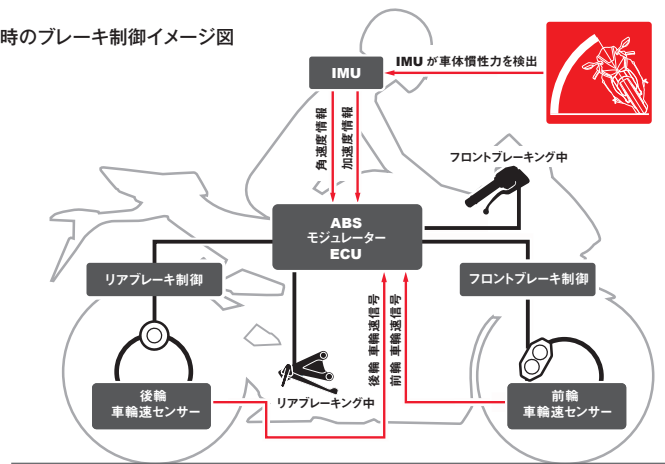


車体バンク角に応じたブレーキ圧制御

IMU(別項参照)の情報からABSモジュレーター内のECUが算出した車体バンク角と、前後車輪速センサーからの車体減速度と前後輪スリップ率から、コーナリング中にブレーキをかけた時の車体バンク角に応じ、制動力をABSがコントロールします。これにより、コーナリング中の思いがけない状況でのブレーキ操作による車体挙動を抑制し、自然な減速フィーリングを実現することで安心感を向上させました。

■車体バンク時のブレーキ制御イメージ図



●車体姿勢推定システム

緻密な車体コントロールを実現するため、車体姿勢推定システムを搭載しました。IMU (Inertial Measurement Unit) で、車体の角速度、加速度を検出し、Honda独自のアルゴリズムによる車体姿勢角演算を1秒間に100回というスピードで行い、車体姿勢推定の精度を上げています。車体姿勢情報をABS、Hondaセレクトダブルトルクコントロール(HSTC/別項参照)、またCBR1000RR SPではÖHLINS Smart ECシステム(別項参照)と組み合わせることで、走行状況に応じた「操る楽しみ」を提供します。