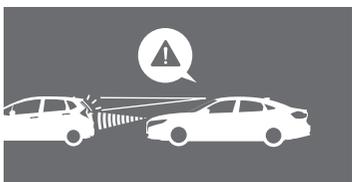


「誰もが事故に遭わない社会」をつくりたい。その思いでHondaは2003年には世界初の追突軽減ブレーキを実用化。その後も連続と続いてきた研究が、この「Honda SENSING (ホンダ センシング)」を生みました。ミリ波レーダーと単眼カメラにより車両はもちろん歩行者までを検知し、ブレーキやステアリングなど車両各部を協調制御する合計10の先進機能により、通常運転時から緊急時のリスク回避まで運転を支援します。



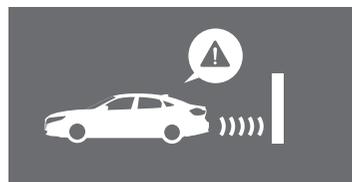
衝突軽減ブレーキ (CMBS)

車両や歩行者を検知し、衝突の危険がある場合にマルチインフォメーション・ディスプレイの表示やブザーで警告。緊急時には、自動で強いブレーキをかけて衝突回避・被害軽減を図ります。さらにインサイトでは、夜間の歩行者認識性能を向上させました。
CMBS: Collision Mitigation Brake System



誤発進抑制機能

前方に障害物があるにも関わらずアクセルペダルを踏み込んだ際、急発進を防止するとともに、音とマルチインフォメーション・ディスプレイの表示で警告します。



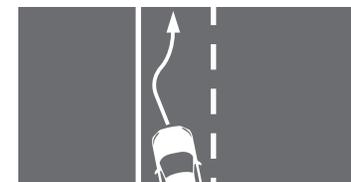
後方誤発進抑制機能

後方に障害物があるにも関わらず、ギアセレクターが[R] (リバース) の状態でアクセルペダルを強く踏み込んだ際、出力を抑制して急な後退を防止するとともに、音とマルチインフォメーション・ディスプレイの表示で警告します。



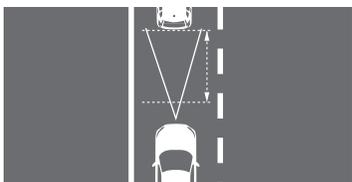
歩行者事故低減ステアリング

約10km/h～約40km/hで走行中に車線を外れ、路側帯の歩行者と衝突しそうな際、音とマルチインフォメーション・ディスプレイの表示で警告。ステアリングも制御して回避操作を支援します。



路外逸脱抑制機能

車線を外れそうの際、マルチインフォメーション・ディスプレイの表示とステアリング振動で警告し、さらにクルマを車線内へ戻すようにステアリングを制御。また逸脱量が大きいと予測される際はブレーキも併用して、逸脱しないように支援します。



渋滞追従機能付ACC

(アダプティブ・クルーズ・コントロール)

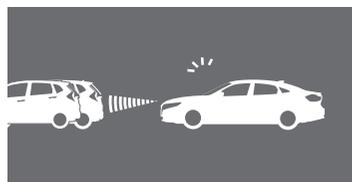
前走車がない場合は設定した車速を自動で維持し、前走車がある場合は自動で加減速をし、適切な車間距離を保つよう支援。前走車が停車すれば合わせて停車する渋滞追従機能付。



LKAS

(車線維持支援システム)

高速道路など、中・高速走行時、単眼カメラで車線を捉え、車線の中央に沿って走れるようステアリング操作をアシスト。車線を外れそうの際には、マルチインフォメーション・ディスプレイの表示とステアリング振動で注意を喚起します。
LKAS: Lane Keep Assist System



