

## 渋滞時のストレスと疲労を軽減するトラフィックジャムパイロット(渋滞運転機能)。 万々に備える緊急時停車支援機能。

### ■ トラフィックジャムパイロット(渋滞運転機能) 条件付自動運転機能(限定領域)

ハンズオフ機能付車線内運転支援機能で走行中、渋滞に遭遇すると、一定の条件下でドライバーに代わってシステムが周辺を監視しながら、アクセル、ブレーキ、ステアリングを操作する機能。システムは先行車の車速変化に合わせて車間距離を保ちながら同一車線内を走行、停車、再発進します。ドライバーはナビ画面でのテレビやDVDの視聴、目的地の検索などのナビ操作をすることが可能となり、渋滞時の疲労やストレスを軽減させます。

- システムからの操作要求があった場合にすぐに運転操作が可能な状態を保ってください。
- システムから操作要求があった場合には、運転者が運転操作を行う必要があります。

#### ● 主な走行環境条件

##### 1. 道路状況及び地理的状況

- (道路区間) 高速自動車国道、都市高速道路及びそれに接続される又は接続される予定の自動車専用道路(一部区間を除く)
- (除外区間/場所) 自車線と対向車線が中央分離帯等により構造上分離されていない区間、急カーブ、サービスエリア・パーキングエリア、料金所など

##### 2. 環境条件

- (気象状況) 強い雨や降雪による悪天候、視界が著しく悪い濃霧又は日差しの強い日の逆光等により自動運行装置が周辺の車両や走路を認識できない状況でないこと
- (交通状況) 自車が走行中の車線が渋滞又は渋滞に近い混雑状況であるとともに、前走車及び後続車が自車線中心付近を走行していること

##### 3. 走行状況

- (自車の速度) 自車の速度が自動運行装置の作動開始前は約30km/h以下、作動開始後は約50km/h以下であること
- (自車の走行状況) 高精度地図及び全球測位衛星システム(GNSS(Global Navigation Satellite System))による情報が正しく入手できていること
- (運転者の状態) 正しい姿勢でシートベルトを装着していること
- (運転者の操作状況) アクセル・ブレーキ・ハンドルなどの運転操作をしていないこと

■ 詳しい作動条件や注意事項はP9をご覧ください。

\* 写真は機能説明のための合成イメージです。



### ■ 緊急時停車支援機能

ドライバーがシステムからの操作要求に応じ続けなかった場合、左車線へ車線変更をしながら減速・停車を支援する機能。トラフィックジャムパイロット・ハンズオフ機能の終了時、システムからの操作要求に応じなかった場合、警告音を強め、シートベルトの振動を加えるなど、視覚、聴覚、触覚によってドライバーに操作要求に応じるよう、さらに促します。それでも、ドライバーが操作要求に応じ続けなかった場合はハザードランプとホーンで周辺車両への注意喚起を行いながら、減速・停車を支援します。路肩がある場合は、左側車線に向かって減速しながら車線変更を支援します\*。



※ 状況により車線変更せずに停車することがあります。