

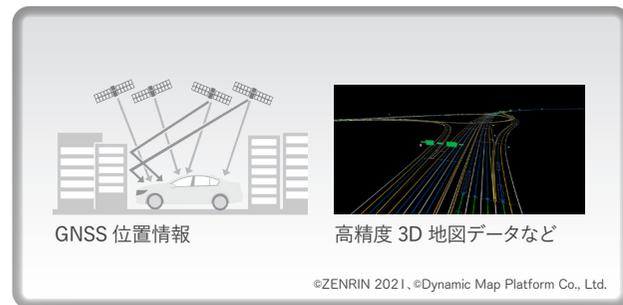
## ■ 車両制御イメージ

Honda SENSING Eliteは、高精度の自車位置認識に加え、ドライバーの目に相当するセンサーが自車周辺360°の状況を検知。メインECUがドライバーの頭脳さながらに行動計画を

策定し、手足に代わってアクセル、ブレーキ、ステアリングを制御することで状況に適した走行を行います。

### ▶ 自車位置認識(高精度地図/GNSS)

マルチGNSSアンテナがGPSや準天頂衛星などのGNSSから自車の位置情報を受信。地図ユニット(MPU)は通信ユニット(TCU)を通じて、高速道路や自動車専用道の形・幅・勾配・標識などの情報を記録した3次元の高精度地図や、交通情報を受信します。これらにセンサーの情報などを総合し極めて精度の高い自車位置認識を行います。

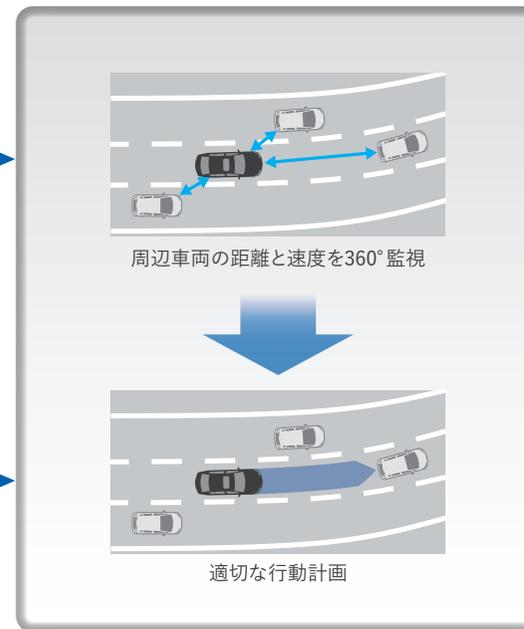


### ▶ 外界認識(センサー)

分解能に優れたライダーセンサーと、雨など環境変化の影響を受けにくいミリ波レーダーセンサーを5台ずつ備え、それぞれに対応するようカメラを2台装備。自車の周囲360°を検知し、車線、他車、周辺障害物など走行に必要な対象物の情報を高い精度で認識します。

### ▶ 行動計画(メインECU)

メインECUが、自車位置、外界状況、ドライバー状態を統合して認知・予測・判断を行い、適切な走行ラインを導きます。



### ▶ 車両制御(アクセル、ブレーキ、ステアリング)

行動計画に基づき、アクセル、ブレーキ、ステアリングを制御し、状況に適した走行を行います。

