



Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書

よくお読みになってご使用ください。

MIRAI



目次

取扱書 改訂履歴.....	2
本書の見方.....	3
仕様にあった取扱書をお読みいただくには	4

1 Toyota Teammate Advanced Drive

1-1. ご使用の前に

ご使用の前に知っておいていただきたいこと.....	6
---------------------------	---

1-2. Advanced Drive について

Advanced Drive.....	9
高度運転支援.....	19
緊急ブレーキ.....	38
ドライバー異常時対応システム.....	43

1-3. 設定の変更

Advanced Drive の設定を変更するには.....	47
--------------------------------	----

2 Toyota Safety Sense

2-1. Toyota Safety Sense について

Toyota Safety Sense.....	50
PCS (プリクラッシュセーフティ)	56
FCTA (フロントクロストラフィック アラート).....	69
LTA (レーンレーシングアシスト)	72
RSA (ロードサインアシスト).....	85
レーダークルーズコントロール (全車 速追従機能付き).....	88
ドライバー異常時対応システム.....	100
ITS Connect.....	106

2-2. カスタマイズ機能

ユーザーカスタマイズ機能一覧.....	114
---------------------	-----

取扱書 改訂履歴

改訂履歴の見方

表の見出し 1 ～ 3 は、本書内の次の見出しに対応しています。

見出し 1
見出し 2
■ 見出し 3

改訂履歴

ソフトウェアバージョン：Ver. 02.00

改訂の種類	改訂箇所			
	章／節	見出し 1	見出し 2	見出し 3
変更	1-2	高度運転支援	高度運転支援を作動させる（制御走行）	高度運転支援がハンドルの保持をうながす状況
変更	1-2	高度運転支援	車線の変更	追い越し提案について

ソフトウェアバージョン：Ver. 01.00

改訂の種類	改訂箇所			
	章／節	見出し 1	見出し 2	見出し 3
—	—	—	—	—

本書の見方

本書の内容について




本書は、Advanced Drive の取り扱いのみを記載しています。




その他装備の取り扱い方法や注意事項などは、必ず別冊「取扱書」「ナビゲーションシステム取扱書」をお読みください。

本書のイラストについて

本書で使用しているディスプレイのイラストは、システムのソフトウェアバージョンや仕様変更等により、実際のディスプレイ表示と一致しない場合がありますのでご了承ください。

本書の記号について

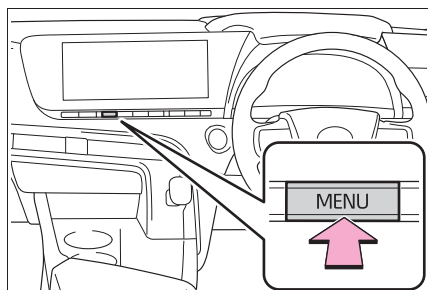
記号	意味
	押す・まわすなど、していただきたい操作を示しています。
1 2 3...	操作・作業の手順を示しています。番号の順に従ってください。
	機能や操作方法の説明以外で知っておいていただきたい、知っておくと便利なことを説明しています。
	警告： お守りいただかないと、お客様自身と周囲の人々が死亡、または重大な傷害につながるおそれがあることを説明しています。

記号	意味
	注意： お守りいただかないと、車や装備品の故障や破損につながるおそれがあることを説明しています。
	説明の対象となるもの・場所を示しています。
	してはいけません、このようにしないでください、このようなことを起こさないでくださいという意味です。

仕様にあった取扱書をお読みいただくには

システムのソフトウェアバージョンを確認した上で、トヨタ自動車WEBサイトにアクセスする必要があります。

- 1 マルチメディアシステムの“MENU”スイッチを押す



- 2 マルチメディアシステムから、“T-Connect/Apps”を選択する



- 3 “Apps”を選択する
- 4 “ソフト更新”を選択する
“ソフトウェア更新アプリ”が起動します。

- 5 現在のソフトウェアバージョンを確認する



- 6 パソコンやスマートフォンから、以下URLにアクセスする

<https://toyota.jp/ownersmanual/mirai/>



- 7 手順5で確認したバージョンが含まれたファイルを選択する

知識

■ Web 版取扱書について

ご希望の場合、印刷した冊子を購入することもできます。詳しくはトヨタ販売店にお問い合わせください。

Toyota Teammate Advanced Drive

1

1-1. ご使用の前に

ご使用前に知っておいていただきたいこと **6**

1-2. Advanced Drive について

Advanced Drive **9**

高度運転支援 **19**

緊急ブレーキ **38**

ドライバー異常時対応システム **43**

1-3. 設定の変更

Advanced Drive の設定を変更するには **47**

ご使用前に知っておいて いただきたいこと

Advanced Drive のすべての機能を継続的に使用するには、各種手続きをしていただいた上で、常にソフトウェアを最新の状態に更新する必要があります。

ご使用にあたって

T-Connect 利用契約の有効期間であることと、マップオンデマンドのサービス利用期間であることが必要です。詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。

知識

■ ご使用にあたっての留意事項

- お客様の安全に関わる問題や法規上の問題が発生したときは、一時的にシステムを作動不可にすることがあります。あらかじめご了承ください。
- T-Connect 利用契約が未契約／未更新、またはマップオンデマンドがサービス利用期間外の場合、Advanced Drive は使用できませんが一部の機能に制限がかかります。

ソフトウェアの更新について

Advanced Drive は、システムの性能向上・機能の変更／追加のため、通信モジュール (DCM) を使ってソフトウェアを更新します。

■ ソフトウェアの更新方法

ナビゲーションシステムにインストールされている“ソフトウェア更新アプリ”※により、ソフトウェアを更新します。

ソフトウェアに更新がある場合、センターディスプレイに通知画面が表示されます。画面の指示に従ってください。



イラストは説明のための例であり、実際の表示状況とは異なります。

ソフトウェアを更新することで、各機能の取り扱い方法が変わったり、機能が追加されたりすることがあります。

変更・追加された内容は、トヨタ自動車 WEB サイトにある Web 版取扱書で確認することができます。

※ “ソフトウェア更新アプリ” は T-Connect Apps の一つです。T-Connect Apps の詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。

知識

■ ソフトウェアの更新について

- 一度ソフトウェアを更新すると、前のバージョンにもどすことはできません。
 - 通信環境や更新内容によって、ソフトウェアの更新に数時間かかることがあります。パワースイッチを OFF にすると更新は中断されますが、再度 ON にすると前回の続きから再開します。
 - ソフトウェア更新中でも Advanced Drive を使用することができます。
 - トヨタ販売店での更新をうながすメッセージが表示されたときは、トヨタ販売店にご相談ください。
 - 次のようなときは自動でソフトウェアを更新することがあります。
 - ・ システムの不具合など、お客様の安全に関わる問題が発生したとき ※¹
 - ・ 法規上の問題が発生したとき ※¹
 - ・ 取り扱い方法や性能に影響がない、軽微な修正を行うとき ※²
- ※¹すべての更新内容がインストールされ、ソフトウェアが最新の状態になることがあります。

※²通知画面は表示されません。

■ “ソフトウェア更新アプリ” について

- アプリのメニュー画面より、次のことができます。
 - ・ ソフトウェアのバージョン／リリースノート（更新内容・注意事項・使い方など）の表示
 - ・ ソフトウェア更新履歴の表示
 - ・ 設定の変更

警告

■ 安全にお使いいただくために

- Advanced Drive は、ソフトウェアを更新することで各機能の取り扱い方法が変わることがあります。正しい取り扱い方法を知らずにシステムを使用すると、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

必ずシステムのソフトウェアバージョンにあった取扱書をお読みいただいた上でご使用ください。

データの取り扱いについて

Advanced Drive は、主に次のようなデータを記録します。

- ▶ FC システム始動後、一定のタイミングで数秒間記録 ※

- システムの作動状況
- センサーが検知した情報
- カメラの画像情報
- 位置情報

※ 走行中、一定の衝突や衝突に近い状態が発生した際にも前後数秒～約 1 分間のデータを記録します。

- ▶ 走行中、常時記録

- 走行距離
- 車速
- アクセル開度

トヨタは、記録したデータを通信モジュール（DCM）を使って取得します。また、車両がトヨタ販売店に入庫された際にも取得します。取得したデータは、自動運転・先進安全・地図生成技術の研究開発

に使用します。また、事故解析や故障診断、事故解決のための協議、お客様対応に使用することもあります。

 知識

■データの記録について

- 会話などの音声は記録しません。
- お客様の個人情報（例：氏名・性別・年齢等）は記録しません。

■データの使用について

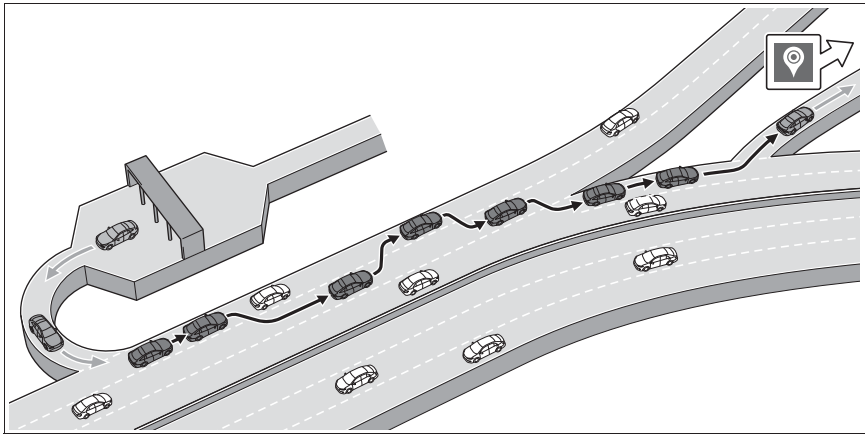
- 次の場合を除き、トヨタは取得したデータを第三者へ開示または提供することはありません。
 - ・ お車の使用者の同意（リース車は借主の同意）がある場合
 - ・ 警察・裁判所・政府機関などの法的強制力のある要請に基づく場合
 - ・ 自動運転・先進安全・地図生成技術の研究開発を行う目的で、使用者や車両が特定されないように加工したデータを提供する場合
- システムが記録したデータと、他の手段で収集したお客様個人を特定できるデータを、事故解析の際に組み合わせて使用することがあります。

