de detonação - KS **Knock Sensor** 



Sensor de detonação - KS

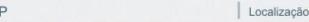


Localização

Instalado estrategicamente no bloco do motor, o sensor de detonação não possui alimentação elétrica. Consiste de um cristal piezoelétrico, capaz de captar as vibrações do bloco do motor, e transformá-las em tensão alternada, com freqüência e amplitude proporcionais à intensidade da vibração. A ocorrência de detonação no motor fará com que o sensor gere sinal de tensão alternada numa faixa de frequência e amplitude reconhecidas pelo MC. Uma vez assim identificada a existência de detonação, o módulo de comando atrasará, por medida de segurança, o ponto de ignição, independentemente do valor imediato de avanço de ignição encontrado no instante da detonação. Ainda que o MC identifique a intenção do condutor de requerer maior potência, por meio dos sinais de outros sensores (por exemplo, o sensor SPA indicando pedal do acelerador totalmente acionado), o avanço imediato da ignição será controlado, no intuito de preservar as boas condições do motor, em detrimento da potência, protegendo-se assim, o motor, dos conhecidos efeitos nocivos da detonação.

Sensor de Posição do Comando de Válvulas - CMP Camshaft Position







Instalado sobre o eixo de comando de válvulas de admissão, opera segundo o princípio do efeito Hall, enviando sinais de onda quadrada (digital) ao MC, para que este reconheça o cilindro que está na fase de admissão e, juntamente com o sinal do sensor CKP, execute a injeção de combustível na forma sequencial,

.........

666

.

-





-

.

.

-0

.

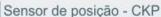
~~~~~~

Injeção eletrônica

isto é, a injeção de combustível acontece em seqüência para cada cilindro na fase de admissão. O sinal do sensor baseia-se no seguinte princípio: uma camada semicondutora percorrida por corrente elétrica, imersa num campo magnético normal (linhas de força perpendiculares à direção da corrente), gera nas suas extremidades, uma diferença de potencial, conhecida como tensão "HALL". Uma vez que a intensidade da corrente permaneça constante, a tensão gerada depende somente da intensidade do campo magnético; assim, é suficiente que a intensidade do campo varie periodicamente para obter um sinal elétrico modulado, cuja freqüência é proporcional à velocidade com a qual muda o campo magnético. Existem três dentes no comando de admissão que são responsáveis por variar o campo magnético. Neste sistema em especial, o sensor CMP tem ainda a função adicional de permitir ao MC o controle da injeção e ignição do motor caso não receba o sinal do sensor CKP. Neste caso, o sinal do sensor CMP será utilizado como referência também para o reconhecimento da rotação do motor. Em caso de falhas no próprio sensor CMP, haverá perda no controle exato do instante de injeção, porém, ainda assim a injeção de combustível se dará na forma seqüencial.

09 Sensor de posição da árvore de manivela - CKP
Crank-shaft Position







Localização

É um sensor do tipo Hall, com o princípio de funcionamento igual ao do sensor de posição do comando de válvulas (CMP). Através do deslocamento relativo dos dentes de uma roda dentada, 60 - 2 dentes, o sensor CKP é capaz de variar o sinal em forma de uma onda quadrada de amplitude 0 e 5 V. Após a passagem da ausência de dois dentes na roda dentada, o MC conta a passagem de 14 dentes e identifica aí o PMS dos cilindros 1 e 4, depois de mais 30 dentes (44º dente após os 2 dentes faltantes) o MC identifica o PMS dos cilindros 2 e 3, permitindo o cálculo do momento exato de ignição e injeção. O sensor é fixado no bloco do motor e posicionado de forma radial à roda dentada. O não funcionamento do sensor CKP é suprido, no sistema 4LV, pelo sinal do sensor CMP, de forma a possibilitar a continuidade do funcionamento do motor como estratégia de emergência.

10 Eletroinjetores de combustível - INJ

Controlados pelo MC, os eletroinjetores permitem a injeção de combustível no coletor de admissão sob a forma pulverizada. O eletroinjetor é uma válvula controlada eletronicamente, do tipo "ON-OFF", cujo solenóide é alimentado pelo relé principal e aterrado eletronicamente pelo MC. A quantidade de combustível injetada varia unicamente em função do tempo em que o eletroinjetor permanece aberto (tempo de injeção), uma vez que a pressão na linha de combustível é mantida constante no sistema 4LV. A freqüência de injeção e a largura do pulso aplicados no eletroinjetor são moduladas pelo MC, em função das condições de operação.

.....





Injeção eletrônica

A válvula de injeção ou eletroinjetor contém uma agulha sobre a qual é montado um induzido magnético que são conduzidos com precisão no corpo do eletroinjetor que contém um enrolamento e um guia para a agulha. Quando não há corrente no enrolamento, uma mola helicoidal pressiona a agulha sobre o assento de vedação do corpo do eletroinjetor, fechando a abertura de saída do combustível para o coletor de admissão do motor. Assim que o MC ativa a bobina indutora na carcaça do eletroinjetor, o induzido magnético com a agulha levanta-se de 60 a 100 microns (m), por onde o combustível sai sob pressão.



Eletroinjetores de combustível



Localização

A montagem dos eletroinjetores é realizada através de suporte especial, chamado tubo distribuidor de combustivel, e seus alojamentos neste suporte são feitos por meio de anéis de borracha (o'rings). É recomendado substituir os anéis sempre que os eletroinjetores forem retirados do tubo distribuidor, pois anéis danificados possibilitam vazamento de combustível. No sistema Magneti Marelli 4LV, que equipa o Gol Power, a injeção de combustível é feita na forma seqüencial, em que cada eletroinjetor é acionado individualmente segundo a ordem de ignição (1,3,4,2).

11 Sistema de alimentação de combustível - SAC



SAC



Localização

~~~~~~~

-0

-0

.

-0

.

\*\*\*\*

### Manual Eletrônico do Gol Power 1.0 8V e 16V



Injeção eletrônica

O principal componente do SAC é a bomba elétrica de combustível, que tem a função de recalcar (bombear) combustível do tanque até os eletroinjetores, fornecendo-o em quantidade suficiente para o funcionamento do motor, nos vários regimes solicitados pelo condutor.

Está alojada dentro do tanque e opera submersa no combustível. A bomba é alimentada pelo relé da principal, quando a chave de ignição é ligada e a linha 15 é energizada. Se não for dada a partida no motor, a bomba é desligada após 3 segundos, pois o MC reconhece que não foi dada a partida, por meio da ausência do sinal do sensor de rotações e por medida de segurança, desarma o relé principal. O sistema de alimentação de combustível é do tipo Return-less, ou seja, não possui linha de retorno. Após o filtro de combustível, existe uma derivação da linha de alimentação que está interligada ao regulador de pressão, também localizado no interior do tanque, alojado no próprio conjunto da bomba. A maior vantagem do Return-less é o fato de assegurar menor temperatura de trabalho da bomba, e menor possibilidade de vazamentos devido ao reduzido número de conexões do circuito de combustível. O regulador tem por finalidade manter a pressão na linha constante em 3,5 [bar]. A bomba apresenta, em sua extremidade, um pré-filtro, cuja função é filtrar o combustível antes da passagem pela bomba. Este deve ser substituído preventivamente nos prazos recomendados pelo fabricante e obrigatoriamente quando a bomba for substituída. O filtro de combustível está após a bomba elétrica e tem como função reter possíveis impurezas contidas no combustível. A retenção é realizada através do elemento papel existente em seu interior. A inobservância da freqüência dos prazos de troca e também a qualidade do combustível utilizado podem obstruir o filtro prematuramente, comprometendo o fluxo de combustível. Se isto ocorrer, a bomba passaria a trabalhar sobrecarregada, comprometendo a sua vida útil.

12 Válvula de purga do canister - CANP Canister Purge Solenoid



Válvula de purga do canister



Localização

A válvula de purga do canister tem a função de controlar o fluxo de vapor de combustível (purga) gerado no tanque, direcionando-o para o canister (filtro de carvão ativado), ou para o coletor de admissão, durante os vários regimes do motor, evitando a poluição atmosférica por hidrocarbonetos e contribuindo para a economia de combustível. É controlada pelo MC e quando aberta, permite a passagem do vapor de combustível proveniente do tanque para o coletor de admissão, para ser incorporado à mistura ar/combustível. Quando fechada, os vapores são direcionados para o canister, onde são absorvidos no filtro de carvão ativado.





Injeção eletrônica

13 Bobina de Ignição - DIS Distributorless ignition system







Localização

O módulo DIS é composto por duas bobinas de ignição, encapsuladas numa única peça e um módulo de potência, com apenas um conector elétrico. A função do módulo DIS é gerar a alta tensão necessária para a produção de centelha nas velas de ignição. O sistema de ignição é estático, portanto sem distribuidor. Uma bobina do módulo DIS alimenta simultaneamente as velas dos cilindros 2 e 3, e a outra bobina alimenta as velas dos cilindros 1 e 4, de forma semi-seqüencial. Como as centelhas nos cilindros gêmeos (1 e 4) e (2 e 3), são disparadas simultaneamente, haverá sempre o centelhamento no cilindro que estiver no tempo de combustão e ao mesmo tempo, também em outro que estiver no cruzamento de válvulas. Esta é a razão do nome "centelha perdida", também utilizado para identificar este sistema. Todos os controles de avanço, ângulo de permanência e o ponto inicial de ignição são efetuados pelo MC, através de parâmetros prédefinidos em sua memória e por meio de informações fornecidas pelos sensores, que possibilitam a ele determinar continuamente o ponto ótimo.

14 Interuptor do pedal de freio - IPF



Interuptor do pedal de freio



Localização

O sistema utiliza um interruptor para indicar os estados do pedal do freio: pedal acionado e pedal desacionado. O interruptor do pedal do freio possui duas saídas de sinais que estão sempre com sinais contrários, ou seja, quando uma saída acusa 12 [V] a outra acusa 0 [V] e vice-versa.

