

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 :	MXPJ15
年式 :	2020年9月	グレード :	Z	駆動方式 :	4WD
商品名 :	DAMPER ZZ-R SPEC DSC PLUS			コード :	98572

デモカーデータ

○タイヤサイズ

フロント : 245/40 R20 リア : 245/40 R20

○ホイールサイズ

フロント : 20inch 8.5J inset45 リア : 20inch 8.5J inset45

○車高

フロント : 710mm リア : 705mm ※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 : -30mm リア : -25mm

○バネレート

フロント : 4.0 kgf/mm リア : 6.0 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	14	14	24	24	14	14	12	12
20	20	16	16	26	26	16	16	14	14

・オートモード

初期値	設定項目	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
20	停車時判定 (GL)	05	初期値 : 05
20	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				0.25		
旋回G(LG)							0.25		0.25		
車速(SP)										50	100
FL	FR	20	20	18	18		20	16	16	20	18
RL	RR	24	24	18	18		24	16	16	24	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ンイ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、様々な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・ホイール交換を行った車両です。)
- ・20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から14をベースに調整してみてください。

※減衰の数字は一番ハードな状態を1、一番ソフトな状態を32としています。数字が大きいほうが減衰力が弱いので柔らかく感じますが、おさまりが悪くなります。お好みの乗り味に調整をしてみてください。