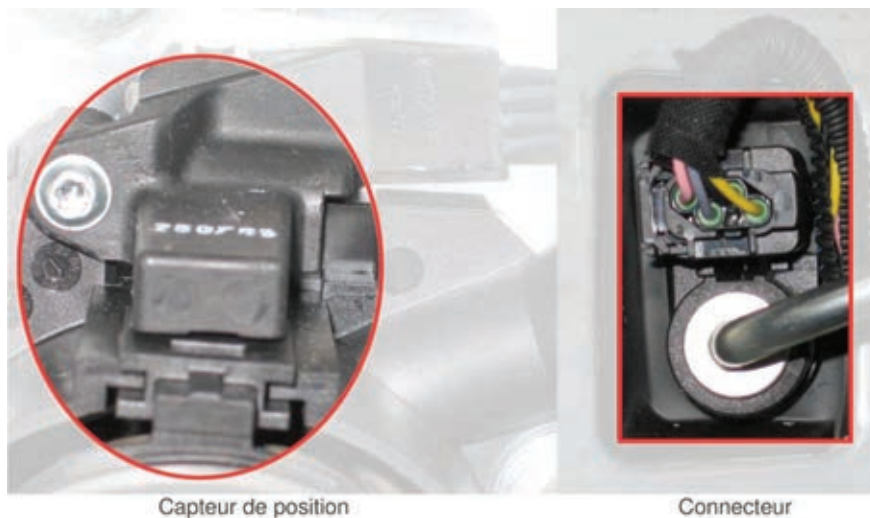


## C. LE CAPTEUR DE POSITION DE L'ACTIONNEUR D'EMBAYAGE

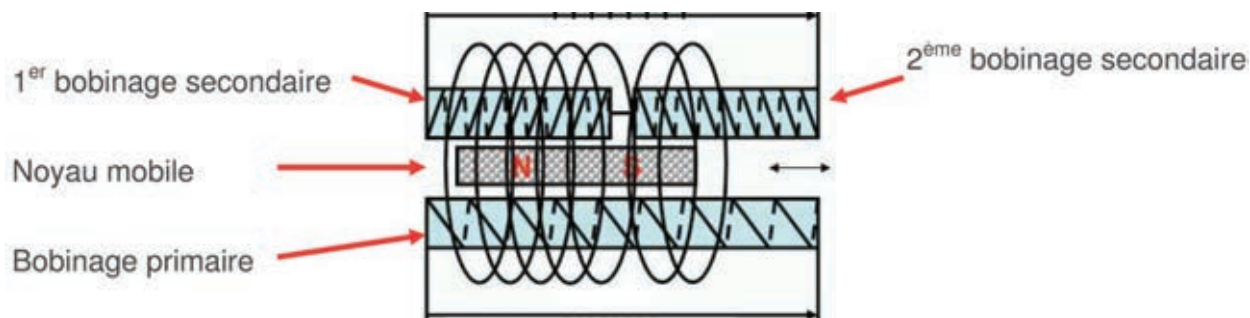
### 1. Implantation



### 2. Rôle

Le capteur de position permet d'informer le calculateur de boîte de vitesses du déplacement de la butée hydraulique d'embrayage.

### 3. Fonctionnement



Le capteur est composé d'un bobinage primaire, de deux bobinages secondaires et d'un noyau ferromagnétique polarisé mobile.

Les deux bobines du secondaire sont montées en série et l'enroulement de leurs spires sont opposés.

Le calculateur MCP alimente ce capteur par un signal de forme « triangulé ».

Le capteur transforme ce signal en un signal de forme « carré » que le calculateur interprète pour définir une position de la butée d'embrayage et une position de point de léchage.

#### Contrôles possibles :

- Mesure paramètres : consigne de position et position de l'actionneur ;
- Mesure de la résistance du bobinage primaire :  $30 \Omega < x < 40 \Omega$  ;
- Mesure de la résistance du bobinage secondaire :  $20 \Omega < x < 30 \Omega$  ;
- Mesure de tension aux bornes du capteur (au primaire et au secondaire).