

<スーパースポーツ用電子制御式“コンバインド ABS”>**●ハンドレバー解放時における後輪ホッピングを防ぐ制御**

従来の機械制御式コンバインドブレーキシステムは、ハンドレバーの解放時に後輪制動力が増加することで、後輪のホッピングやリリースの遅れが発生する場合があります。しかし電子制御式“コンバインド ABS”では、ハンドレバーの入力側／解放側で制動力の配分特性を可変。後輪制動力が増加することのない、後輪のホッピングを防ぐ制御を行います。

●フットペダル作動時におけるリアブレーキだけの制動

フットペダル作動時には、機械制御式コンバインドブレーキシステムよりも遅いタイミングで、前輪のブレーキ液圧制御を行うよう設定。ワインディングなどを走行する際、フットペダルでリアブレーキだけを効かせた、きめ細かな操作が可能です。

●より自然なレバーフィーリングを実現するストロークシミュレーター

ワイヤを通じてパワーユニットでブレーキをかける「ブレーキ・バイ・ワイヤ」方式において、より自然なレバーフィーリングやブレーキレスポンスを確保するため、新たに二輪車用ストロークシミュレーターを開発。

このストロークシミュレーターはバルブユニット内にあり、特性が異なる複数の弾力部材を採用することで、従来のブレーキシステムと同様のレバーフィーリングを実現しています。