Advanced Drive

機能概要

Advanced Drive は、運転者による状況確認のもと、高精度地図データやセンサーで検知した情報から高速道路・自動車専用道路での操舵・加減速を支援するシステムです。

また、緊急時には減速・退避・停車を支援することで衝突回避・衝突被害の軽減に寄与します。



Advanced Drive は自動で運転するシステムではありません。安全運転を行う責任は運転者にあります。

安全にお使いいただくために：→P.12

■ 機能一覧

高度運転支援：→P.19

緊急ブレーキ：→P.38

ドライバー異常時対応システム：→P.43

☐ 知識

■ Advanced Drive が正常に作動しないおそれがある状況

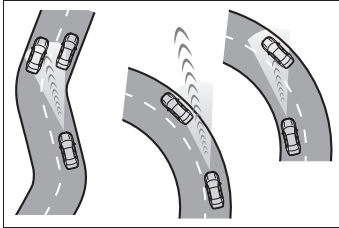
次のような状況では Advanced Drive が正常に作動しないおそれがあります。

必要に応じて運転者自身で操作してください。

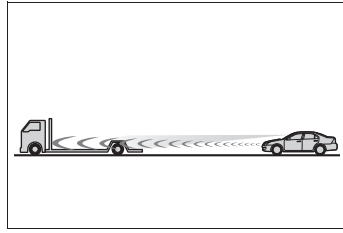
● 水しぶきがかかったとき

- 自車の周囲に水・雪・土ぼこりなどの巻き上げがあるとき
- 強い光（太陽光やヘッドランプ光など）がカメラにあたっているとき
- 外気温が高温または低温のとき
- 自車の前方に割り込みがあったとき
- 他車が接近してきたとき
- 自車と他車の速度差が大きいとき

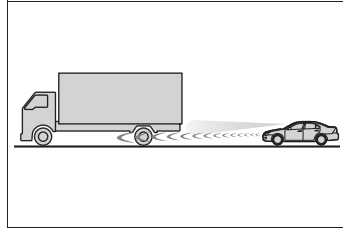
- 自車線に停車中の車がいるとき
- 隣接する車線に停車中の車がいるとき
- 車線変更先が渋滞しているとき
- 合流してくる車線があるとき
- テレビ塔・放送局・発電所・空港・レーダー搭載車両など、強い電波やノイズが発生する場所の近くを走行しているとき
- 古い白線が残っている場所を走行しているとき
- タイヤの接地面の状態が、左右で著しく異なる場所を走行しているとき
- 周囲の明るさが変化する場所を走行しているとき（トンネルの出入り口など）
- 車線の幅が狭い、または広い道路を走行しているとき
- カーブを走行しているとき



- 勾配の変化がある坂道を走行しているとき
- 見通しが悪い道路を走行しているとき
- 先行車が低速で走行しているとき
- 先行車の一部が隠れている、または汚れているとき
- 先行車の後端面積が小さいとき（荷物を積んでいないトレーラーなど）



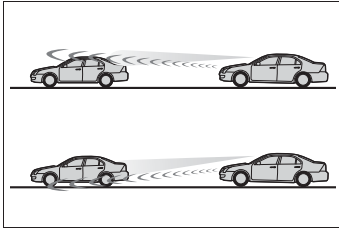
- 先行車の全幅が狭いとき（超小型モビリティなど）
- 先行車の車高が高いとき



- 先行車の車高が低いとき
- 先行車の荷台から荷物がはみ出しているとき
- 先行車が特殊な形状のとき（トラクター・サイドカーなど）
- 隣接する車線に低速で走行する車がいるとき
- 隣接する車線を走行する車の一部が隠れている、または汚れているとき
- 隣接する車線を走行する車の後端面積が小さいとき（荷物を積んでいないトレーラーなど）
- 隣接する車線を走行する車の全幅が狭いとき（超小型モビリティなど）
- 隣接する車線を走行する車の車高が高いとき
- 隣接する車線を走行する車の車高が低いとき
- 隣接する車線を走行する車の荷台から荷物がはみ出しているとき
- 隣接する車線を走行する車が特殊な形状のとき（トラクター・サイドカーなど）

ど)

● 車両姿勢が変化しているとき



● 夜間やトンネル内などでヘッドランプを点灯していないとき

● ワイパーブレードがカメラの視界をさえぎっているとき

● 白線を検知しにくいとき（かすれ・汚れ・影・雨・霧など）

● 無線通信機器を使用しているとき

● ハイブリッドシステムを始動した直後

● ナビゲーションシステムで目的地を設定した直後

● ナビゲーションシステムで目的地を変更または消去した直後

● ナビゲーションシステムがルートを再探索しているとき

■ ディスプレイに警告メッセージが表示されたときは

Advanced Drive 警告灯 () が

点灯し、次のメッセージがディスプレイに表示されたときは、対処方法に従ってください。

対処してもメッセージが表示されたままの場合はトヨタ販売店にご相談ください。

- “Advanced Drive 使用できません 取扱書を確認ください”
- ・ システムの使用条件 (→P.21, 22) を満たしていないため使用できません。すべての使用条件を満たした上で、再度操作してください。

- ・ 炎天下での駐車時などでカメラが高温になっているため、システムを使用できません。エアコンで室内の温度を下げてください。

- ・ 極寒での駐車時などでカメラが低温になっているため、システムを使用できません。エアコンで室内の温度を上げてください。

- ・ カメラがさえぎられているため、システムを使用できません。付着物などカメラをさえぎっているものがないか確認してください。

- ・ 暗闇・逆光・雨・霧・雪・砂嵐などにより周囲の状況が認識できないため、システムを使用できません。状況が改善されるまでしばらくお待ちください。

- ・ 構成部品の異常により、一時的にシステムを使用できません。しばらくしてから再度操作してください。

- “停車支援機能 作動 Advanced Drive 使用できません”

- ・ ドライバー異常時対応システム (→P.43) が作動したため、一時的にシステムを使用できません。使用するには、パワースイッチを OFF にしたあとで再度 ON にしてください。

- “使用可能エリア外 Advanced Drive 使用できません”

- ・ 使用可能エリア (→P.21, 21) ではないため使用できません。使用可能エリアに入ってから再度操作してください。

- “Advanced Drive 開始できません”

- ・ 他のシステムが作動しているため、一時的に使用できません。しばらくしてから再度操作してください。

- “LiDAR 一時使用できません”、“センサー 一時使用できません”、“センサー 一時使用できません 汚れを除去してください”


- ・ 表示されたセンサーの表面や周辺に汚れ・水滴・雪・氷などが付着しているおそれがあります。付着物を取ったあ

と、しばらく走行してから再度操作してください。

- “カメラ 一時使用できません”
- ・ 炎天下での駐車時などでカメラが高温になっているため、システムを使用できません。エアコンで室内の温度を下げてください。
- ・ 極寒での駐車時などでカメラが低温になっているため、システムを使用できません。エアコンで室内の温度を上げてください。
- ・ カメラがさえぎられているため、システムを使用できません。付着物などカメラをさえぎっているものがないか確認してください。
- ・ 暗闇・逆光・雨・霧・雪・砂嵐などにより周囲の状況が認識できないため、システムを使用できません。状況が改善されるまでしばらくお待ちください。

その他のメッセージが表示されたときは、表示内容に従ってください。

■ Advanced Drive を非作動にするには

マルチインフォメーションディスプレイの  で、Advanced Drive を非作動にできます。(→P.47)

警告

■ 安全にお使いいただくために

安全運転を行う責任は運転者にあります。システムを過信せず、常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。

- Advanced Drive は自動で運転するシステムではありません。

本システムは道路の形状・状態・交通状況や運転者の状態に応じて、運転者への情報提供や運転支援を行います。常に周囲の状況を把握した上で、運転者の責任においてシステムを使用してください。

- Advanced Drive は周囲の状況・道路の状態・運転者の状態によっては作動しない、または作動を中断することがあります。また、常に同じ性能を発揮できるものではありません。各機能の作動条件をお読みいただき、システムを過信せず安全運転に努めてください。

- Advanced Drive の認識性能・制御性能には限界があるため、システム作動中であっても運転者自身の操作で安全を確保する必要があります。

運転者は自らの責任で周囲の状況を把握し、いつでも運転操作できるよう備えてください。

- Advanced Drive が正常に作動していたとしても、運転者が認識している周囲の状況とシステムが検知している状況が異なる場合があります。従って注意義務・危険性の判断・安全の確保は運転者が行う必要があります。システムに頼ったり安全を委ねる運転をしたりすると、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- Advanced Drive は地図情報をもとに制御するため、工事などで実際の道路状況と地図情報が異なる場合、正常に作動しないおそれがあります。システムを過信せず、常に周囲の状況を把握した上で、運転者の責任においてシステムを使用してください。

