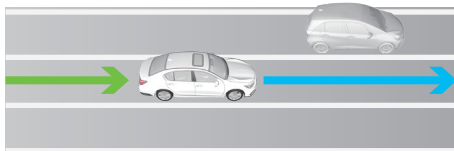


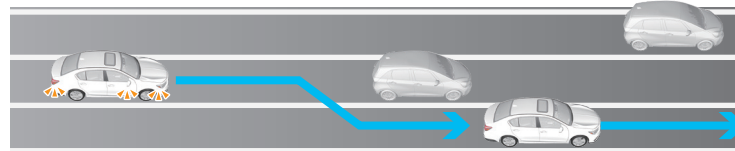
■ 高速道路における作動イメージ



本線走行

＜ハンズオフ機能付車線内運転支援機能＞

渋滞追従機能付アダプティブクルーズコントロール(ACC)と車線維持支援システム(LKAS)が作動中、一定の条件を満たすとハンズオフ機能付車線内運転支援機能が作動。アクセル、ブレーキに加えステアリング操作もシステムが行い、ドライバーはハンズオフが可能となります。



車線変更

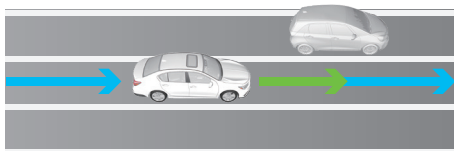
＜ハンズオフ機能付車線変更支援機能＞

ハンズオフ機能付車線内運転支援機能が作動中のとき、一定の条件を満たした状態でウインカーを操作すると、システムが周辺の状況から車線変更が可能であると判断した場合、熟練ドライバーのようななめらかさと安定感で車線変更を支援します。

追い越し

＜ハンズオフ機能付高度車線変更支援機能＞

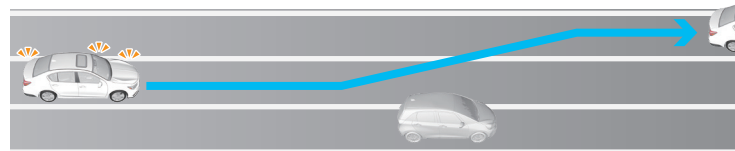
ハンズオフ機能付車線内運転支援機能が作動中のとき、スイッチをONにするとハンズオフ機能付高度車線変更支援機能がスタンバイ状態になります。システムが目的地へ向けて必要と判断し、かつ、周辺の状況から車線変更が可能であると判断した場合、車線変更や追い越しを支援します。



渋滞解消時

＜ハンズオフ機能付車線内運転支援機能＞

渋滞解消などで作動条件から外れた場合、システムはドライバーに運転操作を要求し、トラフィックジャムパイロット(渋滞運転機能)を終了。ドライバーの操作によって、アダプティブクルーズコントロール(ACC)と車線維持支援システム(LKAS)による運転支援を再開し、一定の条件を満たすとハンズオフ機能付車線内運転支援機能が作動します。



本線退出支援

＜ハンズオフ機能付高度車線変更支援機能＞

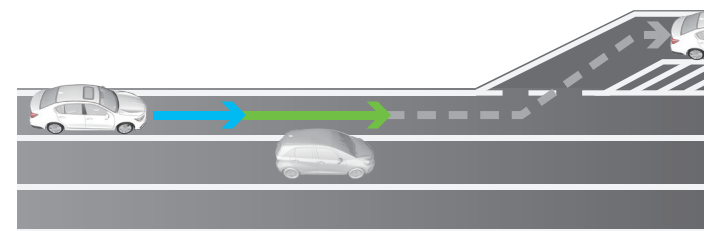
ナビで目的地を設定し、高度車線変更支援スイッチをONにしていれば、システムが目的地へ向けて必要と判断し、かつ、周辺の状況から車線変更が可能であると判断した場合、ジャンクションや出口に近い車線への変更を支援します。



渋滞時

＜トラフィックジャムパイロット(渋滞運転機能)＞

ハンズオフ機能付車線内運転支援機能が作動しているときに渋滞に遭遇し、一定の条件を満たした場合、トラフィックジャムパイロット(渋滞運転機能)が作動。システムが周辺の監視からアクセル、ブレーキ、ステアリング操作を行い、追従・停止・再発進を実行します。



本線退出

＜操作要求＞

ナビで目的地を設定している場合、システムは分岐・出口付近でドライバーに運転操作を要求し機能を終了。ドライバーの操作によって、アダプティブクルーズコントロール(ACC)と車線維持支援システム(LKAS)による運転支援を再開したのち、ドライバーによる手動運転を要求します。

- ハンズオフ機能、または、トラフィックジャムパイロット(渋滞運転機能)による走行
- 渋滞追従機能付アダプティブクルーズコントロール(ACC)と車線維持支援システム(LKAS)による走行
- ドライバーの運転操作による走行

■ 詳しい作動条件や注意事項はP9をご覧ください。