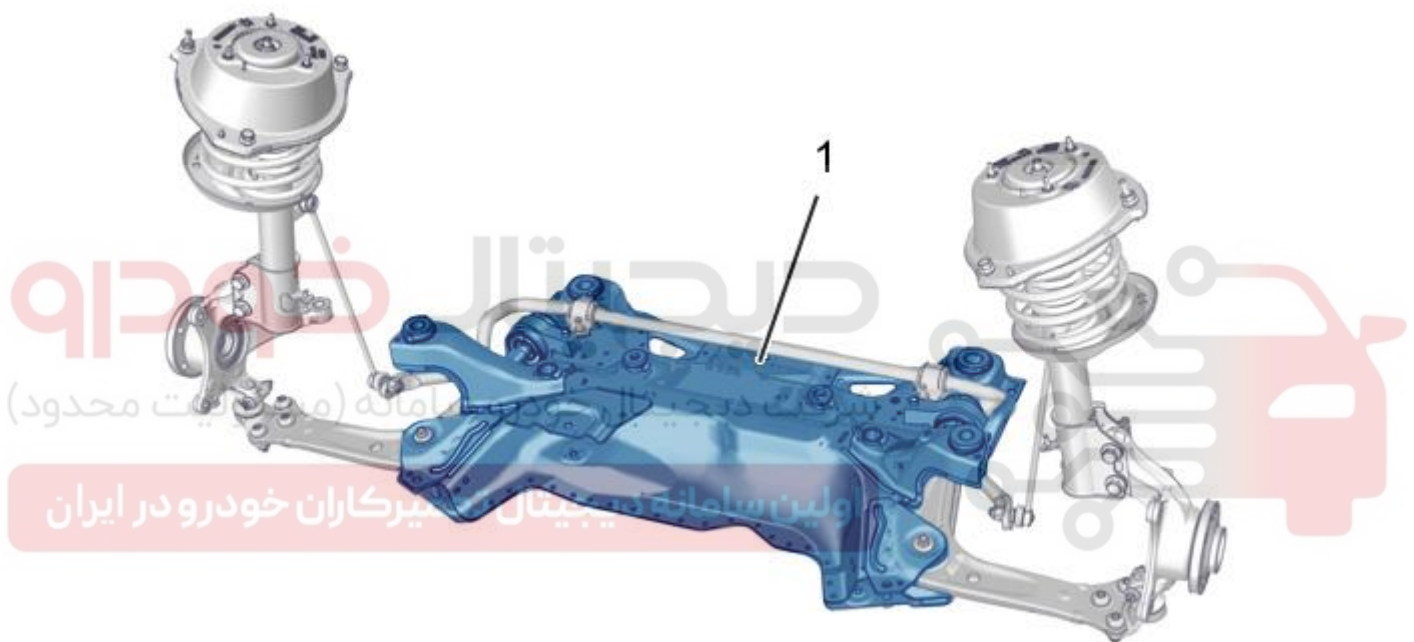


شناسایی: تعلیق جلو

۱. تعلیق جلو

N.B. : موقعیت مکانی (محل قرارگرفتن) رام جلو به وسیله راهنمای روی بدنه مشخص می گردد.

۱,۱. تعلیق جلو شبه مک فرسون (تمام موتور ها غیر از DW12C)