- Advanced Drive 作動中でも運転者での操作が必要となる状況があるため、運転者自身で視界を確保する必要があります。

常に視界を確保できるように、次の機能をご使用ください。

- ・ ヘッドランプ

警告

- ・ワイパー
 - ・フロントデフロスター・リヤウインドウデフォグガー・ミラーヒーター
 - Advanced Drive は状況に応じてディスプレイ表示でハンドルの保持をうながすことがあります。その際はハンドルを保持し、運転者自身の操作で安全を確保してください。
 - 公道を走行するときは、法定速度や制限速度を遵守してください。
 - **Advanced Drive を使用してはいけない状況**
- 次のような状況では Advanced Drive を使用しないでください。
- 適切な制御が行われず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。
- **自車の状態**
 - ・ 周辺車両の走行によって発生する風の影響を受けているとき
 - ・ フロントウインドウガラスに水滴・雪などの異物や汚れが付着しているとき
 - ・ フロントウインドウガラスに曇り・結露・凍結があるとき
 - ・ フロントウインドウガラスにひび割れや破損があるとき
 - ・ カメラのレンズが曇ったり汚れたりしているとき
 - ・ センサー表面・周辺部に水滴・雪などの異物や汚れが付着しているとき
 - ・ 積載状況などにより、車高が著しく変化したり車両姿勢が傾いているとき
 - ・ タイヤチェーンを装着しているとき

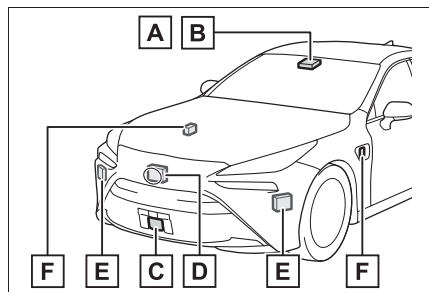
- ・ タイヤの空気圧が適正でないとき
- ・ 著しく摩耗したタイヤを装着しているとき
- ・ メーカー指定サイズ以外のタイヤを装着しているとき
- ・ 応急用タイヤやタイヤパンク応急修理キットを使用しているとき
- ・ ホイールアライメントがずれているとき
- ・ 事故などにより車両に強い衝撃が加わったとき
- ・ 事故や故障などにより、自車の走行が不安定なとき
- ・ けん引しているとき
- ・ けん引されているとき
- **道路の状態／交通状況**
- ・ 急カーブのある道
- ・ 凍結路・積雪路などのすべりやすい路面
- ・ 急な坂道
- ・ 急で勾配の変化が激しい坂道
- ・ 交通量の多い道
- ・ ひんぱんに加速・減速をくり返すような交通状況のとき
- **天候**
- ・ 風が強いとき
- ・ 悪天候時（雨・霧・雪・砂嵐など）

Advanced Drive で使用するセンサー

複数のセンサーにより、Advanced Drive に必要な情報を認識します。

■ 周囲の状況

▶ フロント



A Advanced Drive カメラ

B 前方カメラ (→P.50)

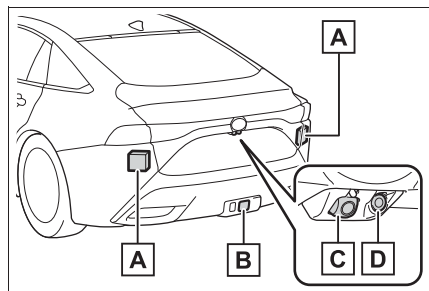
C 前方 LiDAR

D 前方レーダー (→P.50)

E 前側方レーダー (→P.50)

F 後付け LiDAR 装着スペース

▶ リヤ



A 後側方レーダー

詳細は別冊「取扱書」の「BSM (プライ

ンドスポットモニター)」を参照してください。

B 後付け LiDAR 装着スペース

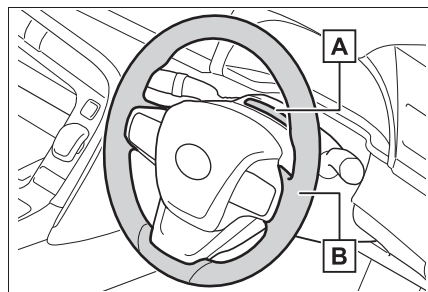
C リヤカメラ (パノラミックビューモニター)

詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」の「パノラミックビューモニター」を参照してください。

D リヤカメラ (デジタルインナーミラー)

詳細は別冊「取扱書」の「デジタルインナーミラー」を参照してください。

■ 運転者の状態



A ドライバーモニターカメラ


B ステアリングセンサー

□ 知識

■ センサー自動洗浄機能

前方 LiDAR に汚れ・水滴・雪・氷などが付着しているとシステムが判断したとき、ウォッシャー液を出します。

付着物が取れなかったときはディスプレイ表示でお知らせします。お客様ご自身で付着物を取ってください。

マルチインフォメーションディスプレイの  で、センサー自動洗浄機能の作動

／非作動を切りかえることができます。

(→P.47)

■ Advanced Drive が検知しないことがあるもの

Advanced Drive は次のものを検知しないことがあります。

必要に応じて運転者自身で操作してください。

- 二輪車
- 車線の端にいる車両
- 白線をまたいでいる車両
- 車線変更先にいる車両
- 明るい色合いの車両
- 周囲に溶け込むような色合い・明るさの車両
- 強い光（太陽光やヘッドランプ光など）を反射している車両
- 変形している車両（事故車など）

⚠ 警告

■ Advanced Drive が検知しないもの

Advanced Drive は次のものを検知しません。そのため、適切な制御が行われず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

常に周囲の状況を把握した上で、運転者自身の操作で安全を確保してください。

- 路上落下物
- 路上設置物（パイロン・矢印板・ポール・ブロックなど）
- 車線外（路肩など）にいる車両
- 横向き、または自車方向を向いている車両
- くぼみ・陥没・ひび割れなどの破損した道路

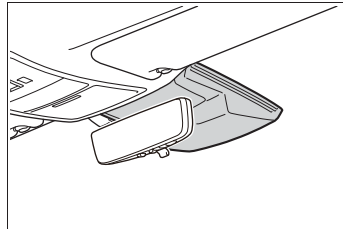
● 工事区間

■ Advanced Drive カメラの取り扱いについて

次のことをお守りください。

お守りいただかないと、Advanced Drive カメラの故障や誤作動により Advanced Drive が正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- Advanced Drive カメラのカバー周辺部品や天井を改造しない
- Advanced Drive カメラのカバーの取り扱いに注意する

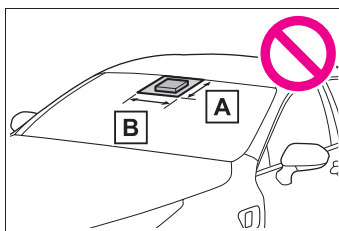


- ・ カバーを取りはずし・分解しない
 - ・ カバー周辺に強い衝撃を与えない
- 強い衝撃を受けると、Advanced Drive カメラの位置や向きがずれ、対象を正しく検知できなくなるおそれがあります。必ずトヨタ販売店で点検を受けてください。
- ・ カバー周辺に液体をかけない
 - フロントウインドウガラスは常にきれいにしておく
 - ・ フロントウインドウガラス外側に汚れ・油膜・水滴・雪などが付着した場合は、取り除いてください。

警告

- ・ ガラスコーティング剤によっては Advanced Drive カメラの検知に影響をおよぼす場合があります。ガラスコーティング剤を使用する際はトヨタ販売店にご相談ください。
- ・ フロントウインドウガラスにガラスコーティング剤を使用していても、Advanced Drive カメラ前部に水滴などが付着した場合は、ワイパーでふき取ってください。
- Advanced Drive カメラ前部のフロントウインドウガラスの水滴をワイパーが正しくふき取れないときは、ワイパーゴムまたはワイパーブレードを交換する
- トヨタ純正品以外のワイパーゴム・ワイパーブレードを使用しない
- Advanced Drive カメラ前部のフロントウインドウガラスが曇ったり、結露したり、凍結したりした場合は、エアコンの機能を使用する
- フロントウインドウガラスにフィルムを貼らない

- フロントウインドウガラスの Advanced Drive カメラ前部（図に示す範囲内）にステッカー（透明なものを含む）などを貼り付けない



- A** フロントウインドウガラス上端から Advanced Drive カメラ下端より 下約 1cm まで
- B** 約 36cm（Advanced Drive カメラ中心から左右約 18cm）
- ボンネット・フロントグリル・フロントバンパーに、Advanced Drive カメラの視界をさえぎるおそれのあるアクセサリーを取り付けない
- ルーフ上に全長の長い荷物（サーフボードなど）を積むときは、Advanced Drive カメラの視界をさえぎらないようにする

■ LiDAR の取り扱いについて

- 次のことをお守りください。

お守りいただかないと、LiDAR の故障や誤作動により Advanced Drive が正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- ・ LiDAR およびその周辺に強い衝撃を与えない

