

車名・型式	スバル・4BA-VN5
車種	1.8L DOHC 直噴ターボ "DIT" / AWD(常時全輪駆動) / リニアトロニック

■寸法・重量・定員

全長×全幅×全高(mm)	4770×1820×1570 注1
室内長×室内幅×室内高(mm)*	1900×1515×1205 注2
ホイールベース(mm)	2670
トレッド[前/後](mm)	1560/1570
最低地上高(mm)*	200
車両重量(kg)	
乗車定員(名)	5
車両総重量(kg)	

■性能

最小回転半径(m)	5.4
燃料消費率(km/L)(国土交通省審査値)◆JC08モード	
燃料消費率(km/L)(国土交通省審査値)◆WLTCモード	
主要燃費向上対策	アイドリングストップ装置/筒内直接燃料噴射装置/可変バルブタイミング/電動パワーステアリング/自動無段変速機

■ステアリング・サスペンション・ブレーキ

ステアリング歯車形式	ラック&ピニオン式
ステアリングギヤ比	13.5:1
サスペンション[前輪/後輪]*	ストラット式独立懸架/ダブルウィッシュボーン式独立懸架
主ブレーキ形式	2系統油圧式(倍力装置付)
ブレーキ[前/後]	ベンチレーテッドディスク/ベンチレーテッドディスク
駐車ブレーキ形式(後2輪制動)	電気式

■エンジン

型式・種類	CB18 水平対向4気筒 1.8L DOHC 16バルブ デュアルAVCS 直噴ターボ "DIT"
内径×行程(mm)	80.6×88.0
総排気量(cc)	1795
圧縮比*	10.4
最高出力[ネット] [kW(PS)/rpm]	130(177)/5200-5600
最大トルク[ネット] [N・m(kgf・m)/rpm]	300(30.6)/1600-3600
燃料供給装置	筒内直接燃料噴射装置
燃料タンク容量(L) / 燃料種類	63 / 無鉛レギュラーガソリン

■トランスミッション

変速機形式	リニアトロニック(マニュアルモード付)前進無段 後退1速
変速比(第1速~第8速)	4.065~0.502(マニュアルモード時 1速4.065 / 2速2.600 / 3速1.827 / 4速1.377 / 5速1.061 / 6速0.836 / 7速0.667 / 8速0.559) 注4
変速比(後退)	4.378
減速比	3.900

*社内測定値および社内型式名(方式名) 注1:全高はルーフアンテナを含む数値。注2:サンルーフ装着車は室内高が-15mmとなります。注4:マニュアルモード時の各変速ポジションにおける代表的な変速比です。

◆燃料消費率は定められた試験条件のもとでの数値です。したがって、実際の走行時には、気象、道路における交通の混雑の状態、運転方法に応じて燃料消費率が異なります。
◆WLTCモードは、市街地、郊外、高速道路の各走行モードを平均的な使用時間配分で構成した国際的な走行モードです。市街地モードは信号や渋滞等の影響を受ける比較的低速な走行を想定し、郊外モードは信号や渋滞等の影響をあまり受けない走行を想定、高速道路モードは高速道路等での走行を想定しています。◆燃料消費率はSI-DRIVEのインテリジェントモード(I)時の数値です。■エンジンの出力表示には、ネット値とグロス値があります。「グロス」はエンジン単体で測定したものであり、「ネット」とはエンジンを車両に搭載した状態とほぼ同条件で測定したものです。同じエンジンで測定した場合、「ネット」は「グロス」よりも15%程度低い値(自工会調べ)となっています。
■DIT=Direct Injection Turbo ■リニアトロニック=フル電子制御自動無段変速機 ■LEVORG、LAYBACK、DIT、SUBARU GLOBAL PLATFORM、EyeSight、Touring Assist、Lineartronic、Active Torque Vectoring、SI-DRIVE、BOXER、AVCS、新環状力骨構造、Welcome Lighting、アクセスキー、SUBARU STARLINK、つながる安全、iコール、アイサイトXロゴマーク、アイサイトXロゴマーク、アイサイト診断、アイサイト+プラス、安心と楽しさは株式会社SUBARUの登録商標です。
■ハーマンカードン、harman/kardonはHarman International Industries Inc.の登録商標です。 ■「みちびき」は準天頂衛星システムサービス株式会社の登録商標です。
■ヘルプネット®は(株)日本緊急通報サービスの登録商標です。 ■製造事業者 株式会社SUBARU

■記載内容はレヴォーグレイバック プロトタイプによる開発目標値です。この内容はあくまでも認可申請予定値であり、正式認可後には変更になる可能性があります。