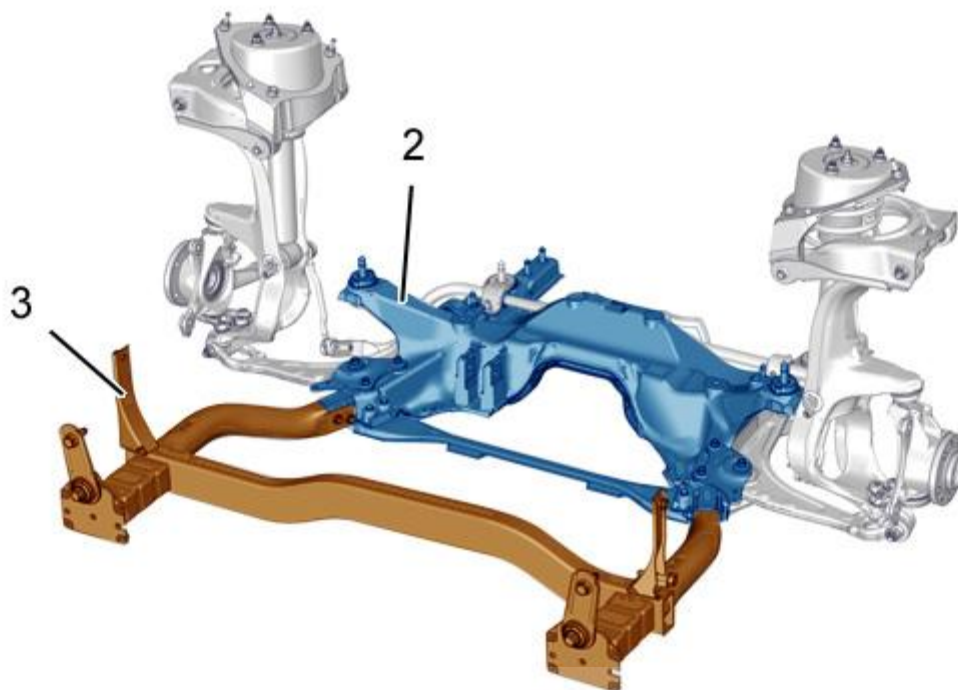


شکل: B3CB041D

(1) رام جلوی فلزی

احتیاط : در خودرو های مجهز به تعلیق جلو شبه مک فرسون رام پلاستیکی نصب شده است . به استثناء خودروهای تولیدی برای کشور آلمان و انگلستان که برای آنها رام آلومینیومی نصب شده است.

۱,۲. تعلیق جلو جناغی دویل (موتور DW12C)



دیجیتال خودرو

شرکت دیجیتال خودرو سامانه (مسئولیت محدود)

اولین سامانه دیجیتال تعمیرکاران خودرو در ایران

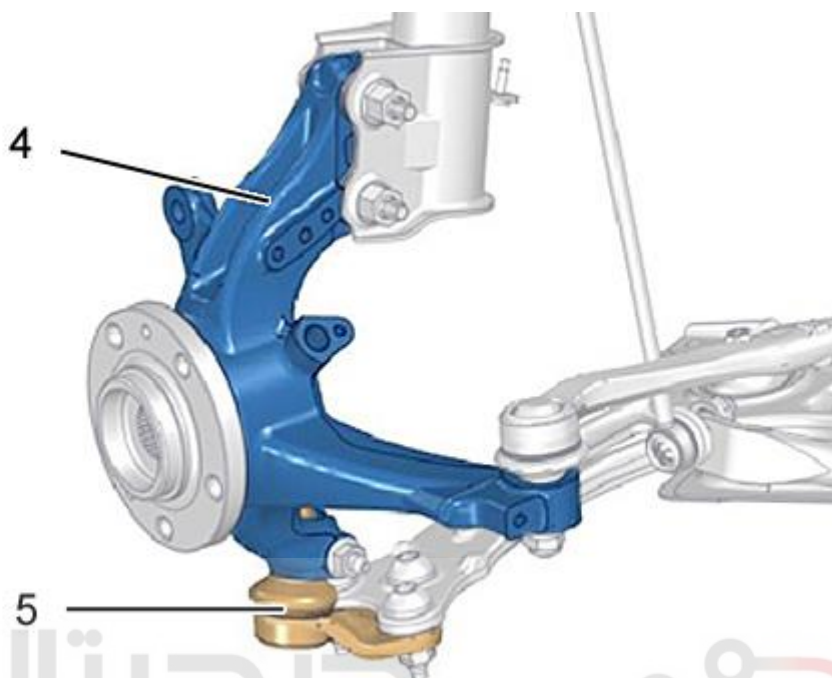
شکل: B3CB040D

(2) رام آلومینیومی

(3) قاب شاسی جلو

۲. بازوی محور چرخ (سگدست)