強い衝撃を受けると、LiDAR の位置や向きがずれ、対象を正しく検知できなくなるおそれがあります。必ずトヨタ販売店で点検を受けてください。

警告

- ・ LiDAR を分解・改造しない
- ・ LiDAR を取りはずしたり、取り付け位置を変更しない
- ・ LiDAR 表面にアクセサリを付けたり、ステッカー（透明なものを含む）などを貼ったりしない
- ・ ナンバープレートにカバーやフレームなどのアクセサリを取り付けない
- ・ LiDAR 周辺の前バンパー・フロントグリルにアクセサリを取り付けない
- ・ LiDAR 周辺の前バンパー・フロントグリルを改造しない
- ・ LiDAR 表面にワックス・コーティング剤・界面活性剤・研磨剤などを使用しない
- ・ LiDAR 表面・周辺部は常にきれいにしておく

お手入れする際は、LiDAR 表面・周辺部が冷めていることを確認した上で、傷つけないよう湿ったやわらかい布で汚れをふき取ってください。

- LiDAR およびその周辺は高温になっていることがあるため、やけどしないよう注意してください。

- LiDAR はレーザー光^{※1}を使用しています。

- ・ LiDAR 表面に傷やひびが生じた^{※2}ときはトヨタ販売店で点検を受けてください。

傷やひびが生じた状態で LiDAR をのぞき込むと、レーザー光により重大な視覚障害におよぶか、最悪の場合失明につながるおそれがあります。

- ・ 分解・改造^{※2}しないでください。

レーザー光により重大な視覚障害におよぶか、最悪の場合失明につながるおそれがあります。

※¹ IEC60825-1 規格におけるレーザー等級 1 に相当します。

※² IEC60825-1 規格におけるレーザー等級 1 を満たさないおそれがあります。

- LiDAR・フロントバンパー・フロントグリルの着脱や交換が必要な場合は、トヨタ販売店にご相談ください。

- LiDAR 周辺の塗装修理をする際は、トヨタ純正品以外の塗料を使用しないでください。

■ ドライバーモニターカメラの取り扱いについて

次のことをお守りください。

お守りいただかないと、ドライバーモニターカメラの故障や誤作動により Advanced Drive が正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

警告

- ドライバーモニターカメラおよびその周辺に強い衝撃を与えない

強い衝撃を受けると、ドライバーモニターカメラの位置や向きがずれ、運転者を正しく検知できなくなるおそれがあります。必ずトヨタ販売店で点検を受けてください。

- ドライバーモニターカメラを分解・改造しない
- ドライバーモニターカメラおよびその周辺にアクセサリを付けたり、ステッカー（透明なものを含む）などを貼ったりしない
- ドライバーモニターカメラおよびその周辺に液体をかけない
- ドライバーモニターカメラの前にものを置いたり、覆ったりしない
- ドライバーモニターカメラのレンズを傷付けない
- ドライバーモニターカメラのレンズをさわったり、汚したりしない

レンズに指紋や汚れが付着した場合は、レンズを傷付けないよう乾いたやわらかい布でふき取ってください。

- お手入れする際は、樹脂を腐食させるような洗剤・有機溶剤を使用しない

■ ステアリングセンサーの取り扱いについて

次のことをお守りください。

お守りいただかないと、システムがハンドルの状態を正しく検知できず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- ハンドルカバーやハンドルスピンナーなどを取り付けない

- ハンドルに異物を付着させない
- ハンドルに手以外のものを接触させない
- ハンドルに手以外のものや腕を広い範囲で近づけない
- 手袋を着用しない
- ウッド部・革の継ぎ目・スポーク部を握らない

■ その他システムのセンサーの取り扱いについて

- 前方カメラ

→P.52

- 前方レーダー

→P.51

- 前側方レーダー

→P.51

- 後側方レーダー

→別冊「取扱書」の「BSM（ブラインドスポットモニター）」を参照してください。

- リヤカメラ（パノラミックビューモニター）

→別冊「ナビゲーションシステム取扱書」の「パノラミックビューモニター」を参照してください。

- リヤカメラ（デジタルインナーミラー）

→別冊「取扱書」の「デジタルインナーミラー」を参照してください。

高度運転支援

高度運転支援は、運転者による状況確認のもと、高速道路・自動車専用道路において車線維持・加減速・停車・発進・車線変更などを支援します。

また、ナビゲーションシステムで目的地を設定することで、目的地に向かうために必要な運転操作の一部を支援します。

目次

- 基本的な使い方：→P.20
- システムの構成部品：→P.20
- 高度運転支援の使用条件：→P.21
- 高度運転支援を作動させる（制御走行）：→P.22
- 設定速度を変更する：→P.25
- 車間距離を変更する：→P.26
- 制御走行中の運転操作について：→P.26
- 制御走行中のディスプレイ表示について：→P.28
- ドライバーモニター：→P.32
- 車線の変更：→P.33
- 先行車が停止したときは：→P.36
- 分岐があるときは：→P.36
- 制御走行を解除する：→P.37

警告

■安全にお使いいただくために

安全運転を行う責任は運転者にあります。システムを過信せず、常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。

- 高度運転支援は高速道路または自動車専用道路での使用を想定して設計されています。それ以外の場所では使用しないでください。意図せぬ動作をするおそれがあり危険です。

また、歩行者や自転車等が混在している道路では使用しないでください。

- 高度運転支援は脇見やぼんやり運転などの前方不注意を許容するシステムではありません。

常に周囲の状況を把握した上で、運転者自身の操作で安全を確保してください。

- 高度運転支援は信号機の表示・停止線を認識しないため、適切な制御が行われず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

常に周囲の状況を把握した上で、運転者自身の操作で安全を確保してください。

- 高度運転支援作動中は、システムの作動状況などさまざまな情報をディスプレイに表示します。ディスプレイ全体が見えるような運転姿勢をとってください。

制御走行中のディスプレイ表示について：→P.28

基本的な使い方

■ ナビゲーションシステムで目的地を設定する

ハイブリッドナビ※をご利用中の場合、ルート案内と連携し、目的地に向かうために必要な運転操作の一部を支援します。

ハイブリッドナビを利用していなくても高度運転支援は使用できます。(道なりに走行します)

※ 詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。

■ 使用条件を満たす

→P.21

■ 高度運転支援を作動させる(制御走行)

→P.22

■ 設定速度を変更する

→P.25

■ 車間距離を変更する

→P.26

■ 制御走行を解除する

→P.37

知識

■ ナビゲーションシステムとの連携について

- 高度運転支援はハイブリッドナビのルート案内のみ連携します。

SmartDeviceLink™/Apple CarPlay/Android Auto™※ 地図アプリやナビゲーションアプリとは連携しません。

※ SmartDeviceLink™/Apple CarPlay/Android Auto の詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参

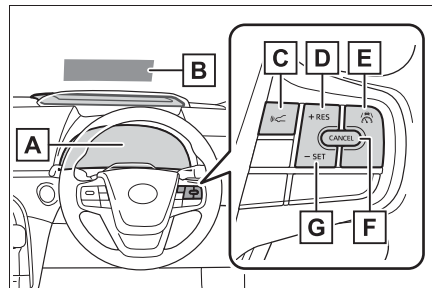
照してください。

- ナビゲーションシステムで目的地を設定した直後に高度運転支援を作動させた場合、ナビゲーションシステムと連携しないことがあります。
- ナビゲーションシステムで目的地を設定しているのに“ルート情報を取得できません 道なりに走行します”と表示されたときは

次の原因が考えられます。

- 地図データが更新されていない
 - ハイブリッドナビの利用条件を満たしていない、または利用設定がされていない
 - T-Connect センターと通信ができていない(通信環境が悪い、アクセスが集中しているなど)
 - ルート再探索中
 - Apple CarPlay / Android Auto 地図アプリやナビゲーションアプリを使用してルート案内を開始した
 - FC システムを始動した直後
 - 長期間 FC システムを始動していない
- 状況が改善されても表示される場合、システムに異常があるおそれがあります。トヨタ販売店で点検を受けてください。

システムの構成部品




A メーター

- B** ヘッドアップディスプレイ
- C** 車間距離切りかえスイッチ
- D** “+RES” スイッチ
- E** Advanced Drive メインスイッチ
- F** キャンセルスイッチ
- G** “-SET” スイッチ

高度運転支援の使用条件

使用可能エリア内で作動条件をすべて満たすと、作動可能状態になります。

作動可能状態になると Advanced Drive

表示灯 () が点灯し、ディスプレ

イに “Advanced Drive READY” と表示されます。

■ 使用可能エリア

高精度地図データに対応した高速道路・自動車専用道路

詳細は以下 URL でご確認ください。

<https://toyota.jp/advanceddrive/>



■ 作動条件

- 高精度地図データが正常に取得できている

- 自車位置が特定できている
- 左右両側の白線を検知している
- シフトポジションが D
- ハンドルを握っている
- 運転席シートベルトを締めている
- 運転席ドアが閉まっている

知識

■ 使用可能エリアであっても使用できない場所


次のような場所では、使用可能エリアであっても高度運転支援を使用できないことがあります。

- 地図情報にない道路
- 地図情報と一致していない道路（車線数の変更・道路の延伸など）
- 一部の高速道路・自動車専用道路、またはその一部区間
- 交差点
- 停止線の手前
- 料金所
- 車線の幅が極端に狭い、または広い道路
- 車線の幅が極端に狭い、または広い道路の手前
- 車線がない道路
- サービスエリア・パーキングエリア
- 合流レーンの手前
- 合流レーン
- 車線減少の手前
- VICS・交通情報で一部の交通規制情報が出ている区間
- 急勾配の坂道
- 急カーブ

