



### V100 MANDELLO S – SCHEDA TECNICA

<b>Motore</b>	Bicilindrico trasversale a V di 90°, quattro valvole per cilindro, raffreddato a liquido con Ride by Wire
<b>Cilindrata</b>	1.042 cc
<b>Alesaggio x Corsa</b>	96 x 72 mm
<b>Potenza max</b>	115 CV (84,6 kW) a 8.700 rpm
<b>Coppia max</b>	105 Nm a 6.750 rpm
<b>Cambio</b>	6 rapporti
<b>Trasmissione finale</b>	Cardano
<b>Frizione</b>	A comando idraulico
<b>Sospensione anteriore</b>	Forcella Öhlins Smart EC 2.0 a steli rovesciati Ø 43 mm completamente regolabile, con regolazione semiattiva di compressione ed estensione
<b>Sospensione posteriore</b>	Monoammortizzatore Öhlins TTX Smart EC 2.0 completamente regolabile, con regolazione semiattiva di compressione ed estensione, dotato di manopola per la regolazione del precarico
<b>Freno anteriore</b>	Doppio disco flottante da Ø 320 mm, pinze Brembo ad attacco radiale a 4 pistoncini contrapposti. Cornering ABS
<b>Freno posteriore</b>	Disco singolo da Ø 280 mm, pinza Brembo flottante a 2 pistoncini. Cornering ABS
<b>Ruota anteriore</b>	Cerchi in lega, 17" x 3,5" - TPMS
<b>Ruota posteriore</b>	Cerchi in lega, 17" x 6" - TPMS
<b>Altezza sella</b>	815 mm
<b>Capacità serbatoio</b>	17 lt
<b>Peso a secco</b>	212 Kg
<b>Peso in ordine di marcia*</b>	233 Kg
<b>Omologazione</b>	Euro 5+
<b>Consumi</b>	4,7 l/100 Km
<b>Dotazioni</b>	Fanale anteriore Full LED con DRL, Cornering Lights, Indicatori di direzione a LED, Cornering ABS e Moto Guzzi Traction Control, Cruise Control, Riding Modes, Strumentazione full colour TFT, Aereodinamica adattiva, Parabrezza regolabile elettricamente, TPMS (Tyre Pressure Monitoring System), Manopole riscaldate, Up/Down quickshifter, Moto Guzzi MIA. PFF Rider Assistance Solution®: Forward Collision Warning (FCW), Blind Spot Information System (BLIS), Lane Change Assist (LCA)
<b>Predisposizione</b>	(FCC) Following Cruise Control

\*In conformità alle norme VO (EU) 168/2013, con tutti i liquidi d'esercizio, con equipaggiamento standard e serbatoio carburante riempito almeno al 90% della capacità utile