.....





~~~~~~

.

-

444

-0

-0

-

.

-

Injeção eletrônica

O interruptor possui duas alimentações: fusível F8 e pós-chave. Com essas informações, de freio aplicado ou não, o MC terá meios de inibir o acionamento de estratégias de dash pot e com isto criar uma condição de freio motor, quando a frenagem estiver sendo executada. O interruptor de freio também faz o acionamento das lâmpadas de freio monitoradas pela central.

15 Interuptor do pedal de embreagem -CPP





Interuptor do pedal de embreagem

Localização

Tem a função de indicar o acionamento do pedal de embreagem. O interruptor do pedal da embreagem é alimentado com 12 [V] através da chave de ignição. O MC utiliza a informação de pedal de embreagem acionado para controlar o Dash Pot, juntamente com as informações fornecidas pelos sensores CKP e VSS. O Dash-Pot é uma estratégia utilizada para reduzir a emissão de hidrocarbonetos, por meio da diminuição da velocidade de fechamento da borboleta motorizada.

16 Sensor de Velocidade - VSS Vehicle Speed Sensor





Sensor de Velocidade

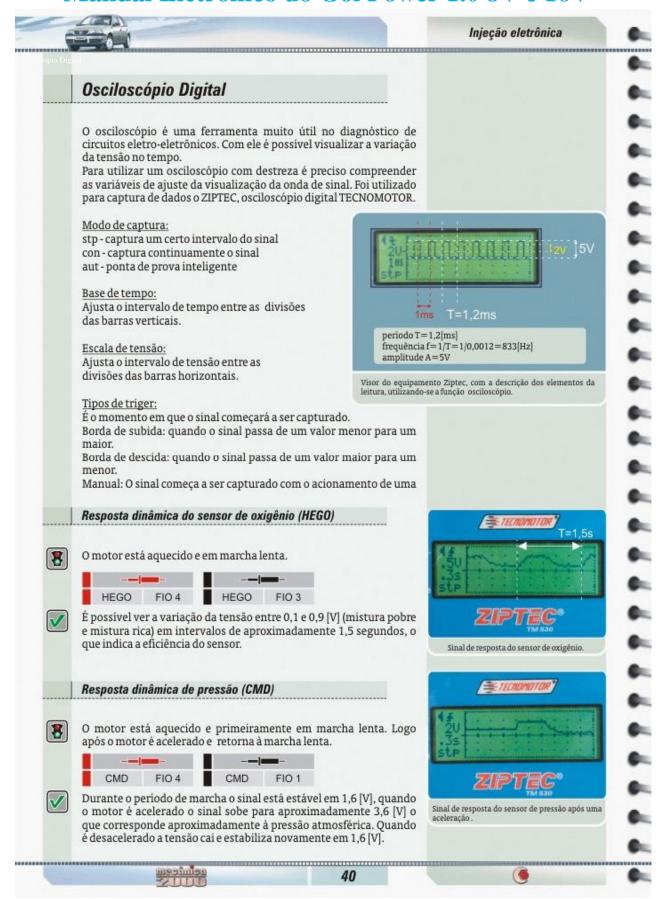
Localização

É um sensor que opera segundo o princípio do efeito HALL e informa, através da freqüência de pulsos elétricos enviados ao MC, a velocidade do veículo, numa relação de proporção direta. O sensor está localizado na saída do diferencial permitindo a leitura da real rotação transmitida às rodas e não necessitando, portanto, de cálculos de correção.

.....

6





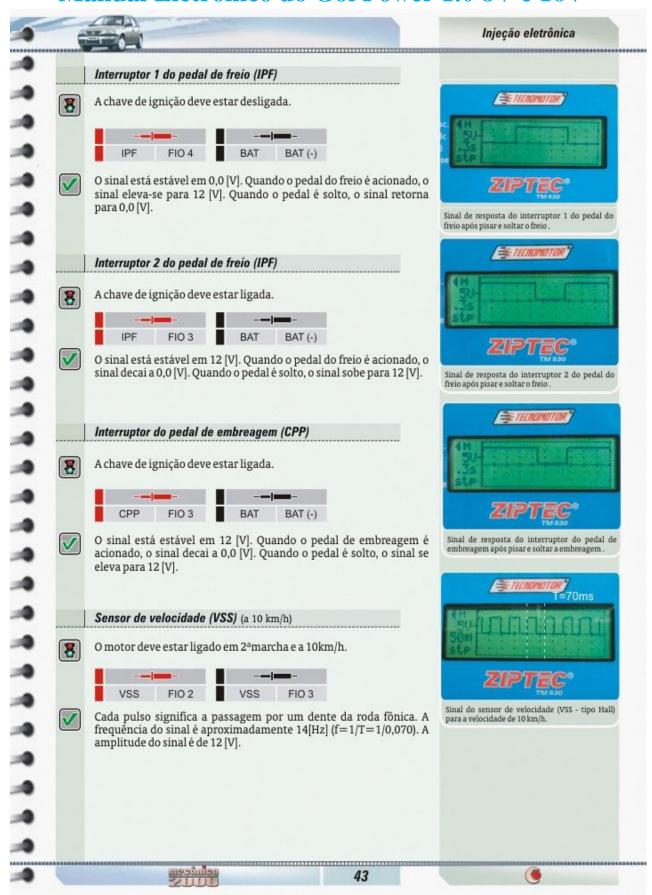
















Injeção eletrônica

Recursos do scanner

O scanner automotivo é um aparelho que permite uma comunicação direta com as centrais de comando existentes no veículo. Como os módulos de comando são responsáveis pelo gerenciamento de informações provenientes de sensores, atuadores ou simplesmente de chaveamentos de sistemas elétricos, eles disponibilizam estas informações através de um conector serial, onde as leituras dos parâmetros possibilitam a verificação da integridade dos sistemas.

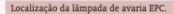
O RASTHER possibilita monitorar a injeção eletrônica, consultar e apagar a memória de avarias e codificar a unidade de comando, entre outras funções.

No monitoramento do sistema de injeção IAW 4LV é possível verificar os sinais dos sensores e atuadores, tais como: tensão do sensor de temperatura da água, posição do pedal de acelerador ou a posição da borboleta no corpo de borboleta.

Os veículos Gol Power, Gol City e Gol Highway são monitorados pelo sistema Magneti Marelli. Eles são equipados com motor EA-111 e possuem uma luz indicadora de EPC no painel de instrumentos.

"EPC" é uma abreviatura que signica: Eletronic Power Control, em português: regulagem eltrônica de potência do motor (acelador eletrônico). Se, com o motor em movimento, forem notadas falhas no sistema do acelerador eletrônico, o instrumento combinado acenderá a lâmpada EPC. Ao mesmo tempo, a avaria é registrada na memória de avarias do aparelho de comando do motor.

o tempo, a avaria e registrada na comando do motor.



Utilizando o scanner automotivo

- 1. Conecte o scanner automotivo RASTHER no conector de diagnóstico (ver figura 1.2).
- 2. Ligue a chave de ignição.
- Execute os procedimentos iniciais do scanner para identificação do veículo.
- 4. Selecione o sistema a ser monitorado:
 - Magneti Marelli IAW 4LV.

Recursos que o RASTHER oferece

Códigos de defeito: verificação dos defeitos armazenados na memória do módulo de comando.

Leituras: visualização de parâmetros do

sistema.

Análise gráfica: visualização de valores mínimos e máximos e variação

analógica de

medidas.



Identificacao da unidade de comando: possibilita a identificacao do codigo da unidade de comando.

Teste de atuadores: permite a realização de testes com o motor desligado ou em funcionamento.

Ajuste básico:

permite ajustar os valores básicos de referência do sistema.

Auto adaptação: permite adaptar a unidade de comando ou mesmo o corpo de borboleta.

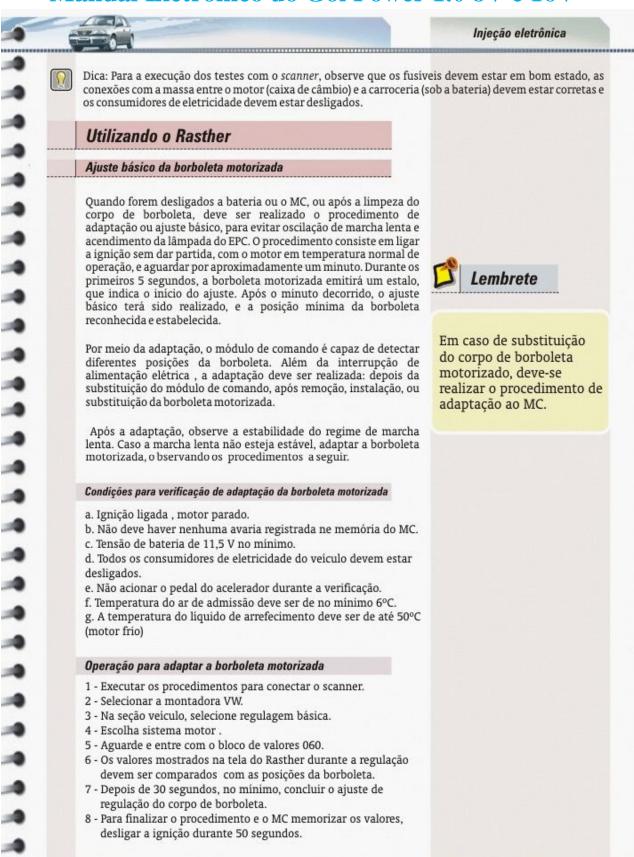


F.1.1. - Localização do conector de diagnósticos.



F.1.2. - Rasther conectado ao conector de diagnósticos.





.....

6



| 22 | A | | Injeção eletrônica |
|----|---|---|---|
| 3 | - 2- | | |
| | Dica: Se o scanner interromper o ajuste básico, descumprimento das condições de verificação corpo de borboleta, ou a fiação está defeituosa. de uma interrupção, é armazenada uma me Quando ligada a ignição novamente, o ajuste bá automaticamente. | de adaptação do
Lembre que depois
mória de avarias. | |
| | Procedimentos para codificar o módulo de comando | | |
| | Em caso de substituição do módulo de coman identificação pelo scanner, será indicado sempi dígitos, que deverá ser anotado, para a realizaç codificação do MC. | e um código de 4 | |
| | Operação para codificar o MC | | |
| | 1. Conectar o scanner, ligar a chave de ignição e se de injeção eletrônica IAW 4LV. 2. Selecionar o item "Teste", em seguida "Adapta E 3. Inserir a senha correspondente a esse MC com fica piscando em cima do dígito, a tecla DIR aun diminui, a tecla SIM fixa o dígito escolhido, e a tec dígito anterior. Após a correta seleção, confirmar o 4. Se o procedimento for efetuado com suce visualizar a identificação do MC e a codificação. visor a indicação "Erro de comunicação", "Função "Não realizável no momento", significa que autorizado foi inserido ou as condições para visemelhantes à adaptação do corpo de borb verificadas. Dica 1: O módulo de comando do sistema não uti inserida e mostrada no visor antes que se desligue vez. Dica 2: Uma codificação incorreta pode comportamento de marcha, consumo de cor emissão de poluentes elevada, avarias inexiste memória de avarias. Certas funções ficam indisplambda, ativação da eletroválvula do canister, etc.) | CU". 4 digitos. O cursor nenta e a tecla ESC la NÃO volta para o coma tecla SIM. esso será possivel Quando surgir no o desconhecida" ou um código não erificação, que são oleta, não foram lizará a codificação e a ignição uma causar falhas no nobustível elevado, entes gravadas na oníveis (regulagem | Em caso de substituição do módulo de comando, deverá ser realizado o procedimento de sua codificação. |
| | Código de falhas - Injeção eletrônica IAW 4LV | | |
| | A tabela de código de falhas está classificada pelos códigos SAE, que se encontram com a mensagem do scanner e a sua descrição. Quando os componentes defeituosos forem indicados, verifique primeiramente os chicotes e as conexões desses componentes, assim como os chicotes da massa ao sistema, segundo o diagrama elétrico. Troque o componente somente se não encontrar falhas no sistema elétrico. | | |
| | meaunijan | | |
| | 2711116 | 46 | (9) |



| Código
282
515
524 | Mensagem Rasther | Descrição | |
|--|-------------------------------------|--|--|
| 515 | | Dooriigao | |
| | atuador val.borb | Atuador da válvula borboleta | |
| E04 | sensor hall | Gerador hall | |
| V 70 (70 (70 (70 (70 (70 (70 (70 (70 (70 | sens.detonacao 1 | Sensor de detonação 1 | |
| 540 | sens.detonacao 2 | Sensor de detonação 2 | |
| 528 | sensor altitude | Sensor de altitude | |
| 532
543 | tensao aliment.
rot.max.ultrapas | Tensão de alimentação Rotação máxima ultrapassada | |
| 544 | prs.sobr > max. | Pressão de sobrealimentação maior que a máxima | |
| 557 | int.prs.dir.hidr | Interruptor de pressão para direção hidráulica | |
| 561 | adapt.da mistura | Adaptação da mistura | |
| 575 | sensor maf | Pressão do coletor de admissão | |
| 577 | det1 lim.reg.ult | Regulação de detonação 1 limite de regulação ultrapassado | |
| 578 | det2 lim.reg.ult | Regulação de detonação 2 limite de regulação ultrapassado | |
| 579 | det3 lim.reg.ult | Regulação de detonação 3 limite de regulação ultrapassado | |
| 580 | det4 lim.reg.ult | Regulação de detonação 4 limite de regulação ultrapassado | |
| 668 | tens.borne 30 gd | Sinal de tensão de bordo borne 30 demasiado grande | |
| 670 | sens.at.val.borb | Sensor do atuador da válvula da borboleta | |
| 671 | int.sis.reg.vel. | Interruptor do sistema regulação da velocidade | |
| 741 | sensor ped.freio | Vigilância pedal de freio | |
| 1120 | ajus.comando val | Ajuste do comando de válvulas | |
| 1165 | unid.com.val.bor | Unidade de comando da válvulas da borboleta | |
| 1177 | apar.com.defeit. | Aparelho de comando do motor | |
| 1182
1247 | adapt.altitude
valvula canister | Adaptação de altitude
Canister | |
| 1247 | | | |
| 1250 | injetor 1
injetor 2 | Injetor 1
Injetor 2 | |
| 1251 | injetor 3 | Injetor 3 | |
| 1252 | injetor 4 | Injetor 4 | |
| 1259 | rele bomba comb. | Relé da bomba de combustível | |
| 1262 | lim.prs.sobreal. | Válvula magnética de limitação da pressão de sobrealimentação | |
| 1314 | apar.com.defeit. | Aparelho de comando defeituoso | |
| 16486 | med.de massa ar | Medidor de massa de ar | |
| 16487 | med.de massa ar | Medidor de massa de ar | |
| 16496 | sensor temp. ar | Sensor de temperatura do ar aspirado | |
| 16497 | sensor temp. ar | Sensor de temperatura do ar aspirado | |
| 16500 | sensor temp.agua | Sensor de temperatura do líquido refrigerante | |
| 16501 | sensor temp.agua | Sensor de temperatura do líquido refrigerante | |
| 16502 | sensor temp.agua | Sensor de temperatura do líquido refrigerante | |
| 16504
16505 | potenc.val.borb. | Potenciômetro da válvula da borboleta
Potenciômetro da válvula da borboleta | |
| 16505 | potenc.val.borb. | Potenciômetro da valvula da borboleta Potenciômetro da valvula da borboleta | |
| 16507 | potenc.val.borb. | Potenciômetro da valvula da borboleta | |
| 16509 | temp.ag.baixa | Temperatura de líquido refrigerante para a regulação lambda não alcançad | |
| 16514 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16515 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16516 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16517 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16518 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16519 | annda larek de | Sonda lambda | |
| 16519
16521 | sonda lambda | Conda lambda | |



| | 0 | Injeção eletrôn | ica |
|----------------|--|--|---|
| | And the same of th | | *************************************** |
| | Gol P | OWER - IAW 4LV - Tabela de Códigos de falhas | |
| ódigo | Mensagem Rasther | Descrição | 120 |
| 16524 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16525 | sonda lambda | Sonda lambda | |
| 16555 | sist.combustivel | Sistema de medição de combustível | |
| 16556 | sist.combustivel | Sistema de medição de combustível | |
| 16684 | comb.inter.detec | Combustão intermitente detectada | |
| 16685 | cil1.com.int.det | Cilindro 1, combustão intermitente detectada | |
| 16686 | cil2.com.int.det | Cilindro 2, combustão intermitente detectada | |
| 16687 | cil3.com.int.det
cil4.com.int.det | Cilindro 3, combustão intermitente detectada
Cilindro 4, combustão intermitente detectada | |
| 16688
16705 | sensor rotação | Sensor de rotações | |
| 16706 | sensor rotacao | Sensor de rotações | |
| 16711 | sens.detonacao 1 | Sensor de detonação 1 | |
| 16712 | | Sensor de detonação1 - sinal muito alto | |
| 16716 | sens.detonacao 2 | Sensor de detonação 2 | |
| 16717 | sens.detonacao 2 | Sensor de detonação2 - sinal muito alto | |
| 16725 | sen.pos.veio exc | Transmissor do sensor de posição do veio de excêntricos | |
| 16795 | sistema ar sec. | Sistema de ar secundário | |
| 16806 | rendimen.catalis | Catalizador principal, rendimento insuficiente | |
| 16824 | sis.vent.depos | Sistema de ventilação do depósito | |
| 16826 | valvula canister | Válvula do canister - detectada fuga pequena | |
| 16839 | valvula canister | Válvula do canister - detectada fuga grande | |
| 16885 | valvula canister | Sinal de velocidade do veículo | |
| 16890
16891 | regulador ml
regulador ml | Regulador de marcha-lenta
Regulador de marcha-lenta | |
| 16894 | interruptor ml | Interruptor de marcha-lenta**** | |
| 16989 | apar.com.defeit. | Aparelho de comando defeituoso | |
| 17535 | adapt.da mistura | Adaptacao de mistura | |
| 17536 | adapt.da mistura | Adaptacao de mistura | |
| 17584 | corr.lamb.errada | Correção lambda além do limite de regulação do catalisador | |
| 17587 | sonda lambda | Correção lambda depois do catalisador limite de regulação alcança | ado |
| 17621 | 200 - Carlotta - Carlo | Injetor 1 | |
| 17622 | injetor 2 | Injetor 2 | |
| 17623 | injetor 3 | Injetor 3 | |
| 17624 | injetor 4 | Injetor 4 | |
| 17633 | injetor 1 | Injetor 1 | |
| 17634
17635 | injetor 2
injetor 3 | Injetor 2
Injetor 3 | |
| 17636 | injetor 4 | Injetor 4 | |