●長い坂道

■作動可能状態でのディスプレイ表示について

他システムの作動状態によっては

“Advanced Drive READY” ではなく、 “使用可能です” または

“Advanced Drive 使用可能です” と表示されることがあります。

高度運転支援を作動させる（制御走行）

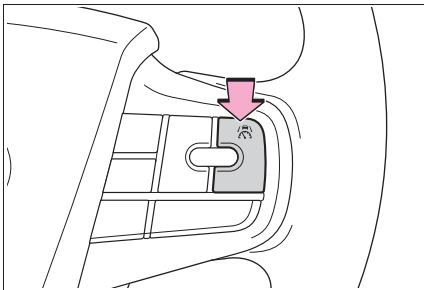
Advanced Drive メインスイッチを押す

使用条件を満たしている場合、システムが作動し、制御走行を開始します。スイッチを押したときの車速が設定速度となり、ディスプレイに設定速度が表示されます。

使用条件を満たしていない場合、LTA（レーントレーシングアシスト）とレーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）が作動することがあります。

使用条件：→P.21

作動しない状況：→P.22



知識

■その他の作動方法

●ディスプレイに“Advanced Drive READY” と表示されているときは、“-SET” スイッチを押しても制御走行を開始することができます。

●LTA（レーントレーシングアシスト）とレーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）を使用中に作動可能状態になると、高度運転支援に切りかえるかディスプレイ表示で提案します。メーター操作スイッチで“はい”を選択すると、制御走行を開始します。

●LTA（レーントレーシングアシスト）がOFFの状態ではレーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）を使用中に高度運転支援に切りかえたいときは、LTAをONにしてください。作動可能状態になると、高度運転支援に切りかえるかディスプレイ表示で提案します。メーター操作スイッチで“はい”を選択すると、制御走行を開始します。

●制御走行を解除（→P.37）したあとは、“+RES” スイッチを押すことで、解除前の設定速度で制御走行を再開できます。

■システム作動までの時間について


スイッチを操作したときの状況・場所によって、システムが作動開始するまで時間がかかる場合があります。

■高度運転支援が作動しない状況

次のような状況では、高度運転支援は作動しないことがあります。

●FCシステムを始動したあと、走行を開始してしばらくのあいだ

●運転者が脇見していたり目を閉じているとシステムが判断したとき

- 運転者の顔が検知できなかったり姿勢が崩れているとシステムが判断したとき
- 車速が約 120km/h より高いとき
- ドライブスタートコントロールが作動しているとき
- ワイパーが高速作動しているとき
- PCS（プリクラッシュセーフティ）が作動しているとき
- LTA（レーンレーシングアシスト）の、次の機能が作動しているとき
 - ・ 車線逸脱抑制機能
 - ・ 車線変更支援機能（LCA [レーンチェンジアシスト]）
- レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）の車間制御モードで、減速走行しているとき
- パーキングサポートブレーキ（静止物）が作動しているとき
- TRC・VSC・ABS が作動しているとき
- 他システムの作動により、加速が抑制されているとき
- カーブを走行しているとき
- 坂道を走行しているとき
- 自車が後退しているとき
- 車線をまたいでいるとき
- ハンドルを操作しているとき
- ブレーキペダルを操作しているとき
- マルチインフォメーションディスプレイの  で、“運転支援”を“OFF”にしているとき（→P.47）
- スノーモードを ON にしたとき
- PCS（プリクラッシュセーフティ）を OFF にしたとき
- TRC または VSC を OFF にしたとき
- 坂道で停車しているとき

- パーキングブレーキがかかっているとき

- 補機バッテリー端子を着脱したあと、走行を開始してしばらくのあいだ

状況が改善されてもシステムが作動しない場合、システム異常のおそれがあります。トヨタ販売店で点検を受けてください。

■ 高度運転支援がハンドルの保持をうながす状況

高度運転支援作動中は、一定時間ごとにブザーとディスプレイ表示でハンドルの保持をうながします。

また、次のような状況でもハンドルの保持をうながすことがあります。

ハンドルを保持すれば、制御走行は継続します。（反応しないときは、再度ハンドルを握り直してください）

- 制御走行中にアクセルペダルを操作したとき
- 地図情報の制限速度を一定以上超過して走行しているとき
- 地図情報の制限速度が 50km/h 以下のとき
- 中央分離帯などで上下線が分離されていない道路を走行しているとき
- 実際の道路状況と地図情報が異なる場所を走行しているとき
- 車線変更支援が作動する前
- センサー自動洗浄機能（→P.14）が作動するとき
- ドライバーモニターによる注意喚起通知（→P.32）が作動したとき
- ドライバーモニターカメラが運転者の顔を検知できないとき（→P.32）
- ドライバー異常時対応システムの停車フェーズ（→P.46）を解除したあとで高度運転支援を使用するとき

- タイヤ空気圧警告灯が点灯しているとき
- VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
- VICS・交通情報で路上障害物・悪天候などの規制情報を受信したとき
- 悪天候や逆光などで、センサーが周囲の状況を認識できないとき
- 上記以外の状況で、ハンドル保持が必要だとシステムが判断したとき

■ 高度運転支援の機能に制限がかかるとき

次のときは、機能の一部に制限がかかることがあります。

- システム作動後、自車後方の車両を検知するまでのあいだ
- 実際の道路状況と地図情報が異なる場所を走行しているとき
- VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
- 悪天候や逆光などで、センサーが周囲の状況を認識できないとき

■ 高度運転支援の自動解除

- 次のような状況では、運転者による運転操作が必要になるとシステムが判断し、事前に音声案内^{※1}・ブザー^{※2}・ディスプレイ表示でお知らせすることがあります。

運転者自身の操作で運転してください。

運転操作をしなかった場合、再度ブザー・ディスプレイ表示・シートベルトの振動^{※3}で運転操作をうながします。


制御走行が解除されるため、ただちに運転者自身の操作で運転してください。

- ・ 使用可能エリア（→P.21, 21）の終点に近づいたとき
- ・ 分岐点に近づいたとき
- ・ 出口レーンに近づいたとき

- ・ 出口レーンに進入したとき
- ・ 路肩を走行したとき
- ・ ワイパーが高速作動したとき
- ・ LTA（レーントレーシングアシスト）スイッチを押したとき
- ・ 実際の道路状況と地図情報が異なる場所でも方向指示レバーを操作したとき
- ・ VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
- ・ 上記以外の状況で、運転者による運転操作が必要だとシステムが判断したとき

※1 作動／非作動を切りかえることができません。詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。



※2 ナビゲーションシステムの音量設定と連動します。

※3 マルチインフォメーションディスプレイの  で、シートベルト振動の作動／非作動を切りかえることができます。（→P.47）

- 次のような状況では、運転者による運転操作が必要だとシステムが判断し、ブザー・ディスプレイ表示・シートベルトの振動[※]で運転操作をうながすことがあります。

制御走行が解除されるため、ただちに運転者自身の操作で運転してください。

- ・ アクセルペダルを操作して、車速が約120km/hをこえたとき
- ・ パワースイッチをOFFにしたとき
- ・ スノーモードをONにしたとき
- ・ パーキングブレーキを操作したとき
- ・ PCS（プリクラッシュセーフティ）をOFFにしたとき
- ・ TRCまたはVSCをOFFにしたとき
- ・ 運転席シートベルトをはずしたとき
- ・ 運転席ドアを開けたとき
- ・ カーブへの進入速度が過度に高いとき

- ・ 方向指示灯を点滅させず、ハンドルを操作して車線をまたごうとしたとき
 - ・ 実際の道路状況と地図情報が異なる場所でハンドルを操作して車線変更しようとしたとき
 - ・ 白線がない区間を走行したとき
 - ・ ドライブスタートコントロールが作動したとき
 - ・ PCS（プリクラッシュセーフティ）が作動したとき
 - ・ パーキングサポートブレーキ（静止物）が作動したとき
 - ・ TRC・VSC・ABS が作動したとき
 - ・ 他システムの作動により、加速が抑制されたとき
 - ・ 車線変更支援中に他車が接近してきたとき
 - ・ 緊急ブレーキが作動したとき（→P.38）
 - ・ ブレーキ性能が十分に発揮できないとき（ブレーキ部品が極度に冷えている・過熱している・ぬれているなど）
 - ・ すべりやすい路面を走行しているとき
 - ・ 路面に深いわだちがあるとき
 - ・ 坂道を走行しているとき
 - ・ 左右に傾きのある道路を走行しているとき
 - ・ マルチインフォメーションディスプレイの  で、“運転支援”を“OFF”にしたとき（→P.47）
 - ・ 悪天候や逆光などで、センサーが周囲の状況を認識できないとき
 - ・ 上記以外の状況で、運転者による運転操作が必要だとシステムが判断したとき
- ※ マルチインフォメーションディスプレイの  で、シートベルト振動の作動／非作動を切りかえることができます。（→P.47）

- ハンドルを大きく操作した、またはすばやく操作したとき、高度運転支援は解除されます。
- 制御停車してから約 3 分経過すると、高度運転支援が解除され、パーキングブレーキが自動でかかります。