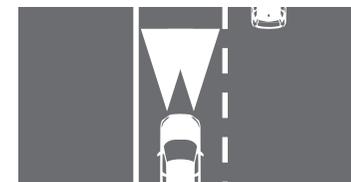
先行車発進お知らせ機能

前のクルマが発進したことを、ブザーとマルチインフォメーション・ディスプレイの表示でお知らせします。



標識認識機能

走行中に道路標識を認識してマルチインフォメーション・ディスプレイに表示し、安全運転を支援します。



オートハイビーム

前走車や対向車を検知してハイ/ロービームを自動で切り替え。良好な視界の確保に貢献するとともに、切り替え操作の頻度も低減します。

※イラストは機能説明のためのイメージです。

■各機能の能力(認識能力・制御能力)には限界があります。各機能の能力を過信せず、つねに周囲の状況に気をつけ、安全運転をお願いします。

車両をご使用になる前に必ず取扱説明書をお読みください。各システムは、いずれも道路状況、天候状況、車両状態等によっては、作動しない場合や十分に性能を発揮できない場合があります。■衝突軽減ブレーキ(CMBS)は、約5km/h以上で走行中に自車との速度差が約5km/h以上ある前走車両や歩行者、または対向車両(二輪車や自転車等を除く)に対して衝突する可能性があるシステムが判断した場合に作動し、自動的に停止または減速することにより衝突回避や衝突被害の軽減を図ります。対向車両(二輪車や自転車等を除く)と歩行者に対しては、自車が約100km/h以下で走行中の場合に作動します。■誤発進抑制機能は、停車時や約10km/h以下で走行しているとき、自車のほぼ真正面の近距離に車両などの障害物があるにもかかわらず、アクセルペダルを踏み込んだ場合に、エンジンやモーターなどのパワーステム出力を抑制し、急な発進を防止するとともに、音と表示で接近を知らせます。■後方誤発進抑制機能は、停車時や約10km/h以下で後退しているとき、自車のほぼ真後ろの近距離に車両などの障害物があるにもかかわらず、アクセルペダルを踏み込んだ場合に、出力を抑制し、急な後退を防止するとともに、音と表示で接近を知らせます。■歩行者事故低減ステアリングは、約10km/h～約40km/hで走行中に、システムが歩行者側への車線逸脱と歩行者との衝突を予測した場合に、ステアリング操作による回避を支援します。運転者のステアリング操作に代わるものではありません。運転者が加速やブレーキ操作、急なステアリング操作を行っているときシステムが判断した場合、ウインカーを自動で切り替える場合は作動しません。■路外逸脱抑制機能は約60km/h～約100km/hで走行中に、路外への逸脱またはシステムが路外への逸脱を予測したとき、作動します。運転者のステアリング操作に代わるものではありません。運転者が加速やブレーキ操作、急なステアリング操作を行っているときシステムが判断した場合、ウインカーを自動で切り替える場合は作動しません。■渋滞追従機能付ACCは、0km/h以上で作動します。前方車両に接近しすぎる場合には、ブレーキペダルを踏むなどして適切な車間距離を保ってください。急なカーブや加速・減速の繰り返しが少ない、高速道路や自動車専用道路などを運転するときに使用してください。■LKAS(車線維持支援システム)は、約65km/h以上で作動します。運転者のステアリング操作に代わるものではありません。運転者がステアリングから手を放した状態や、運転者が意図的に車線を越えるようなステアリング操作をしているときシステムが判断した場合、ウインカーを自動で切り替える場合は作動しません。急なカーブや加速・減速の繰り返しが少ない、高速道路や自動車専用道路などを運転するときに使用してください。■先行車発進お知らせ機能は、先行車との車間距離が約10m以内で、先行車の発進を検知しても自車が停止し続けたときに作動します。■標識認識機能は最高速度、はみ出し通行禁止、一時停止、車両進入禁止の標識を認識し、マルチインフォメーション・ディスプレイに表示します。一時停止、車両進入禁止は約60km/h以下で作動します。自車の単眼カメラから見て、車両等の陰になった道路標識は認識することができません。■オートハイビームは、約30km/h以上で走行中に作動します。ハイビームとロービームの自動切り替え制御には状況により限界があります。つねに周囲の状況を確認し、必要に応じて手動で切り替え操作を行ってください。