| 17645 | injetor 1 | Injetor 1 | |
| 17646 | injetor 2 | Injetor 2 | |
| 17647 | injetor 3 | Injetor 3 | |
| 17648 | injetor 4 | Injetor 4 | |
| 17708 | comb.inter.detec | Combustão intermitente detectada | |
| 17733 | detonacao cil. 1 | Regulagem de detonação no cilindro 1 | |
| 17734 | detonacao cil. 2 | Regulagem de detonação no cilindro 2 | |
| 17735 | detonacao cil. 3 | Regulagem de detonação no cilindro 3 | |
| 17736 | detonacao cil. 4 | Regulagem de detonação no cilindro 4 | |
| 17818
17828 | val.canister
val.ins.ar sec. | Válvula de insuffação de as secundário | |
| 17828 | val.ins.ar sec.
val.ins.ar sec. | Válvula de insuflação de ar secundário
Válvula de insuflação de ar secundário | |
| 17830 | val.ins.ar sec. | Válvula de insufiação de ar secundario Válvula de insufiação de ar secundário | |
| 17833 | val.canister | Válvula de insuliação de ai securidano
Válvula de ventilação do depósito | |
| 17834 | val.canister | Válvula de vertilação do depósito | |
| 17858 | sistema ar sec. | Sistema de ar secundário | |
| | | | |
| | | | |



| | -0-1 | Injeção eletrônica |
|--------------|------------------|--|
| | | |
| | Gol P | OWER - IAW 4LV - Tabela de Códigos de falhas |
| Código | Mensagem Rasther | Descrição |
| 17859 | sistema ar sec. | Sistema de ar secundário |
| 17860 | sistema ar sec. | Sistema de ar secundário |
| 17879 | valvula canister | Válvula do canister - curto circuito a positivo |
| 17880 | valvula canister | Válvula do canister - curto circuito a massa |
| 17881 | valvula canister | Válvula do canister - curto circuito interrompido |
| 7883 | valvula canister | Válvula do canister - funcionamento incorreto/sem sinal |
| 7884 | valvula canister | Válvula do canister - funcionamento incorreto/depressão insuficiente |
| 7885 | valvula canister | Válvula do canister - funcionamento incorreto |
| 7908 | rele da bomba | Relé da bomba de combustível |
| 7910 | rele da bomba | Rele da bomba de combustível |
| 7913 | interruptor ml | Interruptor de marcha-lenta |
| 7914 | interruptor ml | Interruptor de marcha-lenta |
| 7915 | sis.marcha lenta | Valor adaptativo do sistema de marcha-lenta |
| 7920 | sis.marcha lenta | Válvula de comutação do coletor de admissão |
| 7923 | sis.marcha lenta | Válvula de comutação do coletor de admissão |
| 7924 | sis.marcha lenta | Válvula de comutação do coletor de admissão |
| 7934 | ajust.com.valv. | Ajuste do comando de válvulas |
| 7935 | ajust.com.valv. | Ajuste do comando de válvulas |
| 7936 | ajust.com.valv. | Ajuste do comando de válvulas |
| 7951 | trans.ang.borb. | Transmissor angular do comando da válvula borboleta |
| 7952 | trans.ang.borb. | Transmissor angular do comando da válvula borboleta |
| 7953 | com.valv.borbol. | Comando da válvula da borboleta |
| 7966 | com.valv.borbol. | Comando da válvula da borboleta |
| 7967 | unid.com.val.bor | Unidade de comando da válvula da borboleta |
| 7973 | unid.com.val.bor | Unidade de comando da válvula da borboleta |
| 7978 | apr.com.motr.blq | Aparelho de comando do motor bloqueado |
| 7988 | com.valv.borbol. | Comando da válvula da borboleta |
| 7990 | lim.adp.ml alcnd | Limite de adaptação da marcha em vazio alcançado |
| 8010 | aliment. linha | Alimentação da linha 30 |
| 8020 | mtr.cod.errada | Aparelho de comando do motor com codificação errada |
| 8034 | bus dados prop. | Bus de dados propulsão |
| 8057 | bus dados prop. | Bus de dados propulsão |
| 8089
8259 | prog.ap.com.nok | Programação dos aparelhos de comando não terminada
Bus de dados propulsão |
| 0209 | bus dados prop. | bus de dados propulsão |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |
| | | |





Manutenção e diagnósticos

Diagnóstico de falhas

O diagnóstico de avarias compreende talvez a principal peculiaridade que qualifica o bom profissional. Em se tratando de injeção eletrônica, a identificação das falhas é mais complexa do que sua reparação, pois os componentes danificados são de fácil substituição. Portanto, não é necessário demasiado esforço para execução dos serviços de manutenção, mas sim para a escolha do caminho correto até o diagnóstico final, poupando tempo, custo e trabalho. Embora o conhecimento e a familiarização com o sistema de injeção eletrônica do veículo sejam fundamentais, muitas vezes não são, por si só, suficientes para a execução de diagnósticos. A prudência e a perspicácia são aditivos funcionais que o auxiliarão em suas tarefas. Lembre-se que cautela não é sinal de inexperiência, e que a sinceridade para com o produto sempre estará sujeita à prova. Existem os que acreditam que o simples fato de possuir equipamentos de diagnose é suficiente para a qualificação do mecânico para o trabalho com injeção eletrônica, mas lembramos que a manutenção automotiva (e de seus sistema eletrônicos) não pode ser tão simplória, de tal sorte que nunca, em outros tempos, as capacidades de análise, interpretação de resultados, e tomada de decisões do ser humano foram tão requisitadas quanto agora.

Exploremos juntos os problemas que nos unem, em vez de abater-nos perante os desafios impostos pelo nosso ofício. Unamo-nos para conhecer os segredos da manutenção dos novos sistemas, erradiquemos os medos do desconhecido. Façamos do novo fórum de discussões de MECÂNICA 2000 (www.cdtm.com.br) nossa ponte de cooperação.

O padrão de testes MECÂNICA 2000 envolve metodologias criteriosas, desenvolvidas com base em testes práticos feitos no veículo, e não somente em literaturas oriundas do fabricante. O diagrama elétrico original é conferido no veículo e eventuais incorreções são revistas. A nomenclatura dos componentes, sensores e atuadores, também é apresentada segundo o padrão MECÂNICA 2000, visando a familiarização do reparador com o sistema e a rápida identificação quando descritos nos testes. A nomenclatura adotada pelo CDTM, bem como a sequência de pinagem dos terminais, tem por objetivo evitar que eventuais variações de nomenclatura entre os diversos sistemas apresentados possam confundir o reparador. Portanto, caso o leitor deseje consultar a informação de serviço do fabricante, deve lembrar que o padrão adotado não descaracteriza a legitimidade. Apenas as similaridades são apresentadas de forma mais familiar.

Apesar de todos os resultados dos testes sugeridos terem sido obtidos no próprio produto de mercado, não inutilize indevidamente os componentes caso seus valores apresentem-se ligeiramente fora da faixa atestada por MECÂNICA 2000. Lembre-se que diversos fatores afetam a exatidão dos valores verificados, tais como temperatura ambiente, acuidade dos equipamentos de teste, resolução das leituras e pequenas diferenças inerentes até mesmo a produtos saídos de uma mesma linha de produção. Compete exclusivamente ao profissional da reparação automotiva o julgamento e a decisão quanto à substituição de componentes, bem como o diagnóstico final do produto que lhe foi confiado e está em suas mãos. Quando necessários, os testes de continuidade e curto-circuito em chicotes elétricos são omitidos, uma vez que se tratam das mesmas operações para quaisquer chicotes. Ademais, é desejável que o reparador, nas atribuições de sua qualificação, possua conhecimentos básicos de circuitos elétricos.

(

| - | | | Manutenção e diagnósticos |
|----------------|---|---|--|
| | Grupo 1 0 motor não funciona. | | |
| | Anti-furto: O Gol é dotado de disposit | rimente uma chave reserv | e não for reconhecida pelo MC, este não
va. Ao persistir o problema, procure o |
| | | telhador de teste na bobina | a e dê partida no motor. A bobina está |
| | | | P), a DIS, o MC e o Anti-furto estão |
| L _X | Não, a bobina não está centelhando. | Verifique os seguintes iten: | s listados abaixo: |
| | | | troinjetores juntamente com ausência
na combinada nos sensores CKP e CMP. |
| | | alta de centelha, impedind | o o motor de entrar em funcionamento. |
| I | de válvulas (CKP + CMP) : se houver
bobina. Por isto, teste tanto o CKP q | , o MC não aciona dois con
uanto o CMP. Se apenas ur | Talha no sensor de posição co comando
nponentes vitais: os eletroinjetores e a
n destes sensores estiver danificado, é
não funcionamento do motor. Prossiga |
| | Falha do sistema de alimentação de | | o ocorre, a alimentação de combustível
r queimada, por exemplo, o motor não |
| | | funcionamento do moto | ca dos eletroinjetores e da bomba de
or. Verifique sua correta alimentação, |
| \$ | Falha do MC: Alimentações e aterram verificar sua condição para funcionar. | | omprometidos. Faça o teste do MC para |
| 1, | Grupo 2 0 motor funciona com fa | alhas visíveis. | |
| | Verifique os itens abaixo nos casos o
perda de potência. | em que o motor funciona | apresentando falhas, alto consumo ou |
| °C
BAR | sistema. Em casos de descalibração | do conjunto medidor de d | râmetros com os quais o MC controla o
lensidade, o motor apresenta falhas em
es constantes, são também observadas |
| | | o do motor irregular, ou o | e emergência, ignorando a real posição
motor não responde aos comandos do |
| | Falhas intermitentes no sistema dalimentação de combustível, ocasiona | | oustível (SAC): afetam diretamente a
lar. Verifique o sistema. |
| | Falha na bobina (DIS): acarretam falha
ser originadas das velas, cabos, bobin | | etem a combustão nos cilindros. Podem
ma de modo geral. |
| | | | |
| | | | |



| 5 | Manutenção e diagnósticos |
|-------------|--|
| l ∘c | Falha do ECT: Ocasiona mau funcionamento do motor, pois quando ocorre, o MC trabalha com informação irreal de temperatura do líquido de arrefecimento, enriquecendo ou empobrecendo em demasia a mistura admitida. Verifique-o. |
| | Não reconhecimento do corpo de borboleta (ETC): Rotação máxima de 1500 [rpm]. O MC não reconhece a posição de borboleta e adota esta estratégia. Faça o teste do ETC. |
| 1 | Grupo 3 O motor não apresenta falhas visíveis. |
| | Justamente por não serem observados sintomas evidentes, estes casos são de mais difícil diagnose. |
| 8 | Torque incorreto do sensor de detonação (KS): quando acontece, o MC pode não otimizar o avanço da ignição, causando ligeiro aumento no consumo de combustível e pequena perda de potência. Pode ocorrer detonação no motor. |
| | Abertura contínua da eletroválvula CANP: Não é perceptível. Por isto, recomendamos a sua verificação, conforme o item 12. |
| 0 | Falha do sensor de velocidade (VSS): Apesar de não causar falhas no motor, sua ocorrência é fácil de ser percebida, pois não será registrada a velocidade no painel de instrumentos. O velocímetro permanece inativo com o veículo em movimento. |
| | Além destes, esteja atento para a existência de defeitos combinados, ou seja: situações em que dois (ou mais) defeitos, simples ou não, são responsáveis pela situação irregular do sistema de injeção eletrônica. |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | |
| | Testes passo a passo |
| | A seguir encontram-se os testes específicos de cada um dos componentes do sistema de injeção IAW 4LV. |
| | No início de cada teste, são apresentados raciocínios para |
| | manutenção, que descrevem uma sequência lógica para a melhor compreensão de como se realizar os testes. |
| | |



Manutenção e diagnósticos

01 Módulo de comando

мс

O MC é responsável pelo acionamento de componentes vitais para o funcionamento do motor, tais como bobina de ignição, eletroinjetores e relé principal, sem os quais o motor não funciona em nenhuma hipótese (ver diagrama elétrico). O MC defeituoso pode causar o não funcionamento do motor, mas antes de condenálo precipitadamente, certifique-se de que sua alimentação e seu aterramento estejam corretos, seus contatos limpos e isentos de oxidações. Se mesmo atendidas estas condições, o MC não acionar nem os eletroinjetores e nem tampouco a bobina de ignição, somente então suspeite do MC.

O MC está Localizado embaixo do carpete do lado do passageiro. Para removê-lo solte os parafusos da tampa plástica acima do porta-luvas, indicados por setas.

O diagnóstico de falhas é feito por exclusão, descrito nos testes individuais de cada componente. Dê especial atenção para o sistema imobilizador do veículo, que pode levar à falhas de diagnóstico, culpando indevidamente o MC pelo não funcionamento do motor. Por fim, uma maneira rápida de identificar se o MC pode ser candidato a culpado pelo não funcionamento do motor é a realização dos testes de alimentação e freqüência de aterramento, tanto para a bobina de ignição, quanto para os eletroinjetores. Se ambos os resultados estiverem OK, não há razão para desconfiar do MC. Caso contrário, o MC deve ser verificado. Para tanto, na hipótese de o motor não entrar em funcionamento, inicie os testes do MC pelo teste de alimentação (teste 01.1) do mesmo, conforme descrito a seguir.