۲,۱ . تعلیق جلو شبه مک فرسون



دیجیتال خودرو
شرکت دیجیتال خودرو سامانه (مسئولیت محدود)

اولین سامانه دیجیتال تعمیرکاران خودرو در ایران

شکل: B3CB046D

محور نوع با قابلیت پیچش (4)

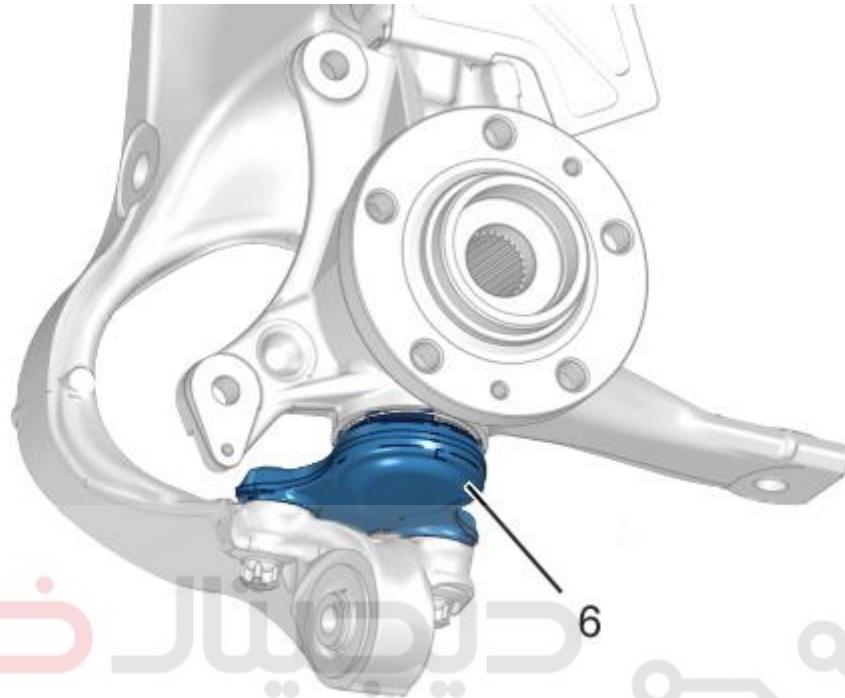
بلبرینگ توپی چرخ جلو :

- قطر 83 mm
- بلبرینگ دو ردیفه ، با حلقه آهنربایی (48 جفت قطب)

سیبک پایین بازوی محور چرخ (سگدست) قابل تعویض (5)

۲,۲ . خودرو با تعلیق جلو نوع جناقی دابل

محور چرخ بوسیله سیبک بالا و سیبک پایین روی بازوی محور چرخ (سگدست) ثابت شده است .



دیجیتال خودرو

شرکت دیجیتال خودرو سامانه (مسئولیت محدود)

اولین سامانه دیجیتال تعمیرکاران خودرو در ایران
قابل تعویض است .