■ 自車線内での走行位置について

他車と並走しているときや対面通行区間を走行しているときは、側方間隔をあけて走行することがあります。

■ ITS Connect 連携機能

先行車が ITS Connect の通信機を搭載している場合、先行車の加減速情報を受信し、よりスムーズな制御走行を行います。

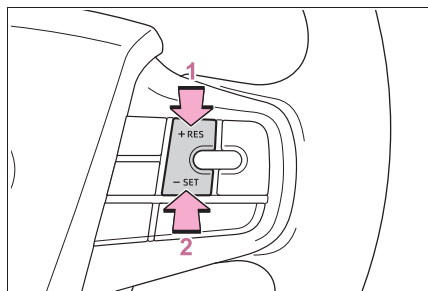
次の条件をすべて満たしているときに作動します。

- マルチインフォメーションディスプレイの  で、“クルーズ (ITS)” を“ON” にしている
- 車速が約 120km/h 以下

なお、先行車や周囲の車両の走行状態によっては、スムーズな制御走行が行われない場合や、車速や先行車との車間距離に影響がおよぶ場合があります。

設定速度を変更する

- ▶ スイッチで設定速度を変更する
希望の速度が表示されるまで“+RES”スイッチまたは“-SET”スイッチを押す



- 1 速度を上げる
- 2 速度を下げる

微調整：スイッチを押す（押すごとに 1km/h 増減）

大幅調整：スイッチを押し続けて速度を変更し、希望の速度になったら手を離す（5km/h ずつ増減）

- ▶ アクセルペダルで設定速度を上げる

- 1 設定したい車速になるまで、アクセルペダルを踏んで加速する
- 2 “-SET” スイッチを押す

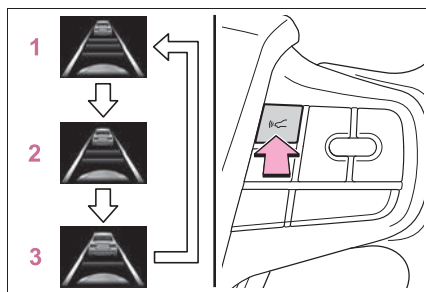
警告

■ 安全にお使いいただくために

設定速度は、制限速度・交通の流れ・路面状況・天候などを考慮して適切に設定してください。設定速度の確認は、運転者が行う必要があります。

車間距離を変更する

車間距離切りかえスイッチを押す押すごとに次のように切りかわります。周囲の状況に応じて車間距離を選択してください。



- 1 長い
- 2 中間
- 3 短い

知識

■ 車間距離の目安

同じ車間距離を選択していたとしても、車速に応じて実際の車間距離は変わります。

車速 80km/h で走行しているときの車間距離の目安は次の通りです。

- 長い：約 50m
- 中間：約 40m
- 短い：約 30m

車速が低いほど車間距離は短く、車速が高いほど車間距離は長くなります。

■ 下り坂を走行しているときは

車間距離が短くなることがあります。

制御走行中の運転操作について

高度運転支援での制御走行をしていても、運転者による運転操作が可能です。

■ アクセルペダル

通常走行と同様、アクセルペダルを踏むことで加速できます。アクセルペダルを離すと設定速度にもどります。

アクセルペダル操作中から設定速度にもどるまではハンドルを握ってください。

■ ブレーキペダル

通常走行と同様、ブレーキペダルを踏むことで減速できます。ただし、制御走行は解除されます。

■ ハンドル

● 通常走行と同様、ハンドルを操作することができます。

一定以上ハンドルを操作すると、制御走行が解除されることがあります。

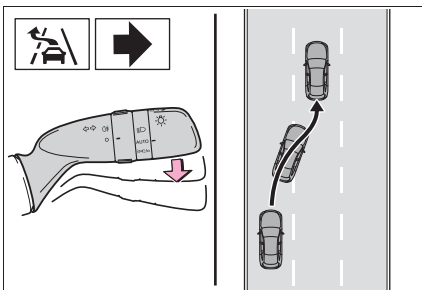
● ハンドルを操作することで、サービスエリア・パーキングエリアへ進入できます。

サービスエリア・パーキングエリアに近づくと、制御走行が解除されることがあります。

■ 方向指示レバー

● 方向指示レバーを約 1 秒以上途中で保持すると、車線変更できる交通状況のときにシステムが車線変更を行います。(車線変更支援)

車線変更支援を作動させるには、ハンドルを保持した上で運転者が周囲の状況を確認する必要があります。



● ディスプレイ表示で車線変更を提案しているときに方向指示レバーを途中で保持すると、車線

変更支援を行います。

→P.33

□ 知識

■ ハンドルの操作について

ハンドルを操作して車線変更した場合、状況・場所によって加速または減速することがあります。

■ 方向指示レバーの操作について

● 次のようなときは、方向指示レバーを操作しても車線変更支援を行わないことがあります。

- ・ 車速が約 50km/h 以下のとき
- ・ 運転者が周囲の状況を確認していないとシステムが判断したとき
- ・ 運転者の姿勢が崩れているとシステムが判断したとき
- ・ 車線変更することで、目的地へのルートから外れるおそれがあるとき
- ・ 車線の幅が広いとき
- ・ 車線変更する側の白線が実線のとき
- ・ VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
- ・ 合流してくる車線があるとき
- ・ 車線変更できない区間を走行しているとき
- ・ カーブを走行しているとき
- ・ 車線減少によりなくなる車線へ車線変更しようとしたとき
- ・ 分岐レーンへ車線変更しようとしたとき

● 車線変更支援中、状況・場所によって加速または減速することがあります。

● 次のようなときは、車線変更支援を解除することがあります。(状況によって、もとの車線にもどることがあります)

- ・ 運転者が周囲の状況を確認していないとシステムが判断したとき
- ・ 運転者の姿勢が崩れているとシステムが判断したとき

- ・ 車線の幅が広がったとき
- ・ 車線変更する側の白線が実線になったとき
- ・ VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
- ・ 合流してくる車線があるとき
- ・ 他車が接近してきたとき ※
- ・ 車速が低いとき
- ・ しばらくのあいだ走行しても、車線変更できる交通状況にならなかったとき
- ・ 周囲の状況により、車線変更支援を継続できないとシステムが判断したとき
- ・ カーブにさしかかったとき
- ・ 車線減少により、車線変更しようとした

- た車線がなくなったとき
- ・ ハンドルを逆側に操作したとき
- ・ 方向指示レバーを逆側に操作したとき
- ※ 他車が同時に車線変更するなど、状況によっては解除しないことがあります。

警告

■ 安全にお使いいただくために

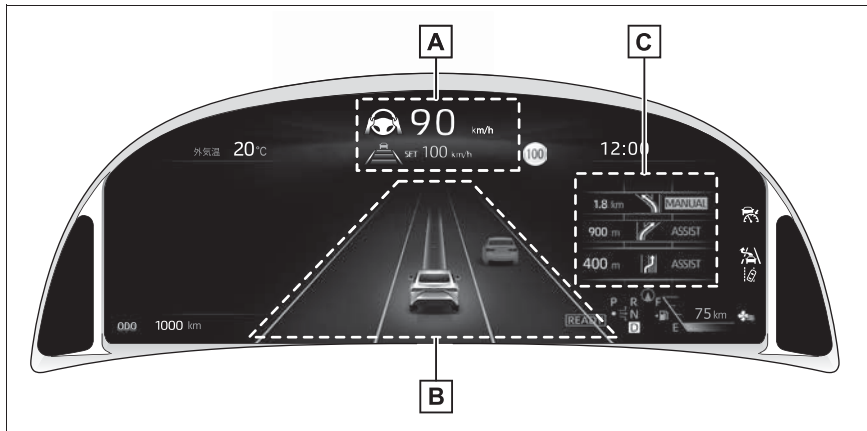
安全運転を行う責任は運転者にあります。システムによる車線変更であっても運転者自身で周囲の状況を把握してください。

制御走行中のディスプレイ表示について

制御走行を開始すると、メーターとヘッドアップディスプレイの表示が切りかわり、自車の状態・周囲の状況・今後のドライブプランなど、さまざまな情報を表示します。

■ 表示レイアウト

▶ メーター



イラストは説明のための例であり、実際の表示状況とは異なります。

[A] 自車ステータス表示エリア

次の内容が表示されます。

- ・ スピードメーター
- ・ 設定速度
- ・ 車間距離

・ ハンドル保持表示 (→P.31)

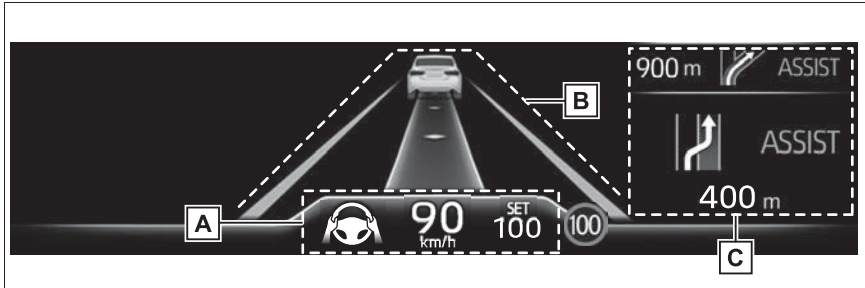
B 自車・周辺状況表示エリア

自車線・隣接する車線の状況や、自車の動きを表示します。

C ドライブプラン表示エリア

車線変更などの予定を表示します。

▶ ヘッドアップディスプレイ



イラストは説明のための例であり、実際の表示状況とは異なります。

A 自車ステータス表示エリア

次の内容が表示されます。

- ・ スピードメーター
- ・ 設定速度
- ・ ハンドル保持表示 (→P.31)