Acesso ao MC: através da tampa plástica.



Raciocínio para manutenção



O MC está perfeitamente alimentado pela bateria e pela chave de ignição? (teste 01.1)



Sim, está alimentado e todos os chicotes testados. Verifique então o aterramento do MC. (teste 01.2)



Não. Existem falhas de alimentação. Verifique a continuidade do chicote de alimentação. Verifique o fusível F13. Se o fusível estiver queimado, verifique curto no chicote de alimentação do MC. Oriente-se pelo diagrama elétrico.



O aterramento do MC está correto (teste 01.2)?



Sim, está correto. Conclui-se que todas as condições para operação do MC estão atendidas. Se nenhum dos componentes apresentar mau funcionamento, é um indicativo de falha interna do MC. A conclusão do diagnóstico só pode ser atingida após a eliminação de todas as possibilidades exteriores ao MC.



Não, está incorreto. Verifique então a continuidade do chicote de aterramento. Oriente-se pelo diagrama elétrico apresentado no final desta edição.

01.1 Tensão de alimentação do MC



Antes de iniciar o teste, certifique-se das condições a seguir: a - Chave de ignição: desligada.

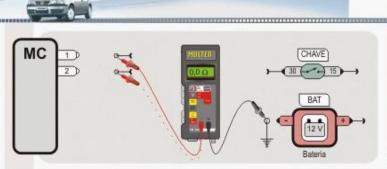
b - Terminal elétrico A do MC: desconectado.

53











Entre 0,0 e 1,0 $[\Omega]$ (continuidade). O aterramento do MC está em boa condição.



Após realizar todos os testes, não se esqueça de:

- a Desligar a chave de ignição.
 - b Reconectar o terminal elétrico A do MC.
 - c Reconectar o terminal negativo da bateria.



Manutenção e diagnósticos

Localização do sensor HEGO: no tubo de decarga próximo ao catalisador.

02 Sensor de oxigênio

HEGO

O mau funcionamento do sensor de oxigênio não impede o motor de funcionar, entretanto, faz com que o consumo de combustível e a emissão de CO no escapamento aumentem e pode causar instabilidade de marcha lenta. Seus sintomas não são, muitas vezes, perceptíveis a olho nu. O sensor deve ser inspecionado quanto à carbonização excessiva, mas não é recomendável a limpeza por equipamento de ultrassom, para não obstruir o zircônio poroso. O teste complementar com osciloscópio é a melhor maneira de verificar o tempo de resposta do sensor e concluir sobre as suas reais condições. Na tela do osciloscópio é possível verificar o sinal, semelhante a uma onda senoidal. Verifique, na rampa de subida, o intervalo de tempo entre os pontos de 300 [mV] e 600 [mV]. Este tempo de resposta deve ser menor que aproximadamente 300 ms. Para tempos superiores a 300 ms, substitua o sensor por outro novo e verifique se houve melhoria na emissão de poluentes. Estes testes são conclusivos, porém exigem o uso de osciloscópio e o analisador de gases. Entretanto, apenas com o uso do multímetro é possível verificar seu sinal de resposta (teste 02.1) e atestar se está respondendo ou não. É um teste conclusivo se o sensor não estiver respondendo, mas não conclusivo se estiver.



Localização do terminal elétrico do sensor



Terminal elétrico do sensor HEGO.



-0

Raciocínio para manutenção



O sinal de resposta do sensor HEGO está correto (teste 02.1)?



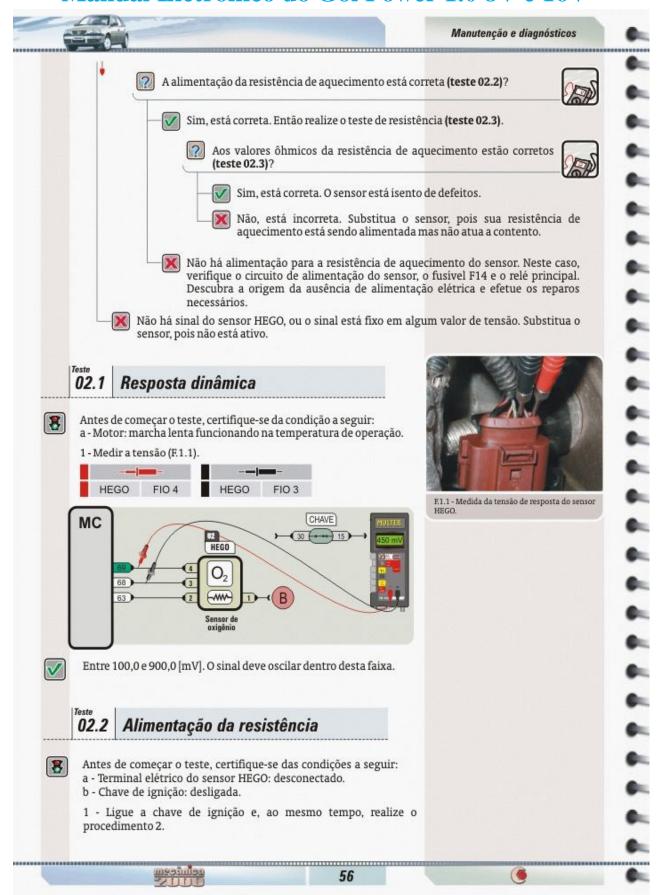
Sim, o sinal está correto. Ainda assim é aconselhável realizar teste com o osciloscópio para verificar o tempo de resposta do sensor. Verifique, por segurança, o chicote elétrico, para garantir que o sinal está chegando ao MC. Para tanto, consulte o diagrama elétrico. Se estiver em ordem, conclui-se que o sensor está em boas condições. Mesmo assim, verifique as condições de sua resistência de aquecimento (teste 02.2).



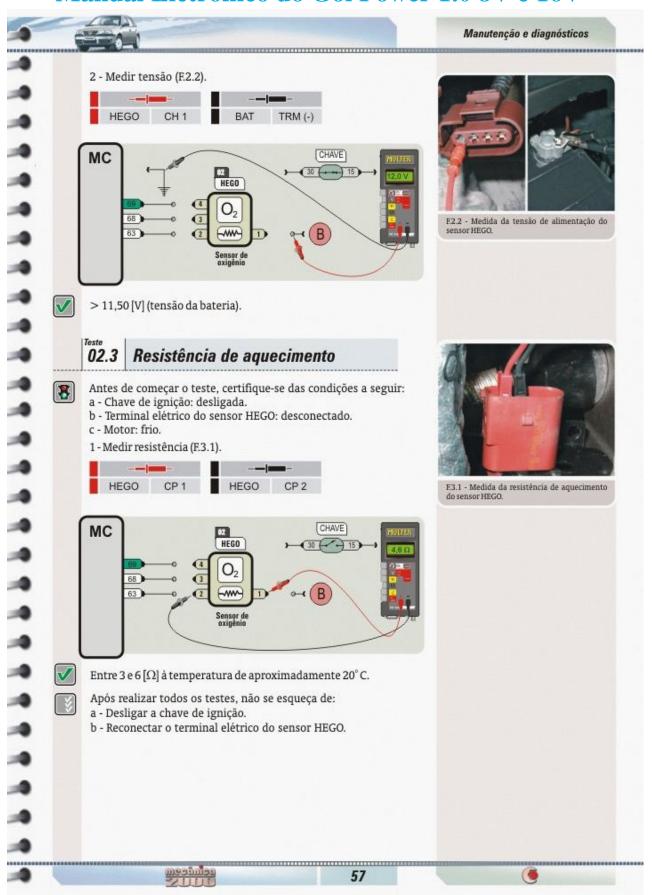
















Manutenção e diagnósticos

03 Sensor de temperatura do líq. arrefecimento

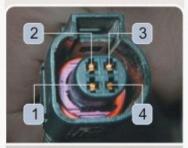
ECT

O mau funcionamento do sensor ECT causa falhas geralmente notáveis no funcionamento do motor, em especial a dificuldade de partida e funcionamento irregular do mesmo. Apesar de ser um componente relativamente simples, sua informação tem considerável relevância para a atuação do MC, pois a temperatura do líquido de arrefecimento indica a transição contínua da fase fria do motor para a temperatura normal de operação. Uma falha no sinal do ECT fará com que o MC calcule inadequadamente o tempo de abertura dos eletroinjetores e o avanço da ignição. O eletroventilador pode entrar em funcionamento sem que sua temperatura de acionamento seja atingida. Se for utilizado um scanner automotivo e for notado que a temperatura está constante em 40°C, isso indica uma possível interrupção do chicote elétrico. Se a temperatura estiver constante em 120°C é caracterizado um possível curto no chicote elétrico. Antes de iniciar os testes, é conveniente observar as condições do sistema de arrefecimento, o volume correto de líquido, e a ausência de bolhas de ar. O aditivo utilizado pelo fabricante até maio de 2000, de coloração verdeazulada e identificado como G11 não deve ser misturado, no mesmo sistema, ao G12 - nome dado ao produto utilizado a partir de maio de 2000. Conforme a proporção, a combinação destes dois produtos resultará numa "lama" prejudicial, identificada pela coloração marrom no reservatório de expansão.

Inicie os testes pelo mais simples: a resposta dinâmica (Teste 03.1).



Localização do sensor ECT.



Terminal elétrico do sensor ECT

Raciocínio para manutenção



O sinal de resposta do sensor ECT está correto (teste 03.1)?



V

Sim, está correto. Conclui-se que o sensor está enviando ao MC a tensão que corresponde ao real valor de temperatura do líquido de arrefecimento. Mas lembre-se que este teste é realizado, por praticidade, em apenas duas temperaturas: fria e quente. Realize por segurança o teste de resistência (teste 03.3) para verificar toda a faixa de operação do sensor. Importante: realize todos os procedimentos indicados!



A tensão de alimentação está correta (teste 03.2)?



Sim, está correta. Neste caso, o sensor ECT está danificado, pois está sendo alimentado e envia sinal de resposta incorreto. Substitua o ECT.



Não há tensão de alimentação. Verifique o chicote elétrico e substitua-o se necessário. Acompanhe o diagrama elétrico e identifique possíveis rompimentos no chicote. Caso o chicote esteja perfeito, e não haja alimentação no ECT, suspeite de falhas internas do MC.



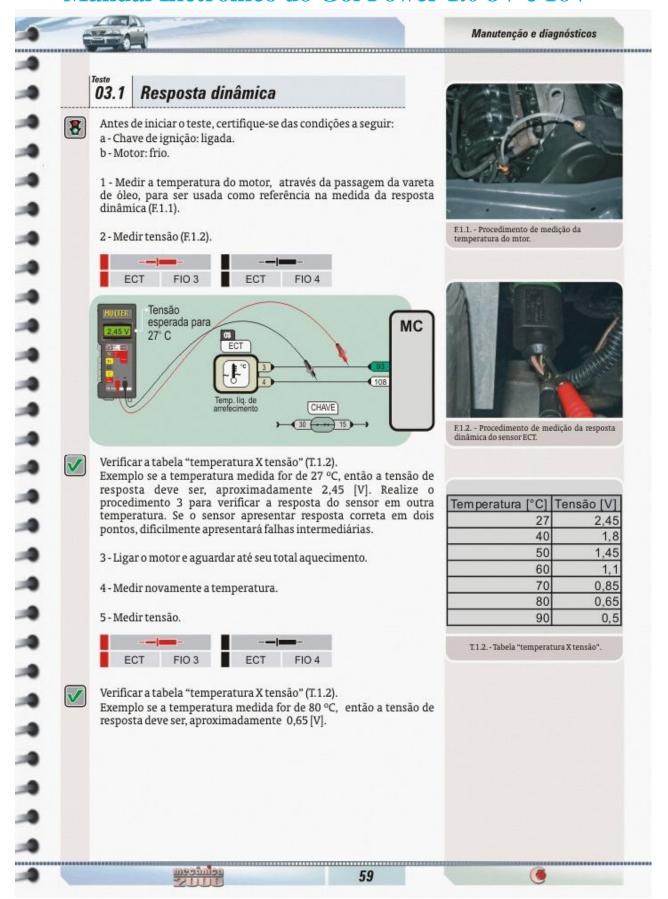
Não, o sinal está incorreto ou não existe sinal. Verifique então se o problema está na alimentação do sensor (teste 03.2).



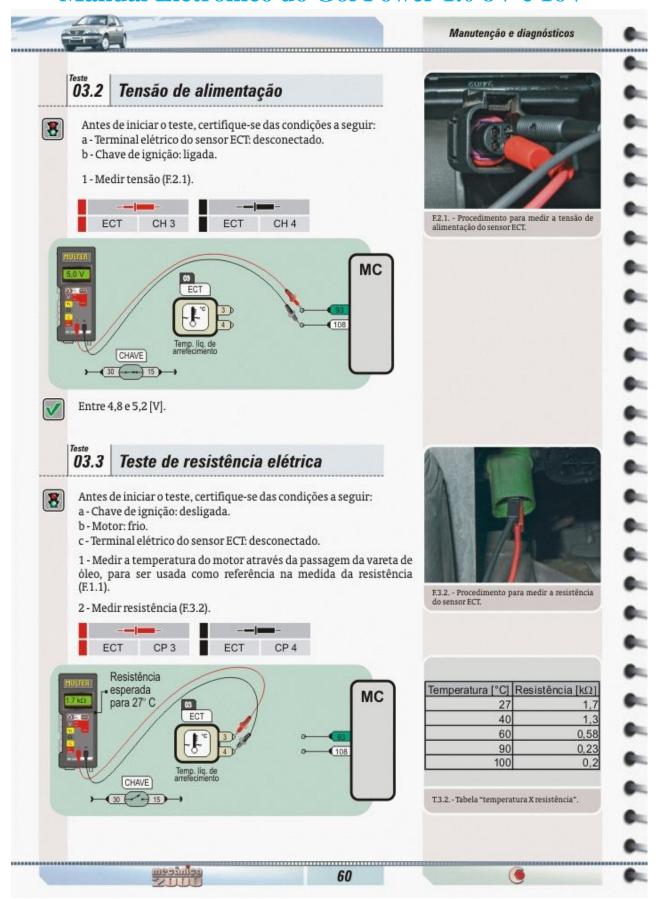
58





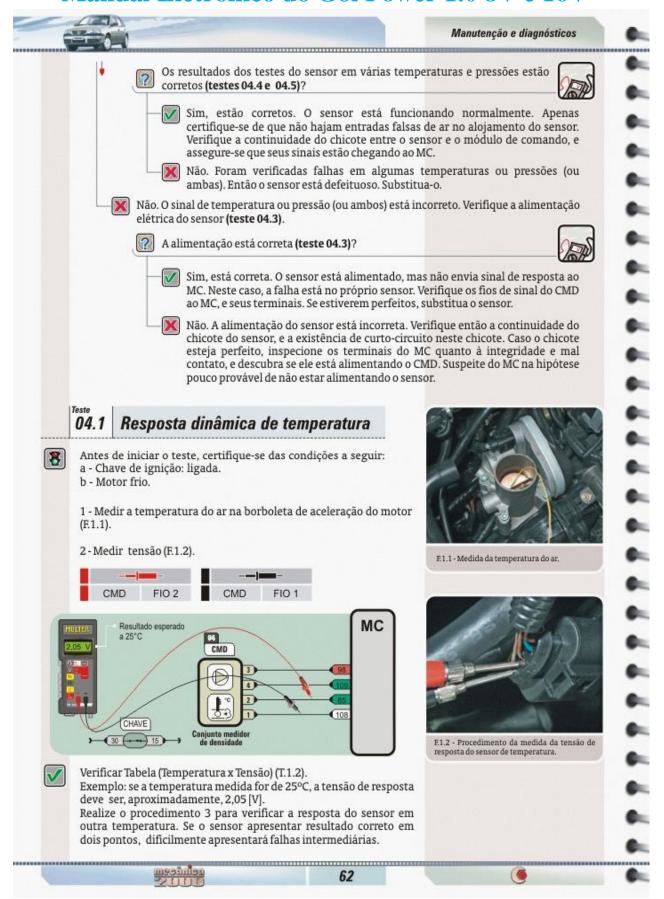




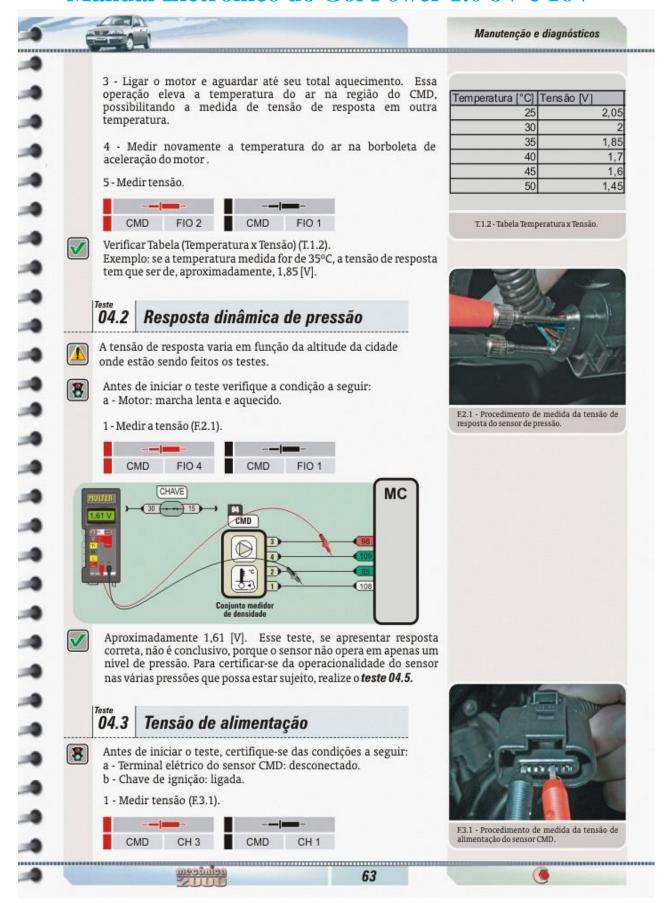




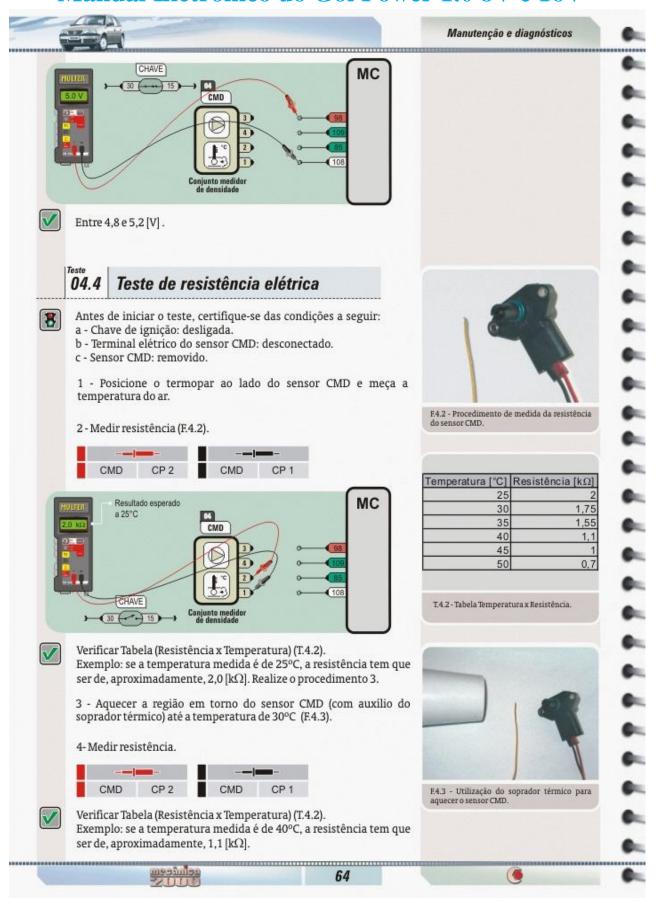








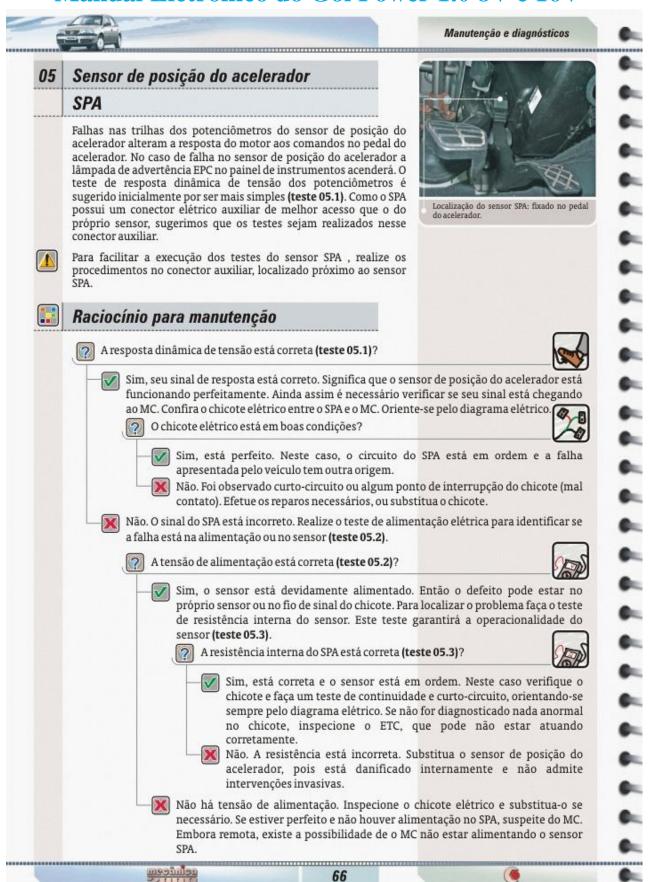




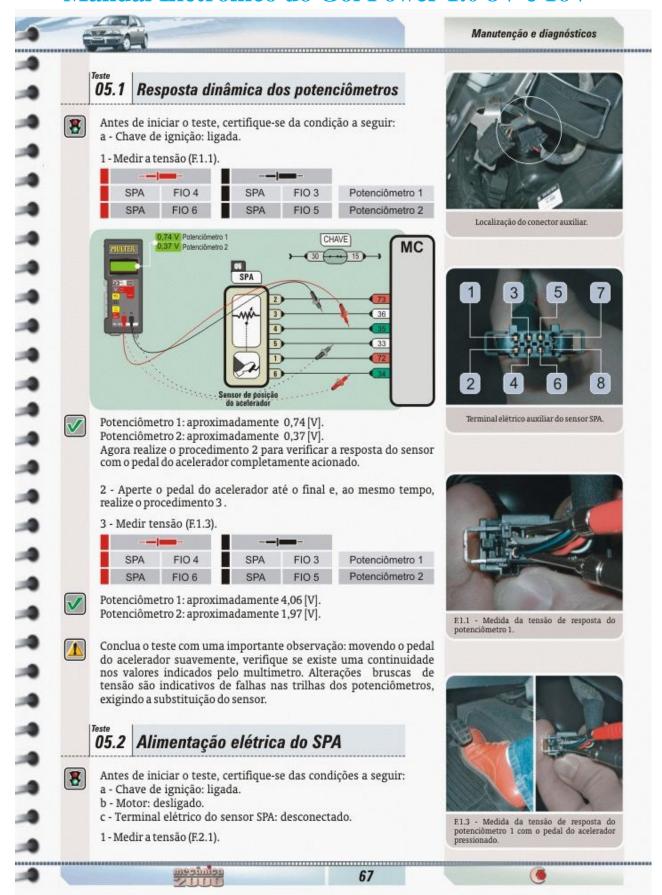




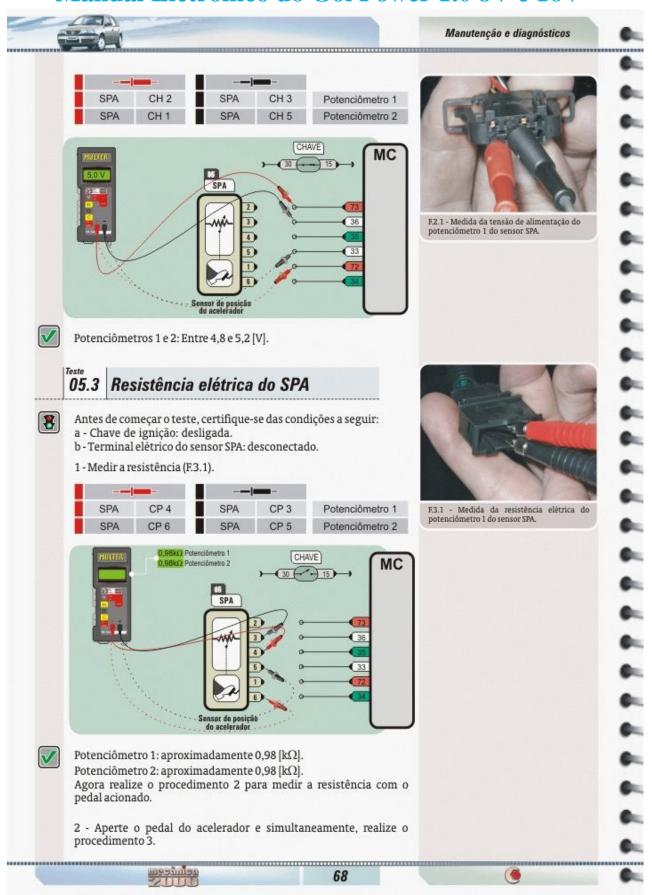














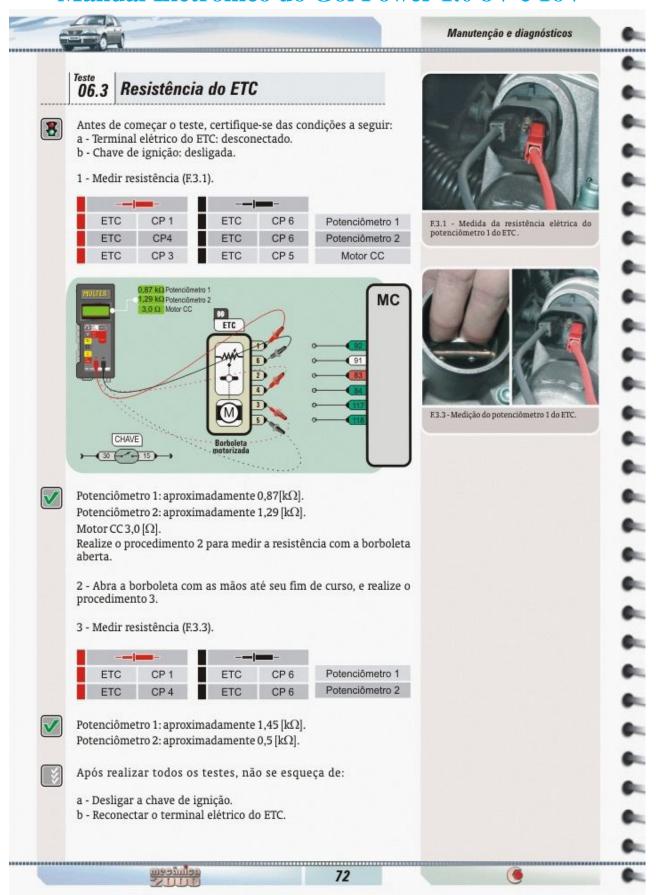














73-

Manual Eletrônico do Gol Power 1.0 8V e 16V

07 Sensor de detonação

KS

O sensor de detonação deve estar sempre em ordem devido à sua importância para a durabilidade e eficiência do motor. Por meio do seu sinal, o MC identifica a ocorrência de detonação no motor e ajusta o ponto de ignição. O MC reconhece a detonação mesmo que esta ainda não seja audivel. As condições de carga em baixas rotações são mais propícias para o surgimento de detonação. O sensor, quando defeituoso, faz com que o MC ignore seu sinal e limite o avanço da ignição a valores considerados seguros o suficiente para inibir a detonação, ou pelo menos evitar as avarias causadas por ela. A má fixação do sensor, por outro lado, não admite que o MC adote estratégias de segurança, e a detonação não será reconhecida. Por isto, certifique-se primeiramente da correta fixação do sensor de detonação e, em seguida, teste sua resposta dinâmica (teste 07.1). O torque de aperto do parafuso de fixação é de 20Nm e deve ser respeitado sempre que houver necessidade de removê-lo.



Manutenção e diagnósticos

Localização do sensor KS (vista por baixo do veiculo): fixado no bloco do motor atrás do



Raciocínio para manutenção

O sensor de detonação está respondendo corretamente às batidas aplicadas (teste 07.1)?





Sim, está respondendo. Significa que o sensor está operante. Por segurança, verifique as condições do chicote e cheque sua continuidade. Oriente-se pelo diagrama elétrico.



Não. O KS não responde. Neste caso, substitua o sensor. Na instalação, limpe bem a superfície do bloco onde o KS se encaixa, e aperte-o com o torque especificado.

07.1

Resposta do sensor KS



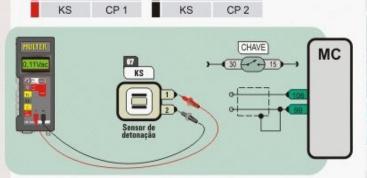
2222

Antes de iniciar o teste, certifique-se das condições a seguir:

- a Chave de ignição: desligada.
- b Terminal elétrico do KS: desconectado.
- 1 Bata com uma haste metálica no parafuso do sensor KS, firmemente, e realize o procedimento 2, simultaneamente (não é necessário força excessiva) (F.1.1).
- 2 Medir a tensão alternada (F.1.2).



Terminal elétrico do sensor de detonação.





F.1.1 - Batida no sensor KS com uma haste

6

73



Manutenção e diagnósticos



A tensão alternada varia. O sinal de tensão alternada é muito baixo. Deve ser observado que a cada batida o valor no multímetro deve alterar indicando que o sensor responde às perturbações.



Após realizar todo o teste, não se esqueça de: a - Reconectar o terminal elétrico do sensor KS.

08 Sensor de posição do comando de válvulas

CMP

A ausência de sinal do sensor CMP não impossibilita que o combustível seja injetado de forma seqüencial, isto é, que apenas o eletroinjetor do cilindro que está na fase de admissão seja acionado. Caso o sensor apresente alguma falha, o MC continuará a comandar sequencialmente a injeção de combustível, porém sem a mesma exatidão. Obviamente, para que o sensor esteja atuante, é necessário que seu posicionamento esteja em ordem e que o comando de válvulas esteja girando normalmente (ou seja, que o sincronismo do motor esteja correto). Uma vez inspecionados estes itens, podemos fazer o diagnóstico do sensor. Para avaliar seu funcionamento, realize inicialmente o teste de resposta dinâmica (teste 08.1).



F.1.2 - Procedimento de medição da tensão de resposta do sensor KS.



Localização do sensor CMP.



Raciocínio para manutenção



A resposta dinâmica do sensor está correta (teste 08.1)?





Sim, está correta. O sensor está operando adequadamente. É preciso ainda verificar se os sinais estão chegando ao MC. Faça um teste de continuidade no chicote do sensor, entre o CMP e o MC. Guie-se pelo diagrama elétrico.



Não, está incorreta. Neste caso, realize o teste de alimentação elétrica para descobrir se o sensor está sendo devidamente alimentado (teste 08.2).



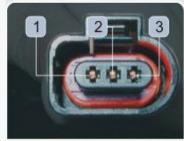
A alimentação do sensor está correta?



Sim, está correta. Verifique a integridade do chicote, se estiver em boas condições, então substitua o sensor CMP, pois apresenta dano interno. Está sendo alimentado e não envia sinais ao MC.



Não existe alimentação. Inspecione seu chicote elétrico e descubra se há algum rompimento. Oriente-se pelo diagrama elétrico. Confira também o estado dos terminais, tanto do CMP quanto do MC. Em última instância, averigue o MC, pois embora pouco provável, pode não estar alimentando o CMP.



Terminal elétrico do sensor CMP

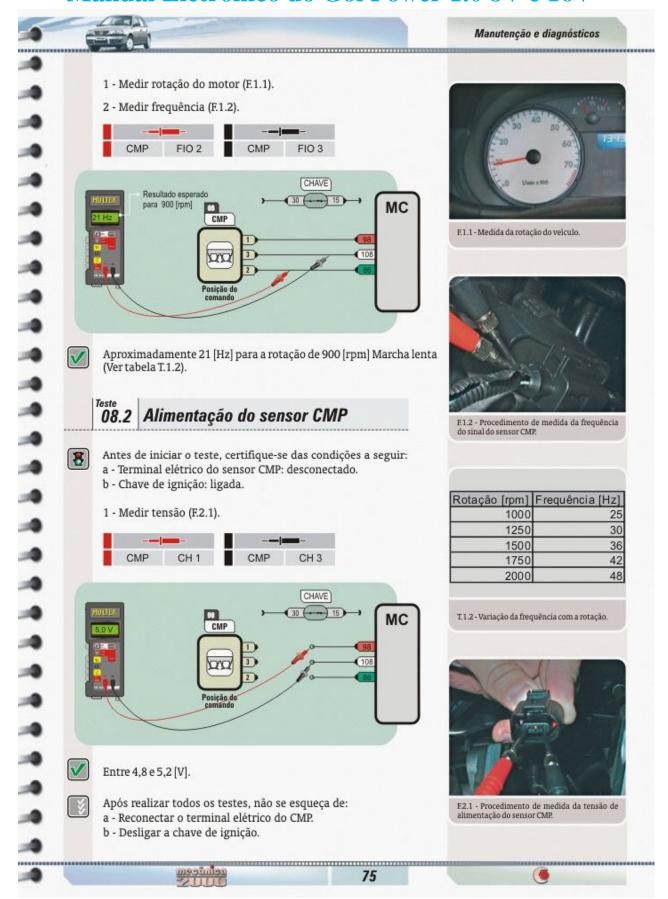
Resposta dinâmica



Antes de iniciar o teste, certifique-se da condição a seguir:

a - Motor: ligado e aquecido.









Manutenção e diagnósticos

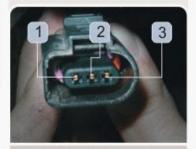
Sensor de posição da árvore de manivelas

CKP

Particularmente no sistema de injeção Magneti Marelli 4LV, o sensor CKP não é imprescindível para o funcionamento do motor. Ele informa ao MC a posição dos êmbolos, parâmetro principal para o controle de injeção e ignição, mas o módulo de comando adota a informação fornecida pelo sensor CMP como parâmetro auxiliar para garantir a continuidade do funcionamento do motor, na eventualidade de falhas no sensor de rotação. Logo, diferentemente dos sistemas mais usuais, o fato de o motor entrar em funcionamento não elimina a possibilidade de falhas no sensor CKP, daí a necessidade de testá-lo. Por fim, a fixação e o posicionamento do sensor, bem como o isolamento do seu chicote, interferem na exatidão do sinal, gerando falhas intermitentes ou mau funcionamento do motor. Por precaução, verifique o funcionamento e as condições do CKP, realizando inicialmente o teste de resposta dinâmica (teste 09.1).