شکل: B3CB07GD

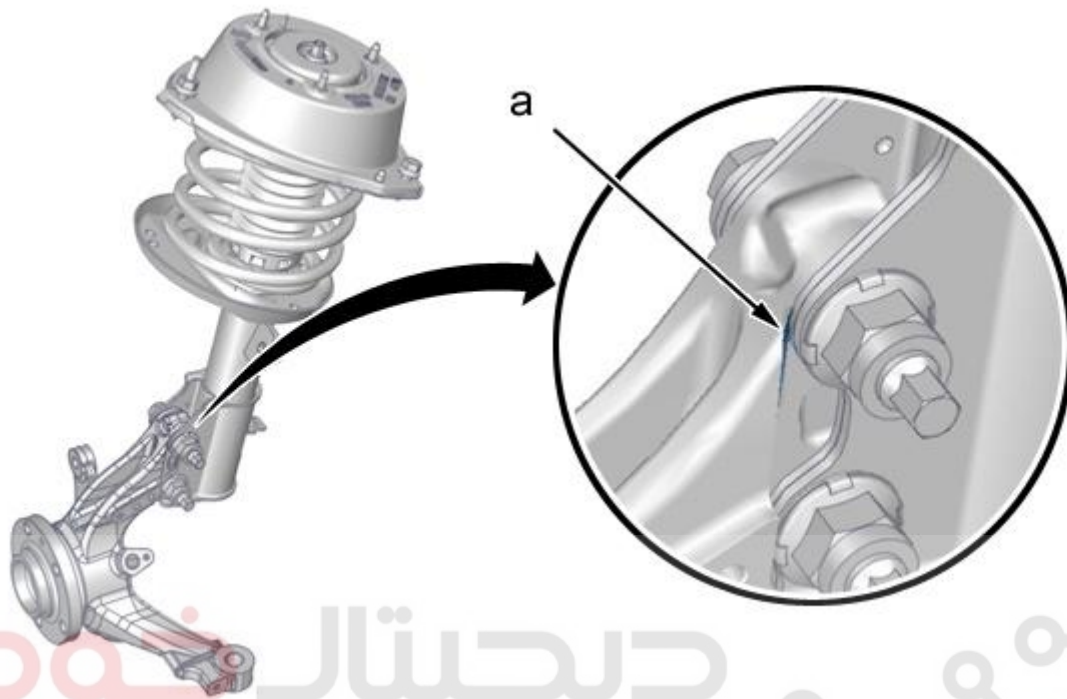
سیبک پایین (6) از نوع

بلبرینگ توپی چرخ جلو :

- 83 mm قطر
- بلبرینگ دو ردیفه ، با حلقه آهنربایی (48 جفت قطب)

۳. استرات تعلیق

۳,۱. تعلیق جلو شبه مک فرسون

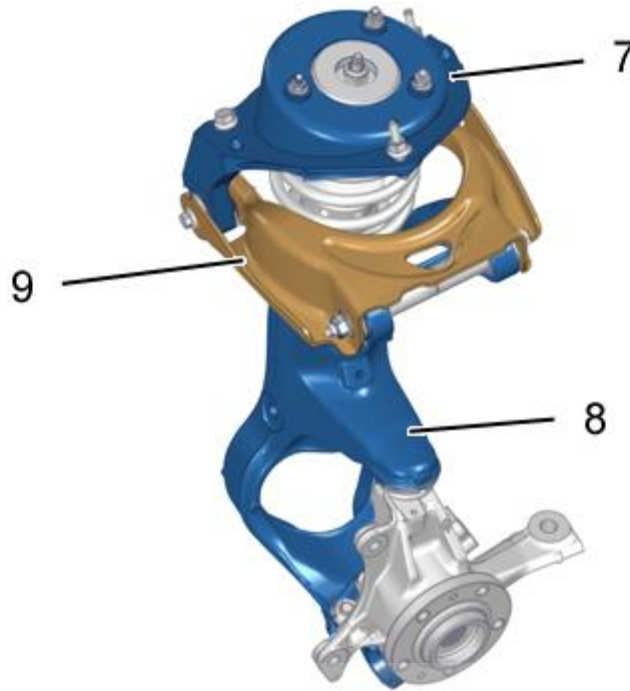


شکل: B3CB04AD

شرکت دیجیتال خودرو (مسئولیت محدود)

احتیاط: محل ارتباط بازوی محور چرخ (سگدست) با کمک فنر روی بدنه آنها دارای موقعیت مکانی جهت نصب است. در تعمیراز محل نصب مناسب بازوی محور چرخ (سگدست) روی کمک فنر اطمینان پیدا کنید (در محل "a").

۳,۲. تعلیق جلو نوع جناقی دابل



شکل: B3CB04DD

پایه بلبرینگ (7)

نگهدارنده بازوی محور چرخ (سگدست) (8)

طبق بالا (9)

۴. میل موجگیر

N.B.: برای قطر میل موجگیر، به قطعات تعویضی مراجعه کنید.

۵. زوایای تعلیق

N.B.: ویژگی زوایای تعلیق با بررسی و تنظیم مقادیر زوایای اکسل مشخص می شود.