B 自車・周辺状況表示エリア

自車線の状況や、自車の動きを表示します。

車線変更支援を行うときは、隣接する車線の状況も表示します。

C ドライブプラン表示エリア

車線変更などの予定を表示します。

■ 表示灯について

各制御の作動状況をお知らせします。



高度運転支援作動中



白色：システムによる車線変更が可能

緑色：車線変更支援中



車線維持制御中







■ 割り込み表示について

状況に応じて、自車の状態・操作アドバイス・注意喚起などさまざまな情報を割り込み表示します。

■ アイコンについて

状況に応じて、各エリアに次のようなアイコンを表示します。

▶ 自車・周辺状況表示エリア

表示		意味
		車線変更支援中
		速度抑制中
		ITS Connect の通信機を搭載した先行車
 (橙色)		注意が必要な車両（自車線に合流してくる、自車前方に割り込んでくるなど）

▶ ドライブプラン表示エリア

表示	意味
	システムによる車線変更を行う予定
	運転者での車線変更が必要になる予定
	運転者での運転操作が必要になる予定

■ 制御走行の状態について

ディスプレイの色合い・アイコンなどにより、制御走行の状態や運転操作するタイミングをお知らせします。

ディスプレイの色合い	アイコン	状態
青色	—	制御走行中 (ハンドルから手を離すことが可能)
灰色	 (白色)	制御走行中 (ハンドルの保持が必要)
橙色	 (橙色)	制御走行の解除前 (運転者による運転操作が必要)

知識

■ 自車・周辺状況表示エリアについて

車速が低いときや機能に制限がかかっているときは、隣接する車線が表示されないことがあります。

■ ドライブプラン表示エリアについて

道路の形状や周囲の状況によってはドライブプランのアイコンが変わることがあります。

警告

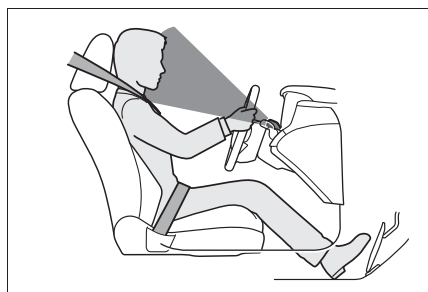
■ 安全にお使いいただくために

Advanced Drive は自動で運転するシステムではありません。システムを過信せず、運転者は常に自らの責任で周囲の状況を把握し、いつでも運転操作できるように備えてください。

ドライバーモニター

制御走行中は、ドライバーモニターカメラで運転者の顔の位置・向きや眼の開閉状態を検知し、運転者が周囲の状況を確認し運転操作できる状態であるかシステムが判断します。

また、ステアリングセンサーでハンドルを保持しているか検知します。



■ 注意喚起通知

次のようなとき、ブザー（単発音）とディスプレイ表示で注意喚起を行うことがあります。

- 運転者が脇見していたり眼を閉じているとシステムが判断したとき
 - 運転者の顔が検知できなかったり姿勢が崩れているとシステムが判断したとき
 - システムがハンドルの保持をうながしても保持しなかったとき
- しばらくしても適切な対処をしなかった場合、さらにブザー（断続音）とディスプレイ表示で注意喚起を行います。


そのまま適切な対処をせず、ハンドル保持などの運転操作も行われなかった場合、ドライバー異常時対応システムが作動す

ることがあります。（→P.43）

■ 眠気兆候通知

運転者が眠気を催しているとシステムが判断すると、ディスプレイ表示とシートベルトの振動でお知らせし、休憩をうながします。

再度眠気を催しているとシステムが判断すると、“エージェント+”のいたわり案内^{*}が作動することがあります。

マルチインフォメーションディスプレイの  で、眠気兆候通知の作動/非作動を切りかえることができます。

（→P.47）

^{*} “エージェント+”はT-Connect Appsの一つです。“エージェント+”の詳細は以下URLを参照してください。

<https://tconnect.jp/appcatalog/>



□ 知識

■ ドライバーモニターが正常に作動しないおそれがある状況

次のような状況のとき、ドライバーモニターカメラは運転者の顔を検知できず、機能が正常に作動しないおそれがあります。

- 炎天下での駐車後など、車内が高温のとき

- 強い光（太陽光や後続車のヘッドランプ光など）がドライバーモニターカメラにあたっているとき
- 周囲の構造物の影響などで、車内の明るさがひんぱんに変化しているとき
- 強い光（太陽光や対向車のヘッドランプ光など）が運転者の顔にあたっているとき
- 眼鏡・サングラスのレンズに光が映り込んでいるとき
- 助手席や後席の乗員が身を乗り出すなど、ドライバーモニターカメラの検知範囲に複数の顔があるとき
- 前に身を乗り出したり、窓から顔を出したりするなど、顔がドライバーモニターカメラの検知範囲から外れているとき
- ハンドルやハンドルを握る手・腕などでドライバーモニターカメラが隠れたとき
- 帽子を深く被っているとき
- 眼帯を着用しているとき
- 眼鏡をかけているとき
- 赤外線を通しにくいサングラスをかけているとき
- コンタクトレンズをつけているとき
- マスクを着用しているとき
- 笑ったり、眼を細めたりしているとき
- 眼・鼻・口や、顔の輪郭が隠れているとき
- 眼・鼻・口・顔の輪郭が判定できなくなるような化粧をしているとき
- 眼鏡・サングラスのフレームや髪などで眼が隠れているとき
- 車内に近赤外線光源を搭載した機器があるとき（市販のドライバーモニタリングシステムなど）

■ **注意喚起通知／眠気兆候通知について**
 車速が低いときは作動しないことがあります。

⚠ 警告

■ 安全にお使いいただくために

- ドライバーモニターは運転者の不注意行動や姿勢崩れを未然に防ぐものではありません。常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。
- ドライバーモニターは運転者の眠気を解消するものではありません。集中力の低下や眠気を感じたら、適度に休憩や仮眠を取り、安全運転に努めてください。

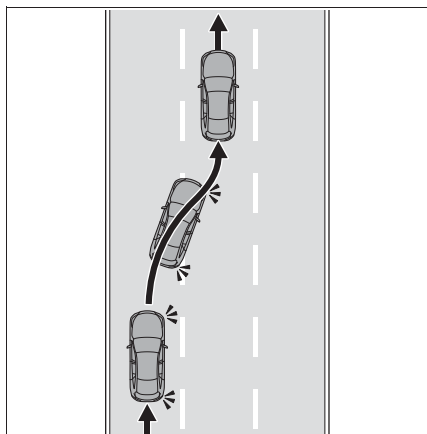
車線の変更

制御走行中は、次のようなときに車線変更支援を行います。

車線変更支援を作動させるには、ハンドルを保持した上で運転者が周囲の状況を確認する必要があります。

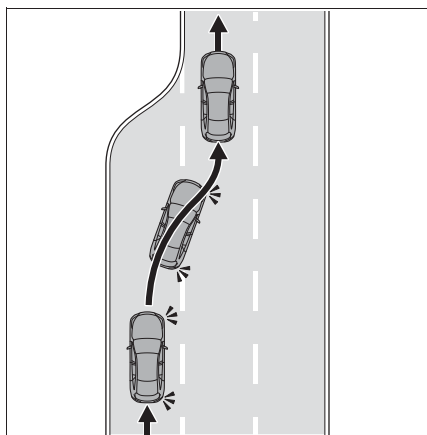
- ナビゲーションシステムと連携している（→P.20）ときは、必要に応じてシステムが車線変更を行います。

並走する車両が存在するなど、車線変更支援ができない場合は、ディスプレイ表示でお知らせします。運転者自身の操作で車線変更を行ってください。



- 車線減少により自車線がなくなるときは、システムが車線変更を行います。

並走する車両が存在するなど、車線変更支援ができない場合は、ディスプレイ表示でお知らせします。運転者自身の操作で車線変更を行ってください。

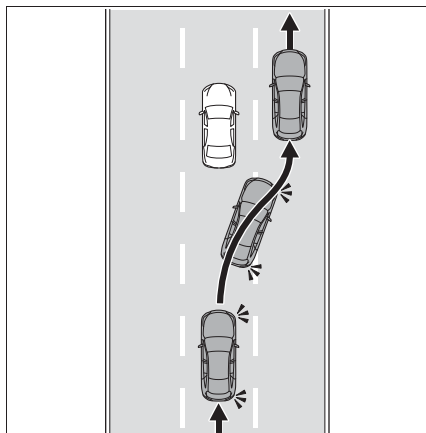


- 設定速度より遅い車両が前方に現れたときは、ディスプレイ表示で追い越しを提案することがあります。

メーター操作スイッチを使って“はい”を選択すると、車線変更できる交通状況のときに隣接する車線へ車線変更を行

います。

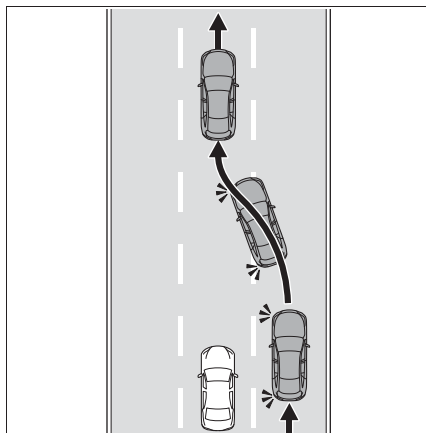
方向指示レバーを途中で保持しても作動します。




車両を追い越したあと、もとの車線にもどることができるシステムが判断したときは、ディスプレイ表示で車線変更するか提案します。

メーター操作スイッチを使って“はい”を選択すると、車線変更できる交通状況のときにもとの車線へ車線変更を行います。

方向指示レバーを途中で保持しても作動します。



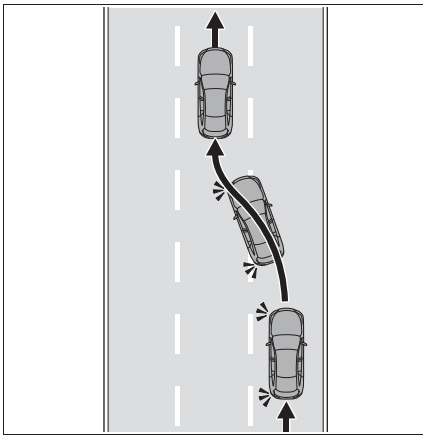
マルチインフォメーションディスプレイ

の  で、追い越し提案する／しないを切りかえることができます。(→P.47)