Localização do sensor CKP.



Terminal elétrico do sensor CKP.



Raciocínio para manutenção



A resposta dinâmica de tensão está correta (teste 09.1)?





Sim, está correta. O sensor está operando adequadamente. É preciso ainda verificar se os sinais estão chegando ao MC. Faça um teste de continuidade no chicote do sensor, entre o CKP e o MC. Guie-se pelo diagrama elétrico.



Não, está incorreta. Neste caso, realize o teste de alimentação elétrica para descobrir se o sensor está sendo devidamente alimentado (teste 09.2).



A alimentação do sensor está correta (teste 09.2)?



Sim, está correta. Verifique a integridade do chicote, se estiver em boas condições, então substitua o sensor CKP, pois apresenta dano interno. Está sendo alimentado e não envia sinais ao MC.



Não existe alimentação. Inspecione seu chicote elétrico e descubra se há algum rompimento. Oriente-se pelo diagrama elétrico. Confira também o estado dos terminais, tanto do CMP quanto do MC. Em última instância, averigue o MC, pois embora pouco provável, pode não estar alimentando o CMP.



(

F.1.1 - Medida da rotação do veículo.

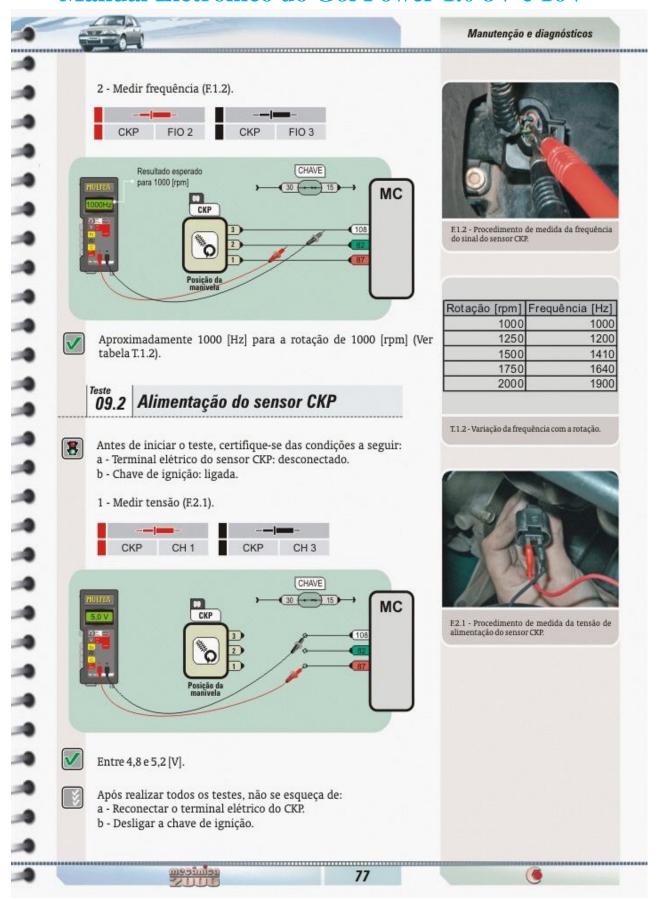
Resposta dinâmica 09.1



Antes de iniciar o teste, certifique-se da condição a seguir:

- a Motor: ligado e aquecido.
- 1 Medir rotação do motor (F.1.1).









Manutenção e diagnósticos

10 Eletroinjetores de combustível

INJ

Eletroinjetores são componentes que trabalham sob elevada solicitação eletro-mecânica, e seu bom ou mau desempenho tem consequências imediatas para o funcionamento do motor. Por estarem diretamente ligados ao sistema de alimentação de combustível do veículo, estão sujeitos ao acúmulo de impurezas provenientes deste.

Estas impurezas, quando depositadas no interior dos eletroinjetores, obstruem a seção pela qual o combustível flui e dificultam o movimento de sua haste, reduzindo substancialmente a capacidade do eletroinjetor de fornecer combustível com a vazão teórica determinada pelo MC, para suprir as demandas imediatas do motor. Como conseqüência, o motor perde potência, falha nas acelerações e consome mais combustível.

Um agravante do problema é que este depósito se faz de forma gradual e por isto os sintomas mais leves não são percebidos pelo proprietário do veículo, mas somente quando o consumo aumenta demasiadamente e o veículo se torna inaceitavelmente fraco e com funcionamento irregular.

Por esta razão os eletroinjetores são componentes que requerem manutenção periódica, determinada pelo fabricante nos prazos indicados no manual de manutenção do veículo. As falhas elétricas por ausência de alimentação, aterramento, ou mesmo eletroinjetor danificado, são mais fáceis de identificar, pois o motor funciona com algum(s) cilindro(s) a menos, ou simplesmente não funciona. Se houver sintomas de cilindro falhando, este deve ser identificado da seguinte maneira: remova o conector elétrico do eletroinjetor do cilindro que está falhando e observe se há alteração no funcionamento (já irregular) do motor.

Se a falha aumentar é indicativo de que aquele cilindro está funcionando. De maneira análoga, se não aumentar, é sinal de que aquele cilindro não está funcionando corretamente, e possivelmente seja o causador do problema. Reconecte seu terminal elétrico e repita o procedimento até que seja identificado o cilindro causador do sintoma.

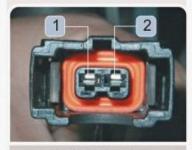
Os eletroinjetores recebem alimentação da bateria através do relé principal, que por sua vez, é aterrado eletronicamente pelo MC e energizado pela linha 15 (pós-chave). Os pulsos de aterramento, responsáveis pelo deslocamento da agulha interna para a vazão de combustível, são aplicados eletronicamente pelo MC.

Como a injeção de combustível é feita de forma seqüencial, cada eletroinjetor é acionado individualmente pelo MC. O chicote de alimentação é protegido pelo mesmo fusível que protege a CANP, a bomba de combustível e o sensor HEGO.

Então, logicamente, se houver rompimento no fusível F14, o motor não entrará em funcionamento. Por isto, se o motor não funciona, verifique antes de iniciar os testes, as condições do fusível F14 e realize inicialmente o teste de resistência elétrica (teste 10.1).

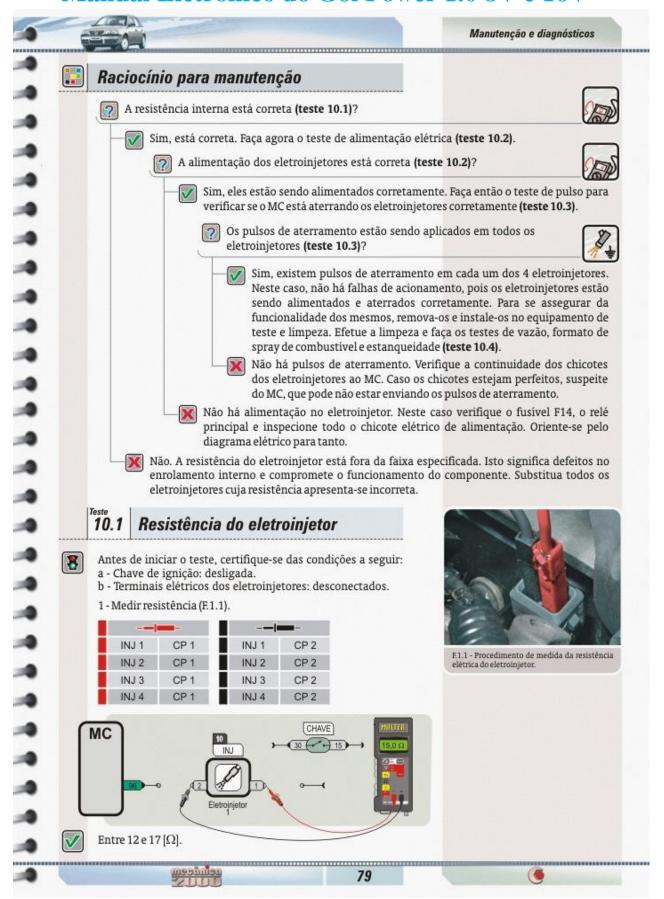


Localização dos eletroinjetores.



Terminal elétrico dos eletroinjetores.

















Manutenção e diagnósticos

Sistema de alimentação de combustível

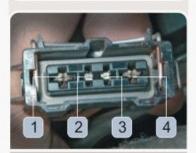
SAC

O sistema de alimentação de combustível é composto de elementos mecânicos e elétricos que podem, quando avariados, prejudicar o funcionamento do sistema como um todo, ou mesmo levar à interrupção de sua função. No sistema Magneti Marelli 4LV, o módulo de comando chaveia massa para a bobina do relé principal após ser ligada a chave de ignição. Caso não receba o sinal do CKP, ele desabilitará, por segurança, o relé principal, após 3 segundos de funcionamento.

Verifique, antes de executar testes elétricos no sistema, se o filtro de combustível foi devidamente substituído no prazo correto e se o mesmo não está entupido. Assegure-se de que não existam obstruções ao longo das tubulações de alimentação, que possam conduzir a eventuais erros no diagnóstico. Se não existirem também vazamentos externos, inicie pelo teste de tensão de alimentação da bomba de combustível (teste 11.3).



Localização da bomba de combustivel.



Conector elétrico da bomba de combustível.



Raciocínio para manutenção



A tensão de alimentação está correta (teste 11.3)?



Sim, está correta. Significa que a bomba está sendo alimentada corretamente, sugerindo que a falha possa não ser no circuito de alimentação. Limpe os contatos do conector elétrico. Se houver tensão de alimentação e a bomba não girar, è sinal de que seu motor elétrico está danificado ou travado, o que requer a substituição da bomba. Se a bomba gira, os testes hidráulicos são necessários. Realize, neste caso, o teste de vazão de combustível (teste 11.1).



A vazão de combustível medida está correta (teste 11.1)?



Sim, está correta. Isto indica que a bomba está operando corretamente. Contudo, ainda é necessário testar o circuito hidráulico (tubulações e regulador de pressão). Aproveite e realize o teste de pressão de operação para testar o restante do circuito (teste 11.2).



A pressão de operação está correta (teste 11.2)?



Sim, está correta. O circuito hidráulico está em ordem. Se os sintomas de falta de combustível persistirem, inspecione a linha de alimentação para verificar vazamentos ou dobras. Teste também os eletroinjetores.



Não, está incorreta ou não há pressão. Este resultado indica que provavelmente o regulador de pressão está danificado.



Não, a vazão está incorreta. Neste caso a bomba não pode alimentar o motor adequadamente. Valores de vazão da bomba abaixo dos apresentados são indicativos de desgastes.



Não há tensão de alimentação. Faça então um teste de continuidade e curto-circuito no chicote. Verifique o funcionamento do relé principal e o fusível F14.



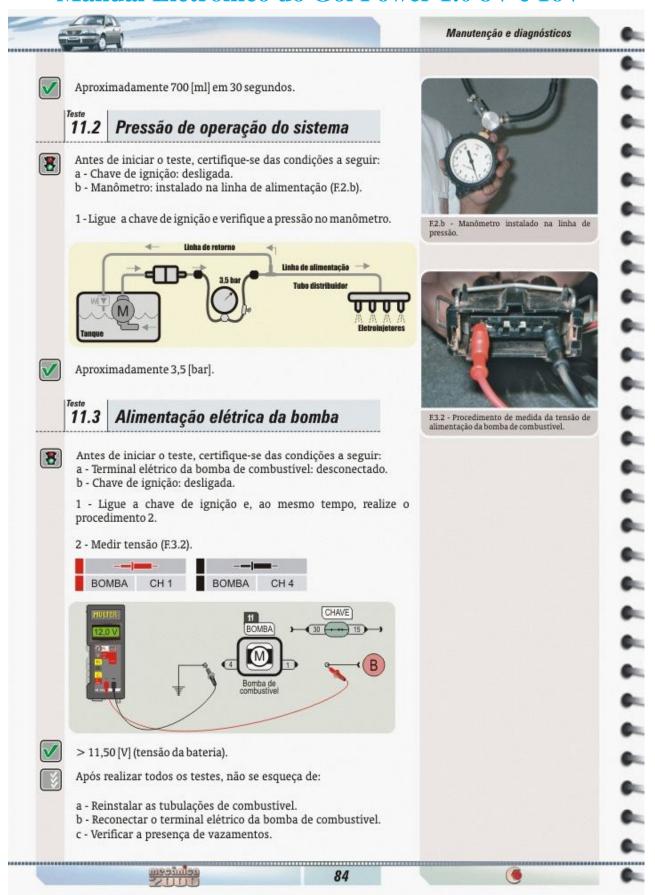












Manutenção e diagnósticos

Eletroválvula de purga do canister 12

CANP

É possível que a válvula CANP inoperante passe despercebida até mesmo pelo reparador, porque seu mau funcionamento afeta muito pouco o funcionamento do motor, sendo quase insensível ao usuário do veículo. Entretanto, a CANP merece atenção, como todos os componentes do sistema de injeção. Seu teste é bastante simples, e requer o uso da bomba de pressão para verificar sua estanqueidade.

Apenas o teste de resistência elétrica é inconclusivo, uma vez que não verifica seu mecanismo interno. Consideraremos a CANP como um elemento mecânico alimentado por pulsos elétricos, que se movimenta abrindo e fechando um circuito de pressão. As falhas em que a CANP permanece fechada são as mais difíceis de serem detectadas, porque não interferem de forma perceptível no funcionamento do motor, mas isto acarreta acúmulo de vapor de combustível no canister, o que o contamina excessivamente. Se a eletroválvula falhar em posição "aberta", ou por um problema interno perder a vedação, ocorrerá o enriquecimento descontrolado da mistura, e alterações no funcionamento do motor podem ser mais facilmente notadas.

Não espere falhas notáveis no funcionamento do motor para conferir o estado da eletroválvula de purga do canister. A verificação periódica da CANP é recomendada, ainda que o motor não apresente alterações de funcionamento, no intuito de prevenir problemas futuros no canister e no controle das emissões evaporativas. Para verificar o funcionamento da CANP, inicialmente certifique-se de que o relé principal (responsável pelo controle de sua linha de alimentação) e o fusível F14 (que protege seu circuito elétrico) estejam em ordem. Realize inicialmente o teste de funcionamento da eletroválvula (teste 12.1).





Localização da eletroválvula CANP: dentro da proteção do paralama dianteiro direito.



E1.1 - Localização da mangueira a ser



-0

-0

Raciocínio para manutenção



A CANP funciona corretamente (teste 12.1)?





Sim. A eletroválvula CANP está funcionando corretamente. Não é necessário prosseguir com os testes.



Não. A CANP não está funcionando corretamente. Então o próximo passo é identificar onde está a falha: se na válvula ou no circuito elétrico. Por praticidade execute o teste de alimentação elétrica (teste 12.2).



A CANP está recebendo alimentação corretamente (teste 12.2)?





Sim, está sendo alimentada corretamente. Verifique então, a continuidade do fio de aterramento da CANP ao MC. Oriente-se pelo diagrama elétrico.



O chicote elétrico está em ordem?



Sim, o chicote está perfeito. Neste caso, conclui-se que o circuito elétrico da válvula está funcionando corretamente e a própria válvula possui defeito interno. Execute o teste de atracamento para a confirmação deste diagnóstico (teste 12.3).

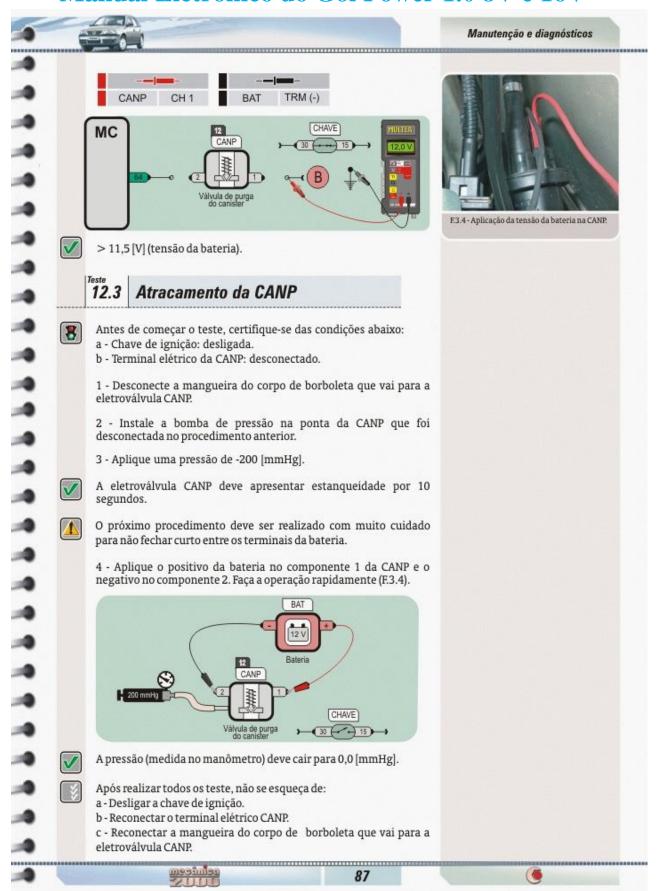




86

(









Manutenção e diagnósticos

13 Bobina de ignição

DIS

O sistema de ignição compreende não apenas a bobina, mas também todo um aparato de componentes responsáveis pela existência da centelha que dará início ao processo de combustão. As condições para o surgimento de centelha dentro do cilindro que está no tempo de combustão são bem mais adversas do que aquelas verificadas pelo teste de centelhamento, porque a temperatura e pressão ali existentes tornam o ambiente hostil para o estabelecimento de um arco-voltaico. Por esta razão é importante observar com atenção o aspecto da centelha quando testada no teste de centelhamento. Apesar de não ser



Localização da bobina de ignição.

imprescindivel, sugerimos a utilização de um centelhador de teste, que é um dispositivo adaptado ao terminal de alta tensão da bobina ou do cabo. Esta sugestão é reforçada por medida de segurança, uma vez que eventuais acidentes podem causar choques nocivos no operador, em especial naqueles que usam marca-passo. Defeitos no motor do veículo causados por falhas no sistema de ignição já são familiares à muitos reparadores. O motor pode apresentar funcionamento irregular, contínuo ou intermitente. A resposta aos comandos de aceleração torna-se lenta, e normalmente é notada vibração excessiva. Além disto, em caso de ausência de ignição em algum(s) cilindro(s), o combustível injetado passará pela câmara sem se queimar, agredindo e danificando o catalisador. Observe antes a condição dos cabos quanto ao ressecamento - que pode ocasionar fugas de centelha - assim como o estado dos seus terminais. Cabos duros e quebradicos devem ser substituídos. A presença de agentes químicos nos terminais, como graxa e óleo, também facilita a fuga de centelha, gerando falhas do motor e levando ao diagnóstico incorreto do sistema de ignição. Inspecione também a bobina, que deve apresentar-se isenta de trincas, deformações ou aquecimento excessivo.

No sistema 4LV, a bobina de ignição possui módulo de potência incorporado ao circuito primário, impossibilitando a realização de qualquer medida de resistência elétrica no circuito primário da bobina. Também não é possível verificar os pulsos da bobina, pois ao perfurar o fio de sinal, a caneta de polaridade rouba a corrente para acender os LED's, fazendo com que o sinal não chegue na intensidade correta para o acionamento da bobina. Os passos descritos são suficientes para diagnosticar as avarias do sistema de ignição.

