

DAMPER ZZ-R SpecDSC PLUS セッティングデータシート

メーカー:	TOYOTA	車種名:	ヤリスクロス ハイブリッド	型式:	MXPJ10
年式:	2020年9月	グレード:	G	駆動方式:	FF
商品名:	DAMPER ZZ-R SPEC DSC PLUS			コード:	98571

デモカーデータ

○タイヤサイズ

フロント: 205/65 R16 リア: 205/65 R16

○ホイールサイズ

フロント: 16inch 6.5J inset45 リア: 16inch 6.5J inset45

○車高

フロント: 695mm リア: 691mm ※路面からフェンダーアーチまでの高さ

○ノーマル比

フロント: -42mm リア: -44mm

○バネレート

フロント: 4.0 kgf/mm リア: 2.5 kgf/mm

ODSC PLUS設定データ

・固定モード

車速連動 80km/h

CH1		CH2		CH3		CH4		CH5	
街乗りスタンダード		街乗り 高速		街乗り ソフト		街乗り ハード		ワインディング	
フロント側		フロント側		フロント側		フロント側		フロント側	
20	20	16	16	24	24	14	14	12	12
22	22	16	16	26	26	16	16	14	14

・オートモード

初期値	設定項目	値	初期値
20	変更レベルフロント (F_)	2	初期値: 2
20	変更レベルリア (r_)	2	初期値: 2
22	停車時判定 (GL)	05	初期値: 05
22	変化量判定 (GC)	15	初期値: 15

・MAP制御モード

モード	SET1					SET2									
	(CH)1	(CH)2	(CH)3	(CH)4	(CH)5	(CH)1	(CH)2	(CH)3	(CH)4	(CH)5					
加減速G(FG)		0.20		-0.25											
旋回G(LG)						0.25		0.25							
車速(SP)									50	100					
FL	FR	20	20	18	18			16	20	18	18	16	16		
RL	RR	22	22	18	18			22	16	16	22	20	20	16	16

コメント・備考

- ・固定モードは、街乗りから高速道路、ワインディングまでオールマイティに使えるセッティングデータとなります。ここから微調整してみてください。
- ・オートモードは、街乗りで使用する場合のイニシャル値と設定値になっています。
- ・MAP制御モードはストリート走行を前提にしたセッティングデータになります。加減速並びに旋回Gに対し車両の姿勢を安定させるための適度に減衰を固くする設定となっています。また合わせて、車速制御を2段階とすることで、あらゆるスピード域で快適な乗り味を実現させます。(テスト車両はサスペンション交換、タイヤ・ホイールは純正の車両です。)
- ・20~22段近辺でご使用いただくのがおすすめとなりますが、若干柔らかめの設定ですのでしっかり感を求める方は16段をベースに調整してみてください。