

**PEUGEOT 2008 1.2 PURETECH SIGNATURE**

Cette voiture incroyable est certifiée par:

**BERNARDO DELFIM**



**DESCRIPTION**

Les informations fournies, bien que précises, ne dispensent pas votre confirmation et ne pourront pas être considérées comme contraignantes.

Au prix de vente indiqué, s'ajoutent des frais administratifs d'un montant de 200€.

**PRINCIPALES CARACTÉRISTIQUES**

**GARANTIE**

Garantie de 18 mois d'un commun accord aux termes de l'article 12, n°1 et 3 du décret-loi n°84/2021 du 18 octobre.

**GÉNÉRAL**

**Marque:** Peugeot  
**Modèle:** 2008  
**Catégorie:** Crossover  
**Nombre de portes:** 5  
**Nombre des places:** 5

**Couleur:** Gris  
**Km:** 45 700 Km  
**Boîte de vitesses:** Boîte de vitesse manuelle  
**Condition:** D'occasion  
**Garantie:** Accord Mutuel  
**Année:** Oct, 2019

**Type de carburant:** Essence  
**Puissance:** 110 Cv  
**Cylindrée du moteur:** 1 199cc

**DOCUMENTS NÉCESSAIRES AU CRÉDIT**

- Carte citoyenne
- 3 derniers reçus de chèques de paie
- IRS
- Preuve de NIB
- Justificatif de domicile

**ÉQUIPEMENT**

**Tapiserie:**

Intérieur en tissu

**Phares:**

Normal

**Équipement des phares:**

Feux de brouillard Feux de jour Feux réglables en hauteur

**Screen:**

Console centrale

**Climatisation:**

Manuelle

**Airbag:**

6 Airbags

**Caractéristiques:**

ABS  
Android Auto  
Apple CarPlay  
Barres de toit  
Bluetooth  
Caméra de marche arrière  
Capteurs de lumière  
Capteurs de pluie  
Capteurs de stationnement  
Direction assistée  
ESP Contrôle électronique de stabilité  
Fermeture centralisée à distance  
Feux arrière en LED  
Fonctions Coming & Leaving Home  
ISOFIX  
Jantes en alliage léger

Ordinateur de bord  
Port USB  
Radio  
Régulateur de vitesse  
Rétroviseurs électriques  
Système de clé intelligente  
Système de contrôle de pression des pneus  
Système de navigation (GPS)  
Verrouillage automatique des portes après démarrage  
Vitres électriques avant et arrière  
Vitres teintées  
Volant en cuir  
Volant multifonction  
Volant réglable en hauteur et profondeur