O teste de centelhamento é sugerido inicialmente porque permite a identificação do bom funcionamento de todo o circuito de ignição, além da praticidade e rapidez. Portanto, em caso de suspeita de falhas no circuito de ignição, realize inicialmente o teste de centelhamento (teste 13.1).



Raciocínio para manutenção



A centelha está com o aspecto correto (teste 13.1)?



......

Sim, a centelha é intensa e azulada. Isto demonstra a boa condição da bobina. Verifique as velas e os cabos (teste 13.4). Se necessário, substitua-os...



Não, a centelha é fraca e amarelada. Neste caso, realize o teste de resistência do secundário (teste 13.2) apenas para verificar se o problema está nessa parte do circuito.



Não há centelha. Então três possibilidades são prováveis: ausência de alimentação; ausência de pulsos do MC e bobina danificada. Realize o teste de alimentação elétrica (teste 13.3).



A alimentação está correta (teste 13.3)?



Sim, está correta. Neste caso, o defeito pode estar no chicote que vai do MC até a bobina, ou na própria bobina. Verifique o chicote elétrico, e faça o reparo se for



Não há tensão de alimentação. Verifique então o chicote, sempre orientando-se pelo diagrama elétrico. Limpe todos os terminais elétricos envolvidos. Faça um teste de continuidade e curto-circuito. Possivelmente a falha está no chicote elétrico.



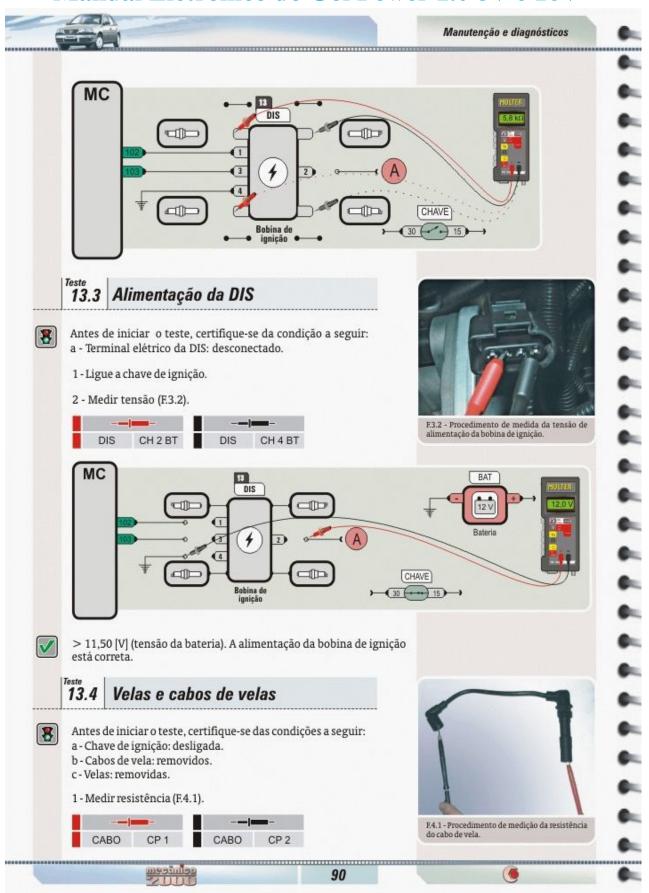




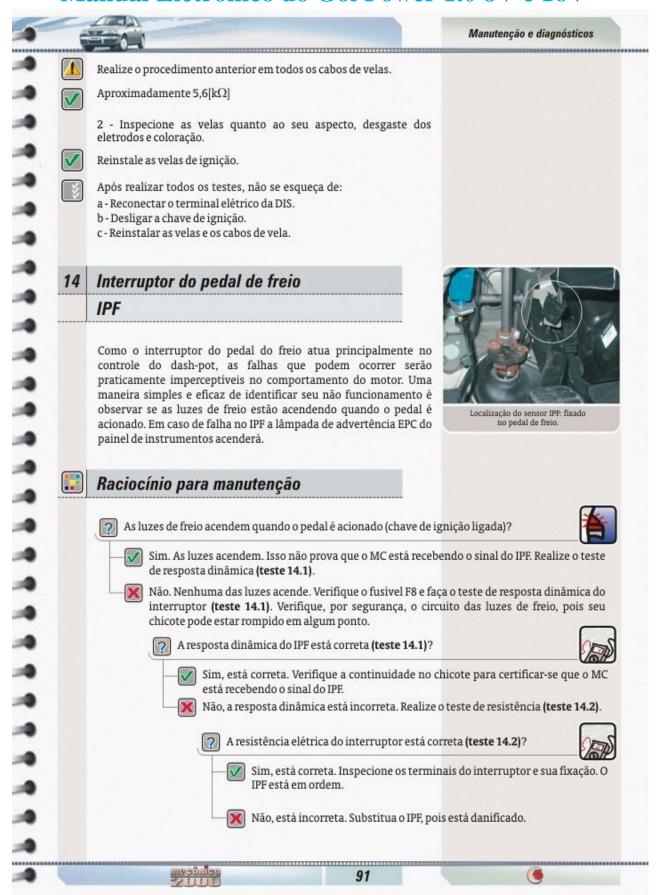


Manutenção e diagnósticos Centelhamento 13.1 Antes de iniciar o teste, certifique-se da condição a seguir: a - Chave de ignição: ligada. 1 - Instale o centelhador no terminal de alta tensão referente ao cilindro 1 (F.1.1). F1.1 - Centelhador instalado no terminal de alta tensão referente ao cilindro 1. F.1.ok - Centelha. 2 - Dê a partida no motor e observe a ocorrência ou não de Realize o procedimento anterior para todos os terminais de alta tensão. Centelha com tom azulado e intensidade forte (F.1.ok). ****** Resistência elétrica 13.2 Terminal elétrico de baixa tensão (BT) da Antes de iniciar o teste, certifique-se da condição a seguir: bobina de ignição. 8 a - Cabos de velas da DIS: desconectados. BT - terminal de baixa tensão. AT - terminal de alta tensão. 1 - Medir resistência (F.2.1). DIS DIS CP 4 AT CP 2 AT CP 3 AT DIS Aproximadamente 5,8 $[k\Omega]$. F.2.1 - Procedimento de medida da resistência do secundário da bobina de ignição 6 89















Manutenção e diagnósticos 14.2 Resistência elétrica do IPF Antes de iniciar esse teste, certifique-se da condição a seguir: a - Chave de ignição: desligada. b - Terminal elétrico do sensor IPF: desconectado. 1 - Medir resistência (F.2.1). CP 4 CP 1 F.2.1 - Medição da resistência no próprio CP 2 CHAVE MC Interruptor do pedal de freio Entre os bornes 2 e 3: $0.0 e 1.0 [\Omega]$ (continuidade). Entre os bornes 1 e $4:\infty$ (resistência infinita, OL). F.2.3 - Medida da resistência do sensor IPF com o pedal do freio pressionado. 2 - Aperte o pedal do freio e, ao mesmo tempo, realize o procedimento 3. 3 - Medir resistência (F.2.3). -. CP 4 CP 1 CP3 CP 2 Entre os bornes $2 e 3 : \infty$ (resistência infinita, OL). Entre os bornes 1 e 4 : 0,0 e 1,0 [Ω] (continuidade). Após realizar todos os testes, não se esqueça de: a - Reconectar o terminal elétrico do IPF. Interruptor do pedal de embreagem 15 CPP O funcionamento da embreagem em nada será afetado caso o CPP apresente alguma falha, de forma que dificilmente o condutor perceberá seu mau funcionamento. Assim como o IPF, sua função influencia o controle do Dash-pot, juntamente com os sensores CKP e VSS. Portanto são sugeridos os testes do CPP, uma vez que sua informação consiste de um dado para que o módulo de comando Localização do sensor CPP: fixado no pedal de embreagem. controle uma das funções do gerenciamento eletrônico do motor. Sua verificação requer apenas testes elétricos, rápidos e conclusivos. Realize inicialmente o teste de resposta dinâmica (teste 15.1). Em caso de falha no CPP a lâmpada de advertência EPC do painel de instrumentos acenderá. **6** 93

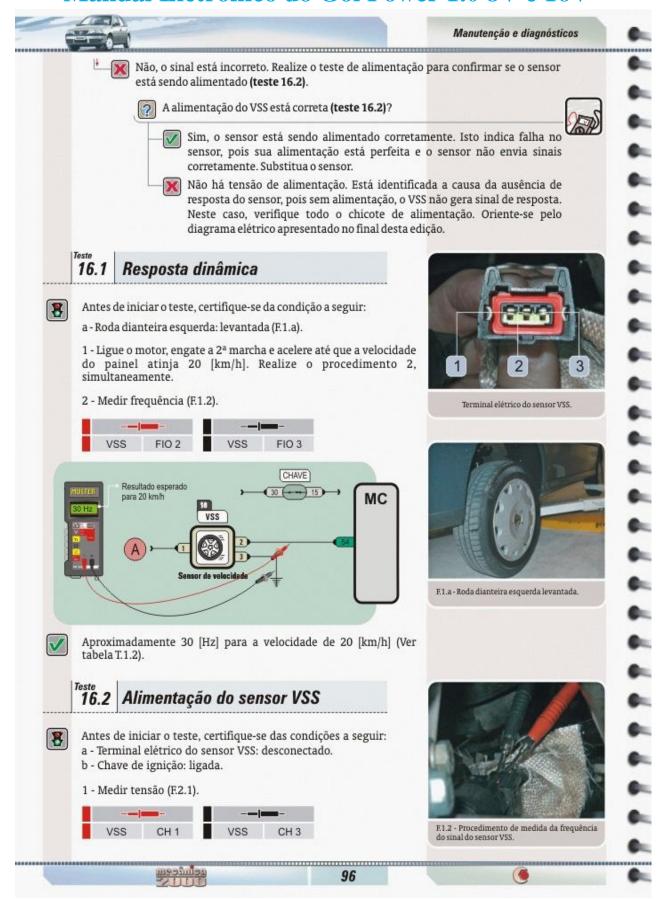




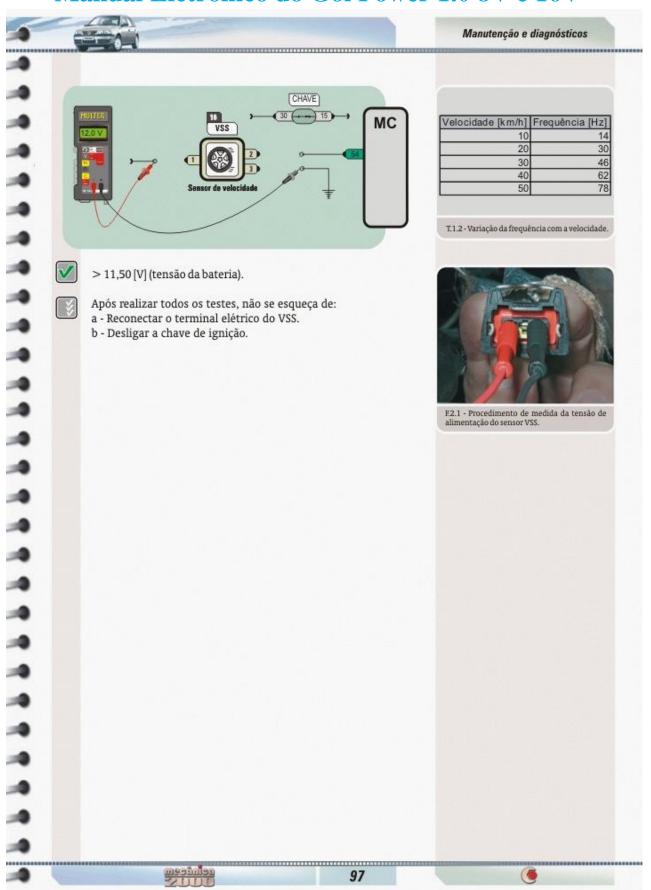
EasyCar















Manutenção e diagnósticos

Tabela de valores ideais

| | | GOL POV | VER | and the same of th |
|-------|--|------------|------------|--|
| Item | Teste a ser realizado | Proce | dimento | Valores ideais |
| | Tensão de alimentação do MC | MC CH 3 | massa | >11,5 [V] |
| MC | | MC CH 4 | massa | >11,5 [V] |
| | Aterramento do MC | MC CH 1 | BAT CH (-) | 0,0 a 1,0 [Ω] |
| | | MC CH 2 | BAT CH (-) | 0,0 a 1,0 [Ω] |
| | Tensão de resposta | HEGO FIO 4 | HEGO FIO 3 | 100 a 900 [mV] |
| HEGO | Tensão de alimentação | HEGO CH 1 | Massa | >11,5 [V] |
| | Resistência elétrica do sensor | HEGO CP 1 | HEGO CP 2 | 3,0 a 6,0 [Ω] |
| | Tensão de reposta | ECT FIO 3 | ECT FIO 4 | veja tabela (3-T.1.2) |
| ECT | Tensão de alimentação | ECT CH 3 | ECT CH 4 | 4,8 a 5,2 [V] |
| | Resistência do componente | ECT CP 3 | ECT CP 4 | veja tabela (3-T.3.2) |
| | Tensão de resposta
(temperatura do ar) | CMD FIO 2 | CMD FIO 1 | veja tabela (4-T.1.2) |
| CMD | Tensão de alimentação | CMD CH 3 | CMD CH 1 | 4,8 a 5,2 [V] |
| CIVID | Resistência elétrica do sensor | CMD CP 2 | CMD CP 1 | veja tabela (4-T.4.2) |
| | Tensão de resposta (pressão do
coletor em marcha lenta) | CMD FIO 4 | CMD FIO 1 | aproximadamente 1,6 [V] |
| | Tensão de resposta | SPA FIO 4 | SPA FIO 3 | Potenciômetro 1 0,74 [V] |
| | (pedal não pressionado) | SPA FIO 6 | SPA FIO 5 | Potenciômetro 2 0,37 [V] |
| | Tensão de resposta | SPA FIO 4 | SPA FIO 3 | Potenciômetro 1 4,06 [V] |
| | (pedal pressionado) | SPA FIO 6 | SPA FIO 5 | Potenciômetro 2 1,97 [V] |
| | Tensão de alimentação
do potenciômetro 1 | SPA CH 2 | SPA CH 3 | 4,8 a 5,2 [V] |
| SPA | Tensão de alimentação do potenciômetro 2 | SPA CH 1 | SPA CH 5 | 4,8 a 5,2 [V] |
| | Resistência do potenciômetro | SPA CP 4 | SPA CP 3 | Potenciômetro 1 0,98[kΩ] |
| | (pedal não pressionado) | SPA CP 6 | SPA CP 5 | Potenciômetro 2 0,98 [kΩ] |
| | Resistência do potenciômetro | SPA CP 4 | SPA CP 3 | Potenciômetro 1 1,68 [kΩ] |
| | (pedal pressionado) | SPA CP 6 | SPA CP 5 | Potenciômetro 2 1,48 [kΩ] |
| | Tensão de resposta | ETC FIO 1 | ETC FIO 6 | Potenciômetro 1 0,92 [V] |
| | (borboleta fechada) | ETC FIO 4 | ETC FIO 6 | Potenciômetro 2 4,01 [V] |
| | Tensão de resposta | ETC FIO 1 | ETC FIO 6 | Potenciômetro 1 4,6 [V] |
| | (borboleta aberta) | ETC FIO 4 | ETC FIO 6 | Potenciômetro 2 0,35 [V] |
| | Tensão de reposta do motor CC | ETC FIO 5 | ETC FIO 3 | Aprox. 2 [V] durante 5 segundo |
| | após ligar a chave de ignição | | | após ligar a chave |
| ETC | Tensão de alimentação dos
potenciômetros | ETC CH 2 | ETC CH 6 | 4,8 a 5,2 [V] |
| | Tensão de alimentação do motor
CC | ETC CH 3 | ETC CH 5 | 10,0 [V] |
| | Resistência do potenciômetro | ETC CP 1 | ETC CP 6 | Potenciômetro 1 0,87[kΩ] |
| | (borboleta fechada) | ETC CP 4 | ETC CP 6 | Potenciômetro 2 1,29 [kΩ] |
| | Motor CC | ETC CP 3 | ETC CP 5 | Αρτοχ. 3 [Ω] |
| | Resistência do potenciômetro | ETC CP 1 | ETC CP 6 | Potenciômetro 1 1,45 [kΩ] |
| | (borboleta aberta) | ETC CP 4 | ETC CP 6 | Potenciômetro 2 0,5 [kΩ] |

(



| CMP T | | GOL POV | VER | |
|-----------------|---|------------------|-----------------|--|
| CMP T | Teste a ser realizado | Proce | dimento | Valores ideais |
| | Resposta dinâmica (bater
evemente no sensor KS) | KS CP 1 | KS CP 2 | Variação da tensão alternada |
| | ensão de alimentação | CMP CH 1 | CMP CH 3 | 4,8 a 5,2 [V] |
| | Resposta dinâmica | CMP FIO 2 | CMP FIO 3 | veja tabela (8-T.1.2) |
| CKP T | ensão de alimentação | CKP CH 1 | CKP CH 3 | 4,8 a 5,2 [V] |
| R | Resposta dinâmica | CKP FIO 2 | CKP FIO 3 | veja tabela (9-T.1.2) |
| PANCEROE C | Resistência elétrica do
eletroinjetor | INJ CP 1 | INJ CP 2 | 12 a 17 [Ω] |
| | ensão de alimentação | INJ CH 1 | massa | >11,5 [V] (tensão da bateria |
| P | Pressão da bomba de | Manômetro ins | talado na linha | aproximadamente 3,5 [Bar] |
| C | ombustível - em marcha lenta | de pressão | | |
| Book | azão da bomba de combustível | Após o filtro de | combustível | aproximadamente 1,4 [l/min] |
| | ensão de acionamento da | BOMBA CH 1 | ВОМВА СН 4 | >11,5 [V] (tensão da bateria |
| - | ensão de alimentação | CANP CH 1 | massa | >11 E [V] (tanção de hateria |
| | ensão de alimentação
ensão de alimentação | DIS CH 2 | DIS CH 4 | >11,5 [V] (tensão da bateria
>11,5 [V] (tensão da bateria |
| COLUMN PROPERTY | Resistência elétrica dos | AT 1 | AT 4 | |
| 77 (E) | erminais de alta tensão | AT 2 | AT3 | aproximadamente 5,8 [kΩ] |
| | ensão de resposta | IPF FIO 4 | massa | aproximadamente 5,8 [kΩ]
0 [V] |
| | pedal não pressionado) | IPF FIO 3 | massa | >11,5 [V] (tensão da bateria |
| | ensão de resposta | IPF FIO 4 | massa | >11,5 [V] (tensão da bateria |
| 7 | pedal pressionado) | IPF FIO 3 | massa | 0 [V] |
| | Resistência do componente | IPF CP 1 | IPF CP 4 | circuito aberto |
| | pedal não pressionado) | IPF CP 3 | IPF CP 2 | continuidade 0 [Ω] |
| | Resistência do componente | IPF CP 1 | IPF CP 4 | continuidade 0 [Ω] |
| Section | pedal pressionado) | IPF CP 3 | IPF CP 2 | circuito aberto |
| T | ensão de resposta
pedal não pressionado) | CPP FIO 3 | massa | >11,5 [V] (tensão da bateria |
| T | ensão de resposta
pedal pressionado) | CPP FIO 3 | massa | 0 [V] |
| R | Resistência do componente
pedal não pressionado) | CPP CP 3 | CPP CP 2 | continuidade 0 [Ω] |
| 120 | Resistência do componente
pedal pressionado) | CPP CP 3 | CPP CP 2 | circuito aberto |
| Vee I | ensão de alimentação | VSS CH 1 | VSS CH 3 | >11,5 [V] (tensão da bateria |
| VSS R | Resposta dinâmica | VSS FIO 2 | VSS FIO 3 | veja tabela (16-T.1.2) |



| | Manutenção e diagnósticos |
|--|---------------------------|
| Perguntas e respostas | |
| Módulo de comando (MC) | |
| Por que os chicotes elétricos do Módulo de Comando devem ser desconectados com a chave de ignição desligada? | |
| Porque quando a chave está ligada, existe corrente circulando no chicote do MC, principalmente nos chicotes de alguns sensores e atuadores. Ao ser desconectado, pode ser formado um arco elétrico, danificando o MC. | |
| Como o Módulo de Comando 4LV faz o controle de rotação máxima do motor? | |
| Quando o limite de rotação é alcançado o MC atua na posição da borboleta, no tempo de injeção e no ângulo de avanço de ignição, limitando suavemente a. Nos motores sem borboleta motorizada, esse procedimento é realizado cortando-se o combustível, provocando desconforto na dirigibilidade. | |
| Que cuidados devo ter ao trocar o Módulo de Comando? | |
| Em caso de substituição, é necessário apagar os valores de auto-
adaptação e adaptar a unidade de comando do motor ao corpo de
borboleta do acelerador. Também é necessário, adaptar o
imobilizador eletrônico. Utilize o Scanner automotivo (ver "Recursos
do Scanner". | |
| Sensor de oxigênio (HEGO) | |
| Qual o torque de aperto do sensor de oxigênio? | |
| O torque é de 40 N.m. | |
| Por que é necessário uma resistência de aquecimento para o sensor de oxigênio? | |
| Para que ocorra a reação que possibilita o sensor de oxigênio gerar tensão, é necessário que o sensor esteja com uma temperatura de 300°C. Para isso ser possível, é introduzido uma resistência de aquecimento no corpo do sensor, aquecendo-o por efeito Joule. | |
| <u>meedules</u> 100 | (6 |



| | Manutenção e diagnóstico |
|--|--------------------------|
| Sonor do tomo lía arreforimento /ECTI | |
| Sensor de temp. líq. arrefecimento (ECT) | |
| Qual a importância do sinal do sensor de temperatura do líquido de arrefecimento? | |
| O módulo de comando utiliza o sinal do sensor ECT para corrigio
tempo de injeção, ajustar o avanço de ignição e acionar
eletroventilador do radiador. Além disso, o painel de instrument
indica a temperatura por meio do sinal do ECT. | 0 |
| No caso de falha no sensor ECT, que tipo de sintoma é observado? | |
| Quando existe falha do sensor ECT o módulo de comando aciona eletroventilador do radiador continuamente. | 10 |
| Conj. medidor de densidade (CMD) | |
| Por que a tensão de resposta do sensor de pressão varia em função da altitude? | |
| A tensão varia porque a pressão atmosférica local depende altitude da cidade em relação ao nível do mar. Como a press mostrada no manômetro é uma pressão diferencial, ou seja, é diferença entre a pressão absoluta e a pressão atmosférica, o CN indicará valores de tensão diferentes para cada localidade. | ão
: a |
| Exemplo: Cidade 1: pressão atmosférica local: 700 [mmHg]. Cidade 2: pressão atmosférica local: 600 [mmHg]. | |
| Pressão no manômetro para as duas cidades: 0 [mmHg]. | |
| Cálculo da pressão absoluta no sensor CMD em cada cidade:
P absoluta = P atmosférica + P manométrica | |
| P absoluta na cidade 1 = 700 - 0 = 700 [mmHg]
P absoluta na cidade 2 = 600 - 0 = 600 [mmHg] | |
| Como a resposta do sensor CMD é em função da pressão absoluta
não da manométrica, apesar do mesmo valor de pressão
manômetro, o sensor apresentará respostas de tensão diferentes. | |
| Qual a finalidade dos sinais do sensor de temperatura e pressão do ar? | |
| Os sinais do sensor de temperatura e pressão do ar são fundamento para a determinação da densidade do ar. Para isso, é utilizado equação dos gases perfeitos: D = P/RxT Onde: D é a densidade do ar, P é a pressão no coletor de admissão, I a constante do ar e T é a temperatura do ar no coletor de admissão. | a Ré |
| <u>meedinisa</u> 101 | |

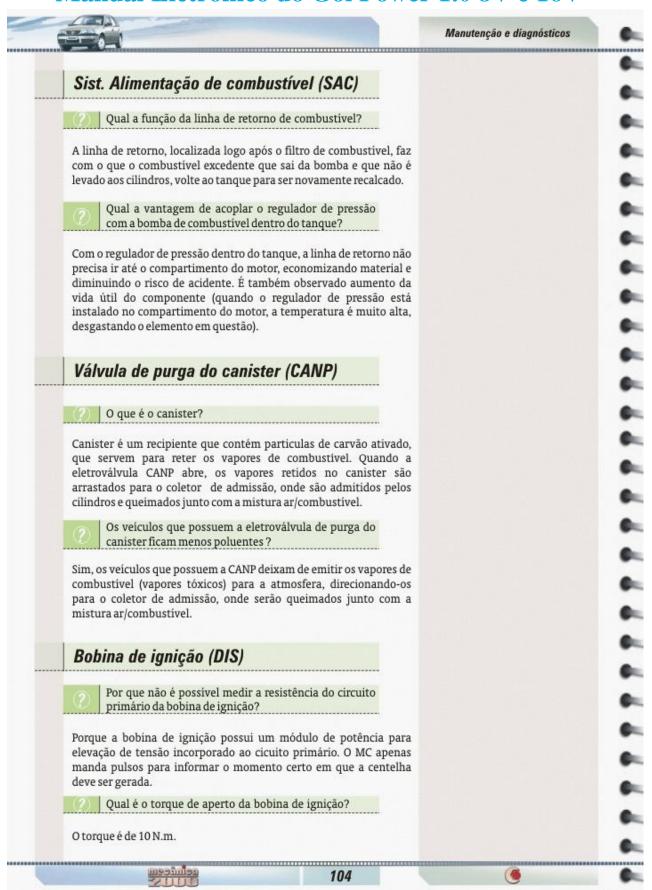


| | Manutenção e diagnósticos |
|--|---------------------------|
| Sensor do pedal do acelerador (SPA) | |
| Qual a relação entre o sinal resposta do potenciômetro 1 e o sinal do potenciômetro 2? | |
| O sinal de resposta do potenciômetro 1 é o dobro do sinal do potenciômetro 2. | |
| Por que a alimentação e o aterramento dos potenciômetros são independentes uns dos outros? | |
| Porque dessa forma a integridade de um potenciômetro não interfere no sinal do outro. | |
| D. / / / /FTO) | |
| Borboleta motorizada (ETC) | |
| Caso ocorra uma pane no corpo de borboleta motorizado, qual a estratégia adotada pelo MC? | |
| A borboleta de aceleração quando está na sua posição de descanso possui uma abertura de 18º, o que permite uma rotação mínima 1500 rpm) para o condutor do veículo chegar até uma oficina. | |
| Quais melhorias podem ser associadas aos veículos que possuem corpo de borboleta motorizada? | |
| Melhor dirigibilidade e economia de combustível, devido à otimização da abertura e fechamento da borboleta durante as acelerações e desacelerações. | |
| Sensor de detonação (KS) | |
| Qual a função do sensor KS? | |
| em a função de detectar a ocorrência de detonação no motor. | |
| Como funciona o sensor KS? | |
| As vibrações produzidas pelo bloco do motor são traduzidas pelo sensor em uma tensão alternada, cuja amplitude do sinal é | |
| proporcional ao nível de vibração. Uma vez detectada a presença de detonação no motor, o MC atrasa o mapa de ignição até que o sinal de presença de detonação desapareça. | |
| | |











| 3 | | | | | | | | |
|------------------|---------------------------|---|--|--|--------------------------|-------------------------|--|--|
| | | | FICHA TÉ | CNICA | | | | |
| | | | Gol Powe | | | 88 | | |
| | Veículo | | | | 1.0 8V | 1000 | ol 1.0 16V | |
| | Disposição | | | | | gitudinalme | ente na dianteira | |
| | Número de válvi | ulas por cilindro | | | 2 | | 4 | |
| | Ciclo | | | | | Otto | | |
| | Alimentação (inj | | IAW 4LV | | | | | |
| | Módulo de coma | | Magneti Marelli | | | | | |
| | Combustível
Cilindrada | | | Gasolina
999 cm³ | | | | |
| | Diâmetro dos cil | indrae | | | | 7,1mm | | |
| | Curso do êmbole | | | | | 0,6mm | | |
| | Modelo do moto | Table 1 | | FA - 11 | 1 (AZN) | | - 111 (AZP) | |
| _ | Taxa de compre | | | | 8:1 | | 11,5 : 1 | |
| Motor | | ento de comando de va | álvulas | 501 | | a dentada | 1147.2 | |
| 2 | Eixo virabrequin | | | 5 mu | nhões, 4 mo | entes e 8 c | ontrapesos | |
| | Bloco do motor | AT THE REAL PROPERTY. | | | Ferro fundid | | | |
| | Potência máxim | а | | 65 cv a 6 | .000 rpm | 76 0 | cv a 6.000 rpm | |
| | Torque máximo | | | | 3.000 rpm | | gfm a 3.000 rpm | |
| | Rotação de mar | cha lenta | | 800 a 9 | 00 rpm | 80 | 00 a 900 rpm | |
| | Ignição | Ignição | | Eletrônica do tipo estática | | | | |
| | Ponto de ignicad | Ponto de ignicao em marcha lenta | | | 6 gra | us apms | | |
| | Sequência de ig | | | | | 3-4-2 | | |
| | Velas de ignição | | | NGK - BKUR 5ETC-10
Bosch FL 7HTCOR | | 20000 | NGK BKUR 6ET-10
Bosch F7 LTCR | |
| | Dedos dianteir | | Cinton | | O in days | | Câmber | |
| | Rodas dianteira | Unidade | Caster | | a) Cásrter (D
erância | ir. hidraulica) | Tolerância | |
| | Direção | Graus e minutos | | 2° a 3° | | 30 30' | -1° 10' a 0° 30 | |
| to | | | | 2º a 3º 2º 30' a 3º 30' -1º 10' a 0º 3 Tolerância permitida | | | | |
| Alinhamento | Convergência da | as rodas | | | - 2 a 0 mm o | | | |
| ıhaı | Rodas traseiras | 5 | Conve | onvergência Câmber | | | | |
| Alin | Unidade | | | | | Tolerância | | |
| | | aus e minutos | | 15' a 35' -2 | | | -2° a -1° | |
| | Convergência das rodas | | Tolerâ | Tolerância permitida 10' | | | | |
| | Obs.: Me | edicões com o veículo o | descarregad | do | | | | |
| | | | | | | | | |
| S | | onente | | | | Parâmetros para análise | | |
| lase | | 00 | 1,700 | % Vol | | 0,0 a 0,5 | | |
| Je g | | HC | | PPM | | 0,0 a 100,0 | | |
| se (| | CO ₂ | | % Vol 12,0 a 16,0
% Vol 0,0 a 3,0 | | | | |
| Analise de gases | As formaç | O₂ As formações excessivas, tanto do monóxi relacionadas com misturas de ar/combust | | | | hidrocarbor | netos, estão | |
| | | To | estes de Te | ensão (Vol | ts) | - 00 | | |
| tensão (volts) | | Teste em partida | | | | 12,3 (Volts | 3) | |
| V 0 | | Teste em carga | | | | 14,7 (Volt | | |
| nsão (volt | R | egulador de tensão | | | | | The state of the s | |
| NIS | | | 13,0 a 14,7 (Volts)
12,0 a 14,0 (Volts) | | | | | |



| É | | | | | Ficha | técnica | |
|------------------|-----------------------------------|---|---|---|--|------------------|--|
| 1 | | FICHA T | ÉCNICA | *************************************** | | | |
| | | Gol Po | wer 1.0 | | 14 | | |
| | Veículo | | | .0 8V | Go | ol 1.0 16V | |
| | Disposição | W | | | 11.0000 | nte na dianteira | |
| | Número de válvulas por cilindro | | | 2 | T | 4 | |
| | Ciclo | 18 /4 /1 | | 0 | tto | | |
| | Alimentação (injeção eletrônica) | IAW 4LV | | | | | |
| | Módulo de comando | Magneti Marelli | | | | | |
| | Combustível | | Gasolina | | | | |
| | Cilindrada | | 999 cm ³ | | | | |
| | Diâmetro dos cilindros | | | | 1mm | | |
| | Curso do êmbolo | | v | | 6mm | | |
| | Modelo do motor | | EA - 111 | | | - 111 (AZP) | |
| 10 | Taxa de compressão | | 10,8 | B:1 | | 11,5 : 1 | |
| Motor | Tipo de acionamento de comando de | válvulas | | Correia | dentada | | |
| | Eixo virabrequim | | | nhões, 4 moer | | | |
| | Bloco do motor | | | Ferro fundido | com 5 ma | ncais | |
| | Potência máxima | | 65 cv a 6. | 000 rom | 76 c | v a 6.000 rpm | |
| | Torque máximo | | 9,1 kgfm a | ACCOUNTS AND ADDRESS | | fm a 3.000 rpm | |
| | Rotação de marcha lenta | | 800 a 9 | | | 0 a 900 rpm | |
| | Ignição | | Eletrônica do tipo estática | | | | |
| | Ponto de ignicao em marcha lenta | 6 graus apms | | | | | |
| | Sequência de ignição | | | | 4-2 | | |
| | ocquericia de iginção | | NGK - BKUR 5ETC-10 | | CO CONTRACTOR OF THE PARTY OF T | NGK BKUR 6ET-10 | |
| 5 1 | Velas de ignição | | | 2000 | Bosch F7 LTCR | | |
| | Rodas dianteiras | Cást | er (Dir. mecānica | a) Cásrter (Dir. | hidráulica) | Câmber | |
| | Unidade | | | erância | | Tolerância | |
| | Direção Graus e minutos | | 2° a 3° | 2º 30' a 3 | | | |
| Alinhamento | Convergência das rodas | | Tolerância permitida | | | | |
| me | Convergencia das rodas | | - 2 a 0 mm ou -20' a 0° | | | | |
| nha | Rodas traseiras | Con | nvergência Câm | | | mber | |
| Ali | Unidade | 2,012752270 | Transfer to the second | | Tolerância | | |
| | mm / Graus e minutos | | | | -2° a -1° | | |
| | Convergência das rodas | | rância permitic | da | 10' | | |
| | Obs.: Medicões com o veícul | o descarre | gado | | | | |
| | Components | | Inidada | (Dov | ê ma nê ka na n | nove enálice | |
| es | CO | | | | Parâmetros para análise
0,0 a 0,5 | | |
| gas | HC | | % Vol | | 0,0 a 100,0 | | |
| de | CO ₂ | | % Vol | | 12,0 a 16,0 | | |
| se | 0, | | % Vol 0,0 a 3,0 | | | | |
| Análise de gases | As formações excessivas, tanto | As formações excessivas, tanto do monóxi
relacionadas com misturas de ar/combusi | | | | etos, estão | |
| | | Testes de | Tensão (Volt | s) | | | |
| tensão (volts) | Teste em partida | | | | 2,3 (Volts |) | |
| nsão (volt | Teste em carga | | | | 4,7 (Volts | | |
| nsa | Regulador de tensão | | | | 4,7 (Volts | | |
| te | Tensão na bateria | 1_ 22 | | | 4,0 (Volts | | |
| | <u>നുള്ളവിലും</u> | | 400 | | | <u> </u> | |
| | -2/1/1/M | | 106 | | | • | |

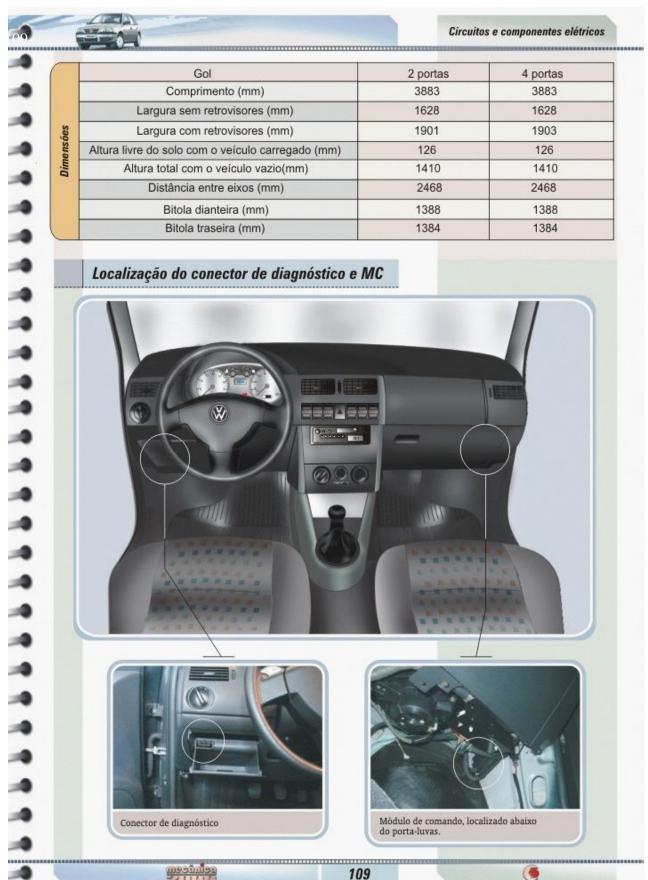


| | | | | | | Ficha t | récnica | | | |
|---------------------|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
| | M | larchas | | 1.0 8V | | 1.0 | 16V | | | |
| 185 | | 1 ^a | | 34 km/h | | E I I I I I I I I I I I I I I I I I I I | 100000 | | | |
| ixin | 16 | 2ª | | 63 km/h | | 13100 | | | | |
| má | | | | | | | | | | |
| des | | 3 ^a | | 104 km/h | | 10.000 | | | | |
| ida | | 4ª | | 138 km/h | | 130 | km/h | | | |
| Velocidades máximas | | 5ª | | 157 km/h | | 165 | km/h | | | |
| | | Sā | io considerada | s velocidades máxi | mas ind | licadas. | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | Direc | ção mecânica (| / direção h | idráulica (2) / direç | ão hidr | áulica com airbag | (3). | | | |
| | Sistema mecânico com pinhão e cremalheira, com dentes helicoidais. | | | | | | | | | |
| 90 | Caluma da an | | anta abasaniada | a de abanca | | 8-12-13-1-13 | - S | | | |
| Direção | | gurança e sup | | | | | | | | |
| ā | | iâmetro do vol | | 380 (| 1 | | 370 (3 | | | |
| | | voltas do volan | | | 1.0 34 63 98 130 165 aximas indicadas. eção hidráulica com airbag helicoidais. (1) 2 (1) 360 (2) 2 (1) 2,95 (2) 4 (1) 10,9 (2) atuante. agonal. bre as lonas do freio trase libf/pol²). Com o pneu quen em relação aos valores te ricantes de pneus homolog estone, Goodyear, Pirelli e referentes a pressão dos terior da tampa do bocal do reservatório de combustí montados no veículo sejan a câmara de ar. Gol 1.0 POWER 3.900 : 1 | 2,95 (| | | | |
| | | nínimo de curva
erna do veículo | | 10,4 (| 1) | dráulica com airbag lais. 360 (2) 2,95 (2) 10,9 (2) 10,9 (2) lonas do freio traseiro com o pneu quente ação aos valores tabas de pneus homologa Goodyear, Pirelli e Fotes a pressão dos pra tampa do bocal de ratório de combustíve os no veículo sejamo de ar. | 10,9 (| | | |
| | | | | <u> </u> | | | | | | |
| | Freio de serviço | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | |
| | Dianteiro | | A disco | ventilado, tipo flutu | ante. | | | | | |
| s | Dianteiro
Traseiro | | | ventilado, tipo flutu
or, auto-regulável. | ante. | | | | | |
| eios | Traseiro | eios com servo | A tamb | | | | | | | |
| Freios | Traseiro
Sistema de fre | | A tamb
acionador e do | or, auto-regulável.
ois circuitos em diag
Freio de mão | onal. | as do freio trasei | ro. | | | |
| Freios | Traseiro
Sistema de fre | alavanca de n | A tamb
vacionador e do
não que age m | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre | onal. | | | | | |
| Freios | Traseiro Sistema de fre Comando por | alavanca de n | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre rios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) el | onal. e as lor pol²). (| com o pneu quent
ão aos valores ta | te,
belados. | | | |
| | Traseiro Sistema de fre Comando por o vale Medida da | Pressão dos por de pressão do Medida do | A tamb
pacionador e do
não que age m
oneus (pneus fr
deve ser + 0,18
Material da | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre rios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) el Fabrica | onal. e as lor (pol²). (m relaç antes d | Com o pneu quent
ão aos valores tal
e pneus homolog | te,
belados.
ados: | | | |
| | Traseiro Sistema de fre Comando por o vale Medida da Roda | Pressão dos por de pressão do | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre rios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) el Fabrica Firest | onal. as lor pol²). (m relaç antes d one, G | Com o pneu quent
ão aos valores ta
e pneus homolog
podyear, Pirelli e I | te,
belados.
ados:
Fate. | | | |
| e rodas | Traseiro Sistema de fre Comando por o vale Medida da Roda 5J x 13 H2 | Pressão dos por de pressão do Medida do Pneu | A tamb
pacionador e do
não que age m
oneus (pneus fr
deve ser + 0,18
Material da | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre rios) em kgf/cm² (lbf/, 5 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re | onal. pol²). (m relaç antes d one, G ferente | Com o pneu quent
ão aos valores ta
e pneus homolog
podyear, Pirelli e l
s a pressão dos p | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão | | | |
| us e rodas | Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 | A tamb
pacionador e do
não que age m
pneus (pneus fr
deve ser + 0,15
Material da
Material
Aço | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre rios) em kgf/cm² (lbf/, 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter | onal. (pol²). (m relaçantes done, Geferente ior da t | Com o pneu quent
ão aos valores ta
e pneus homolog
podyear, Pirelli e f
s a pressão dos p
ampa do bocal de | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime | | | |
| e rodas | Traseiro Sistema de fre Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 | A tamboacionador e do não que age moneus (pneus fideve ser + 0,15 Material da Material Aço | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) el Fabrica Firest Os valores re indicados no inter | onal. pol²). (m relaç antes d one, Ge ferente ior da t eservate | Com o pneu quent
ão aos valores tal
e pneus homolog
podyear, Pirelli e l
s a pressão dos p
ampa do bocal de
ório de combustív | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| us e rodas | o vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 É indispensáve | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) el Fabrica Firest Os valores re indicados no inter | onal. (pol²). (om relaçantes done, Goferente ior da teservatentados | Com o pneu quent
ão aos valores tal
e pneus homolog
codyear, Pirelli e l
s a pressão dos p
ampa do bocal de
ório de combustív
no veículo sejam | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| us e rodas | o vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 É indispensáve | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). (om relaçante done, Goferente dor da teservation and a done). | Com o pneu quent
ão aos valores tal
e pneus homolog
bodyear, Pirelli e la
s a pressão dos pampa do bocal de
cório de combustíva
no veículo sejama
de ar. | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| us e rodas | o vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 É indispensáve marca e tipo e | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). (om relaçantes done, Goferente dor da teservaturatados | Com o pneu quent
ão aos valores tal
e pneus homolog
bodyear, Pirelli e la
s a pressão dos pampa do bocal de
cório de combustíva
no veículo sejama
de ar. | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| us e rodas | Traseiro Sistema de fre Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 È indispensave marca e tipo e | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). (om relaçantes done, Goferente donara dosamara dosa | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e l s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| us e rodas | Traseiro Sistema de fre Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 É indispensáve marca e tipo e Em 1ª marcha Em 2ª marcha | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). (om relaçantes done, Goferente donara dosamara dosa | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e l s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. POWER 0:1 | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| Pneus e rodas | Traseiro Sistema de fre Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 É indispensáve marca e tipo e Em 1ª marcha Em 2ª marcha Em 3ª marcha | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). (on relaçantes done, Goferente donat deservation da teservation da donata do a.90 2,11 1,28 | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e l s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. POWER 0:1 8:1 6:1 | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| Pneus e rodas | Traseiro Sistema de fre Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 É indispensáve marca e tipo e Em 1ª marcha Em 2ª marcha Em 3ª marcha Em 4ª marcha | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). (on relaçantes done, Goferente donatados àmara do 3.90 2,11 1,28 0.96 | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e l s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. POWER 0:1 8:1 6:1 9:1 | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| Pneus e rodas | o vale Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 E indispensáve marca e tipo e Em 1ª marcha Em 2ª marcha Em 3ª marcha Em 4ª marcha Em 5ª marcha | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). Con relaçantes done, Goferente donatados àmara e constantes donatados a constantes do constantes | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e le s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. POWER 0:1 8:1 6:1 9:1 | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| Pneus e rodas | o vale Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 É indispensáve marca e tipo e Em 1ª marcha Em 2ª marcha Em 3ª marcha Em 4ª marcha Em 5ª marcha Em 5ª marcha Em marcha à | Pressão dos por de pressão dos por de pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre fios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ca | onal. (pol²). Con relaçantes done, Goferente donatados àmara e constantes do constante do constantes do constante | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e le s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. POWER 0:1 8:1 6:1 9:1 0:1 7:1 | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |
| us e rodas | o vale Comando por O vale Medida da Roda 5J x 13 H2 6J x 14 H2 6J x 14 H2 É indispensáve marca e tipo e Em 1ª marcha Em 2ª marcha Em 3ª marcha Em 4ª marcha Em 5ª marcha Em 5ª marcha Em marcha à | Pressão dos por de pressão do Pneu 175/70R13 S ou T 185/60R14 el para a segur m todas as rod | A tamb | or, auto-regulável. bis circuitos em diag Freio de mão ecanicamente sobre tios) em kgf/cm² (lbf/ 6 kg/cm² (2lb/pol²) er Fabrica Firest Os valores re indicados no inter do re na que os pneus mo eless não utilizam ci | onal. (pol²). Com relaçantes done, Goferente donal do | Com o pneu quent ão aos valores tal e pneus homolog bodyear, Pirelli e le s a pressão dos p ampa do bocal de ório de combustív no veículo sejam de ar. POWER 0:1 8:1 6:1 9:1 0:1 7:1 | te,
belados.
ados:
Fate.
oneus estão
e abastecime
rel. | | | |



| 3 | | | | | | | | |
|------------------|---------------------------|---|--|--|--------------------------|-------------------------|--|--|
| | | | FICHA TÉ | CNICA | | | | |
| | | | Gol Powe | | | 88 | | |
| | Veículo | | | | 1.0 8V | 1000 | ol 1.0 16V | |
| | Disposição | | | | | gitudinalme | ente na dianteira | |
| | Número de válvi | ulas por cilindro | | | 2 | | 4 | |
| | Ciclo | | | | | Otto | | |
| | Alimentação (inj | | IAW 4LV | | | | | |
| | Módulo de coma | | Magneti Marelli | | | | | |
| | Combustível
Cilindrada | | | Gasolina
999 cm³ | | | | |
| | Diâmetro dos cil | indrae | | | | 7,1mm | | |
| | Curso do êmbole | | | | | 0,6mm | | |
| | Modelo do moto | Table 1 | | FA - 11 | 1 (AZN) | | - 111 (AZP) | |
| _ | Taxa de compre | | | | 8:1 | | 11,5 : 1 | |
| Motor | | ento de comando de va | álvulas | 501 | | a dentada | 1147.2 | |
| 2 | Eixo virabrequin | | | 5 mu | nhões, 4 mo | entes e 8 c | ontrapesos | |
| | Bloco do motor | AT THE REAL PROPERTY. | | | Ferro fundid | | | |
| | Potência máxim | а | | 65 cv a 6 | .000 rpm | 76 0 | cv a 6.000 rpm | |
| | Torque máximo | | | | 3.000 rpm | | gfm a 3.000 rpm | |
| | Rotação de mar | cha lenta | | 800 a 9 | 00 rpm | 80 | 00 a 900 rpm | |
| | Ignição | Ignição | | Eletrônica do tipo estática | | | | |
| | Ponto de ignicad | Ponto de ignicao em marcha lenta | | | 6 gra | us apms | | |
| | Sequência de ig | | | | | 3-4-2 | | |
| | Velas de ignição | | | NGK - BKUR 5ETC-10
Bosch FL 7HTCOR | | 20000 | NGK BKUR 6ET-10
Bosch F7 LTCR | |
| | Dedos dianteir | | Cinton | | O in days | | Câmber | |
| | Rodas dianteira | Unidade | Caster | | a) Cásrter (D
erância | ir. hidraulica) | Tolerância | |
| | Direção | Graus e minutos | | 2° a 3° | | 30 30' | -1° 10' a 0° 30 | |
| to | | | | 2º a 3º 2º 30' a 3º 30' -1º 10' a 0º 3 Tolerância permitida | | | | |
| Alinhamento | Convergência da | as rodas | | | - 2 a 0 mm o | | | |
| ıhaı | Rodas traseiras | 5 | Conve | onvergência Câmber | | | | |
| Alin | Unidade | | | | | Tolerância | | |
| | | aus e minutos | | 15' a 35' -2 | | | -2° a -1° | |
| | Convergência das rodas | | Tolerâ | Tolerância permitida 10' | | | | |
| | Obs.: Me | edicões com o veículo o | descarregad | do | | | | |
| | | | | | | | | |
| S | | onente | | | | Parâmetros para análise | | |
| lase | | 00 | 1,700 | % Vol | | 0,0 a 0,5 | | |
| Je g | | HC | | PPM | | 0,0 a 100,0 | | |
| se (| | CO ₂ | | % Vol 12,0 a 16,0
% Vol 0,0 a 3,0 | | | | |
| Analise de gases | As formaç | O₂ As formações excessivas, tanto do monóxi relacionadas com misturas de ar/combust | | | | hidrocarbor | netos, estão | |
| | | To | estes de Te | ensão (Vol | ts) | - 00 | | |
| tensão (volts) | | Teste em partida | | | | 12,3 (Volts | 3) | |
| V 0 | | Teste em carga | | | | 14,7 (Volt | | |
| nsão (volt | R | egulador de tensão | | | | | The state of the s | |
| NIS | | | 13,0 a 14,7 (Volts)
12,0 a 14,0 (Volts) | | | | | |

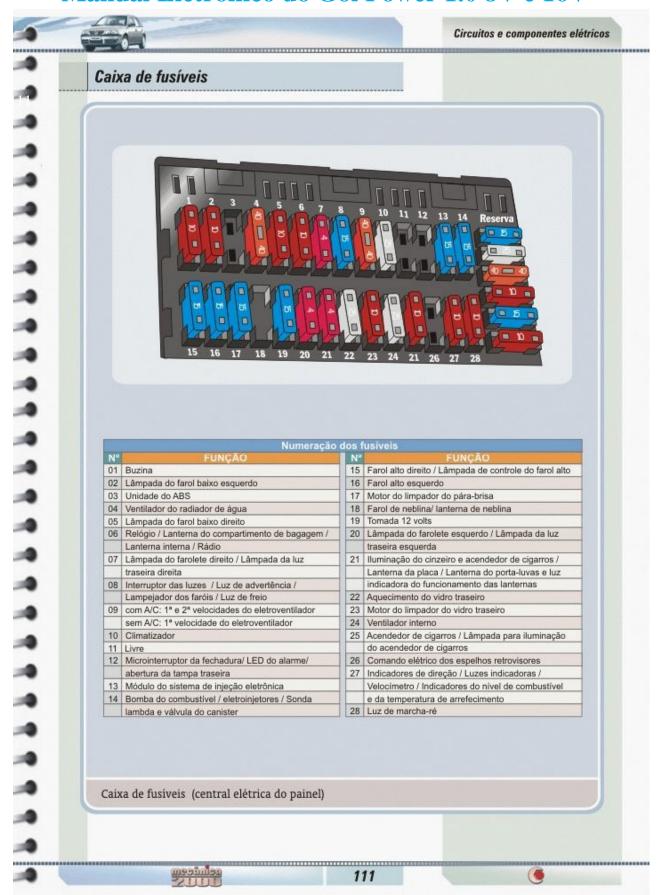








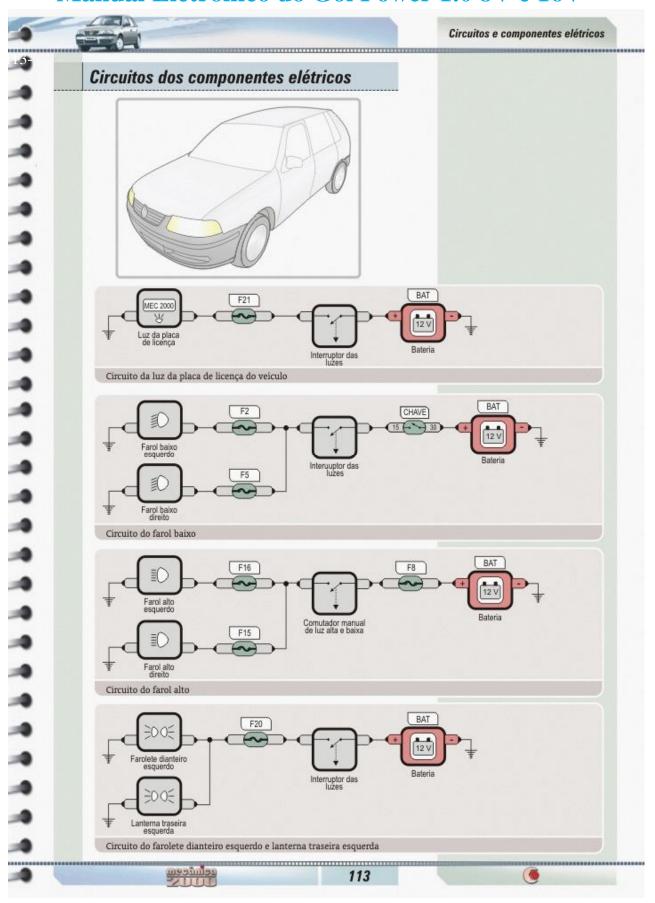




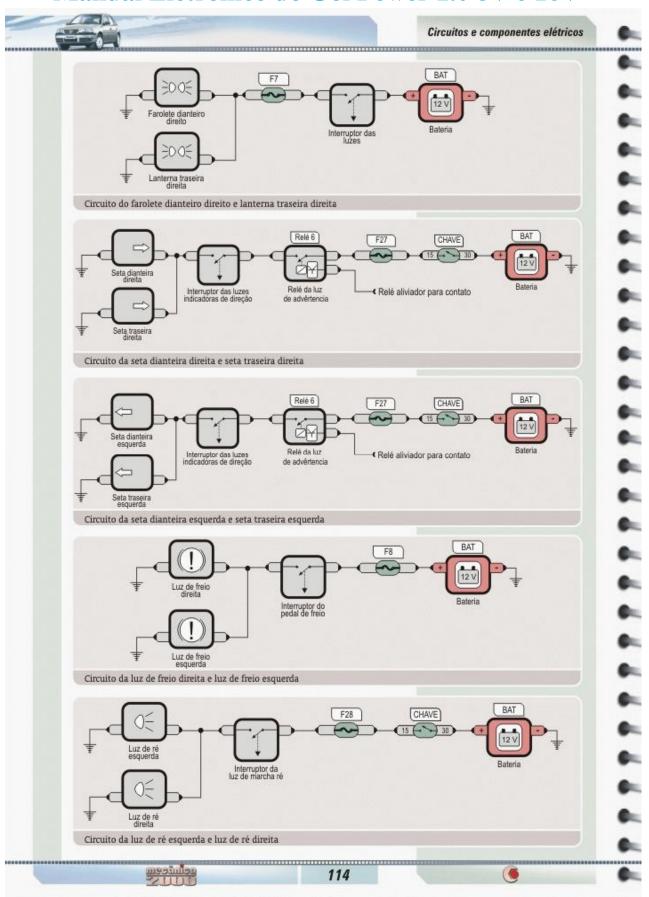




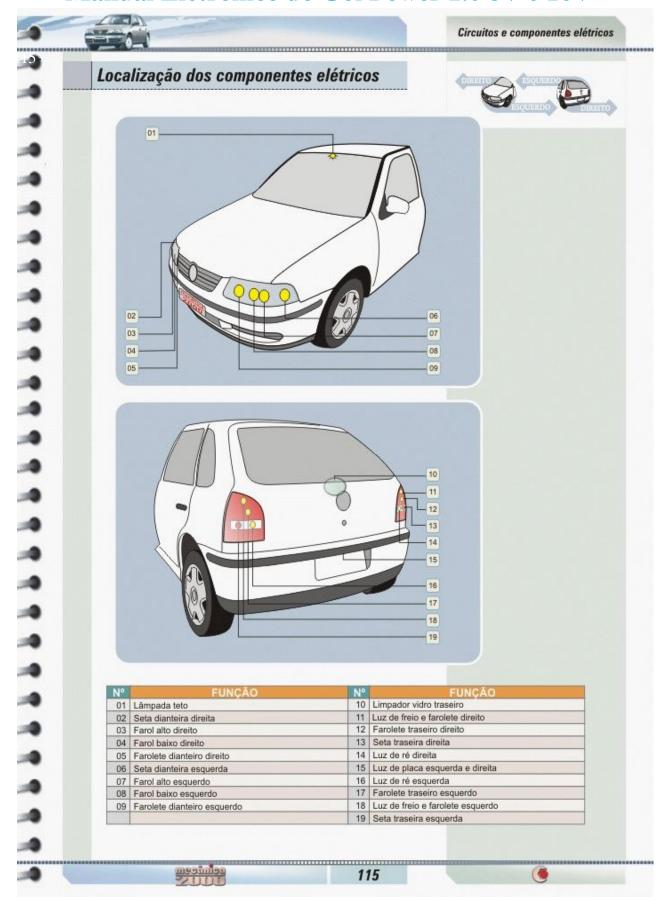


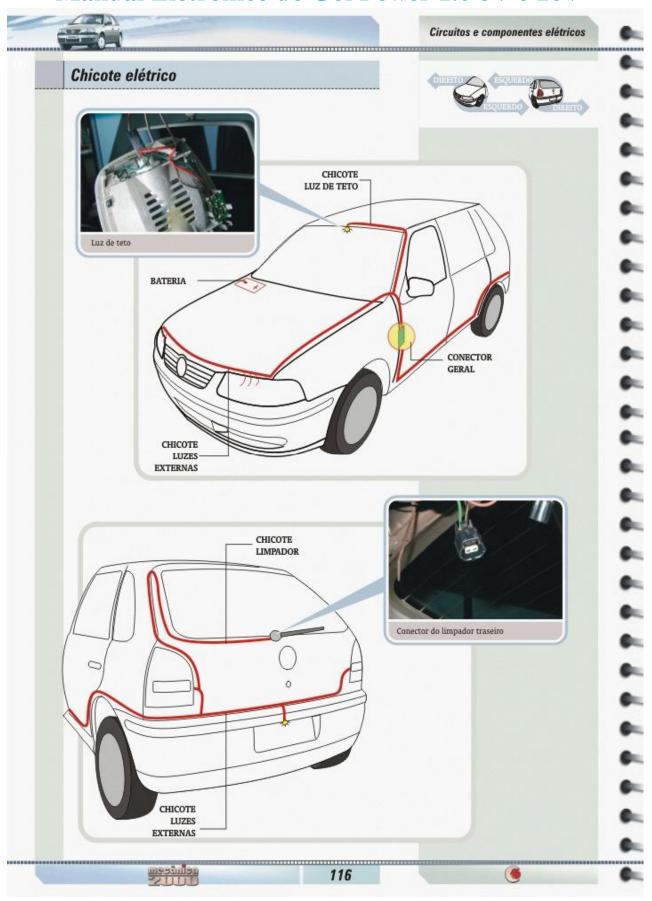




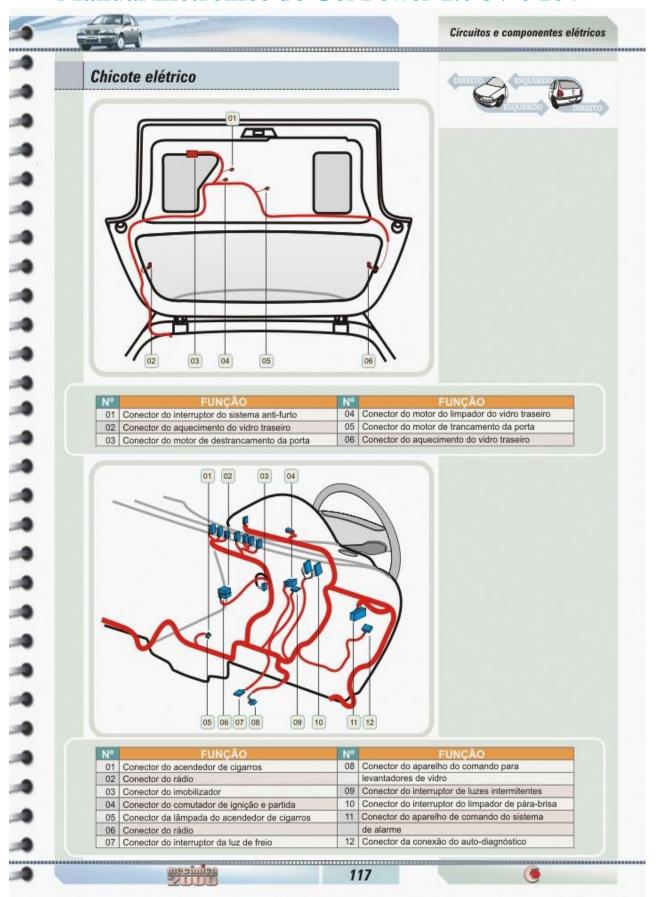




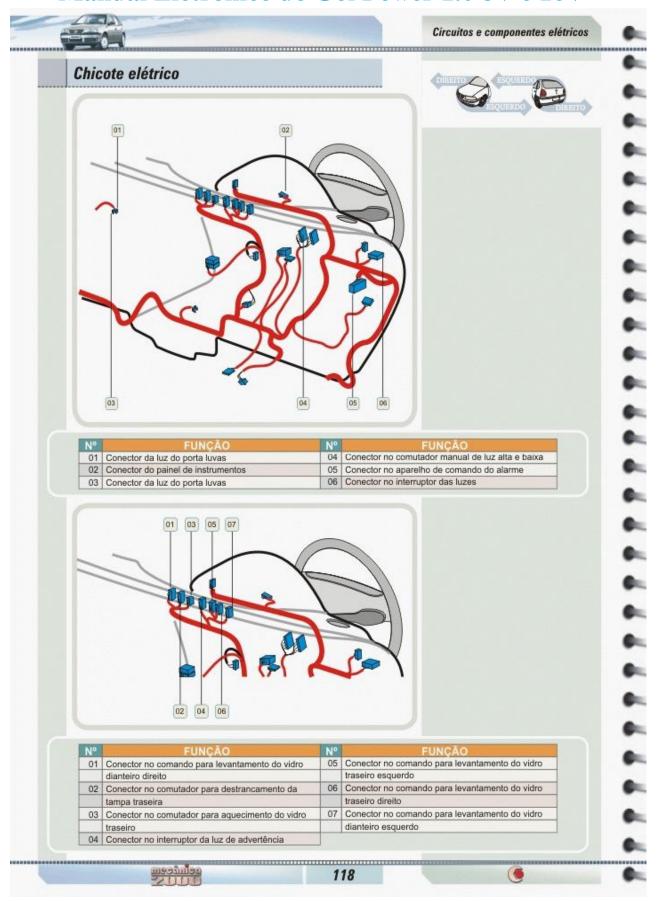














| = | | Dicas |
|----------|--|--|
| <u> </u> | Dicas para motor EA - 111 com E - GAS | |
| القا | Luz EPC | |
| | Se a lâmpada de anomalia EPC estiver acessa, esteja atento a um possível mau conta
posição do pedal do acelerador, do interruptor do pedal de freio, do interruptor do p
lâmpada de freio queimada. | |
| | Ausência do sinal de rotação | |
| | Na ausência do sinal de rotação o motor continua funcionando. O sistema IAW 4LV at estima a rotação do motor em função do sinal do sensor de fase, por isso o motor funciona - A rotação máxima do motor é reduzida (para proteger o motor) O motor precisa dar um maior número de voltas para funcionar, período em que o MC re | ı, mas com algumas alterações. |
| | Eletroventilador do sistema de arrefecimeno | |
| | No sistema Magneti Marelli o eletroventilador de arrefecimento é controlado pelo módi
função da informação do sensor de temperatura da água. Se o eletroventilador estiver fu
o motor frio, é indicativo de um possível problema no sensor ECT. | |
| | Regulador de tensão | |
| | Nos veiculos equipados com o motor EA - 111, o regulador de tensão - regulador multifu
em marcha-lenta. Problemas no alternador ou no regulador causam a oscilação da march
pelo alternador | |
| | Dicas gerais para veículos Volksvagem | |
| | GOLF GLX 2.0 (Digifant) | |
| | Dificuldade de partida a frio | |
| | O motor apresenta dificuldade de partida a frio, o problema era a obstrução da mange coletor de admissão, tendo o problema sido solucionado após sua substituição. | ueira de vácuo que liga o sensor MAP a |
| | GOL 1.6 Mi (IAW 1AVB) | |
| | Consumo excessivo de combustível | |
| | Ao passar o scanner, verifica-se que os valores da sonda lambda variavam corretamente e às vezes ficavam fixos. Ao verificar o chicote, havia um mau contato na base do conector de 04 pinos encontrado próximo ao coletor de admissão. A solução foi a substituição do conector. | |
| | GOL 1.0 Mi (MP - 9) | |
| | Motor acelerado em marcha lenta | |
| | O anel de base do corpo de borboleta estava danificado, provocando assim uma entrada e
sistema quando se retira o jumper para ajuste do ponto de ignição, a rotação de marcha le
podendo este ser um outro motivo para a elevação da marcha lenta. | |
| | GOL 1.0 CFI (EEV IV) | |
| | Motor gira mas não pega | |
| | Verificou-se que a bomba de combustível não estava armando quando virava a chave. Substituindo o fusível que queimado, após virar a chave, queimou novamente. O chicote da bomba estava perfeito. Após uma análise do esquema elé verificado que a sonda lambda também estava protegida pelo mesmo fusível. A sonda lambda estava em curto. | |
| | GOLF GL 1.8 (Monomotronic M 1.2.3) | |
| | ECT e ACT Os parâmetros dos dois sensores estavam fora de faixa, foi montado invertido os conectores, o conector do sensor de temperatura de água fica próximo ao conector do sensor de temperatura do ar e são semelhantes. | |
| | | |
| | GOL 2.0 Mi (IAW 1 AVB) | |
| | Marcha lenta oscilando | |
| | O veículo estava com marcha lenta oscilando e a marcação de temperatura no painel es
com a substituição do sensor de temperatura da água. Se no sistema de arrefecimento
problemas descritos acima. | |
| | | |