● ナビゲーションシステムと連携している(→P.20)とき、追い越し車線をしばらくのあいだ走行していると、ディスプレイ表示で走行車線へ車線変更するか提案します。

メーター操作スイッチを使って“はい”を選択すると、車線変更できる交通状況のときに走行車線へ車線変更を行います。

方向指示レバーを途中で保持しても作動します。



知識

■ 目的地に向けた車線変更支援について

状況・場所によっては車線変更支援を適切に行わないことがあります。

■ 車線変更支援中の車速について

状況・場所によって加速または減速することがあります。

■ 車線変更支援の解除について

次のようなときは、車線変更支援を解除することがあります。(状況によって、も

との車線にもどることがあります)

- 運転者が周囲の状況を確認していないとシステムが判断したとき
 - 運転者の姿勢が崩れているとシステムが判断したとき
 - 車線の幅が広がったとき
 - 車線変更する側の白線が実線になったとき
 - VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
 - 合流してくる車線があるとき
 - 他車が接近してきたとき*
 - 車速が低いとき
 - しばらくのあいだ走行しても、車線変更できる交通状況にならなかったとき
 - 周囲の状況により、車線変更支援を継続できないとシステムが判断したとき
 - 急カーブにさしかかったとき
 - ハンドルを逆側に操作したとき
 - 方向指示レバーを逆側に操作したとき
- * 他車が同時に車線変更するなど、状況によっては解除しないことがあります。

■ 追い越し提案について

次のようなときは追い越し提案を行いません。

- 車線変更支援することで、目的地へのルートから外れるおそれがあるとき
- 追い越し禁止区間を走行しているとき
- 方向指示灯を点滅させているとき

警告

■ 安全にお使いいただくために

安全運転を行う責任は運転者にあります。システムによる車線変更であっても運転者自身で周囲の状況を把握してください。

先行車が停止したときは

渋滞などによって先行車が停止したときは、続いて停止します。(制御停車)

先行車が発進したとシステムが判断すると、ブザーとディスプレイ表示でお知らせし、先行車に続いて発進します。(制御発進)

“+RES” スイッチを押すかアクセルペダルを踏んでも発進します。

知識

■ 制御停車について

制御停車してから約3分経過すると、パーキングブレーキがかかり、高度運転支援が解除されます。

■ 制御発進の作動条件

次の条件をすべて満たしているときに作動します。

- 先行車が存在し、システムが先行車を検知できている
- 先行車と自車のあいだに他車が割り込んできていない
- 先行車が入れかわっていない
- クリアランスセンサーが前方の静止物を検知していない
- 運転者が前方を向いているとドライバーモニターが判断している (→P.32)
- ハンドルを操作していない
- ブレーキペダルを操作していない

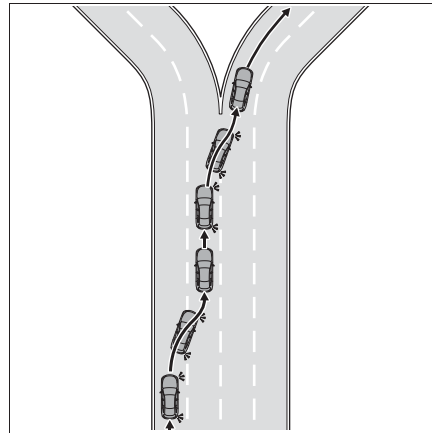
分岐があるときは

制御走行中に分岐点にさしかかったときは、次のように走行します。

- ナビゲーションシステムと連携している (→P.20) ときは、分岐点にさしかかると必要に応じて車線変更支援を行い、目的地方向へ走行します。

車線変更支援を行うときは、ハンドルを保持した上で運転者が周囲の状況を確認する必要があります。

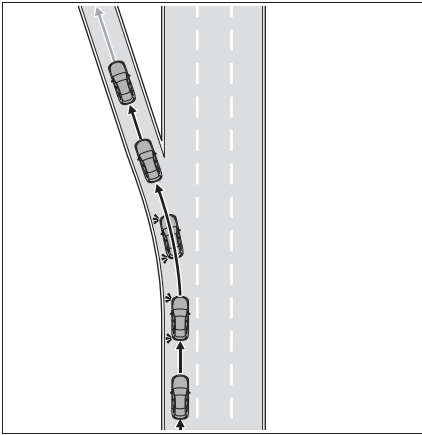
車線が混雑しているなど、車線変更支援ができない場合は、ディスプレイ表示でお知らせします。運転者自身の操作で車線変更を行ってください。



- ナビゲーションシステムと連携していないときは、道なりに走行します。
- ナビゲーションシステムと連携している (→P.20) ときは、必要に応じてシステムが出口レーン方向へ車線変更支援を行います。

車線変更支援を行うときは、ハンドルを保持した上で運転者が周囲の状況を確認する必要があります。

状況・場所によっては車線変更支援を行わず、出口レーン手前で運転者による運転操作をうながすことがあります。
(→P.24)



知識

■ 目的地に向けた車線変更支援について

状況・場所によっては車線変更支援を適切に行わないことがあります。

■ 車線変更支援中の車速について

状況・場所によって加速または減速することがあります。

■ 車線変更支援の解除について

次のようなときは、車線変更支援を解除することがあります。(状況によって、もとの車線にもどることがあります)

- 運転者が周囲の状況を確認していないとシステムが判断したとき
- 運転者の姿勢が崩れているとシステムが判断したとき
- 車線変更する側の白線が実線になったとき
- VICS・交通情報で一部の交通規制情報を受信したとき
- 他車が接近してきたとき ※

- 車速が低いとき
- 分岐点が近くなったとき
- しばらくのあいだ走行しても、車線変更できる交通状況にならなかったとき
- 周囲の状況により、車線変更支援を継続できないとシステムが判断したとき
- ハンドルを逆側に操作したとき
- 方向指示レバーを逆側に操作したとき
- ※ 他車が同時に車線変更するなど、状況によっては解除しないことがあります。

警告

■ 安全にお使いいただくために

安全運転を行う責任は運転者にあります。システムによる車線変更であっても運転者自身で周囲の状況を把握してください。

制御走行を解除する

高度運転支援の作動中に次のいずれかの操作をすると、制御走行が解除されます。

- Advanced Drive メインスイッチを押す
- キャンセルスイッチを押す
- シフトポジションを D 以外にする
- 走行中にブレーキペダルを踏む

緊急ブレーキ

高度運転支援作動中、前方車両に追突する可能性が高いとシステムが判断すると、警報により運転者に回避操作をうながすとともに、ブレーキを作動させ、衝突回避を支援、あるいは衝突被害の軽減に寄与します。

機能概要

衝突の可能性が高いとシステムが判断したとき、ブザー・ディスプレイ表示・シートベルトの振動でブレーキ操作をうながすとともに、ブレーキを作動させます。

停止後、システム制御により停車状態を維持します。

知識

■ 作動条件

次の条件をすべて満たしたとき、作動可能状態になります。

- 高度運転支援が正常に作動している (→P.21)
- 制御走行中
- 自車速度が約 5km/h ~ 125km/h
- 自車から見た前方車両との相対速度が約 5km/h 以上

ただし、次のようなときは作動しない、または作動が遅れることがあります。

- ディスプレイ表示でハンドルの保持をうながしているとき (→P.23)
- ディスプレイ表示で運転操作をうながしているとき (→P.24)
- アクセルペダルを操作しているとき
- ブレーキペダルを操作しているとき

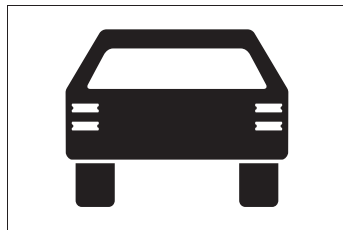
- ハンドルを操作しているとき
- また、次のようなときは作動しません。
- 補機バッテリー端子を着脱したあと、しばらく走行するまでのあいだ
- VSC OFF 表示灯が点灯しているとき

■ 作動対象

システムは前方車両（先行車両または静止車両）を、大きさ・輪郭・動きなどから作動対象として検出しています。

周囲の明るさや、作動対象の動き・姿勢・角度などによっては、作動対象を検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。(→P.39)

図は検出する車両のイメージです。



■ システムの作動解除

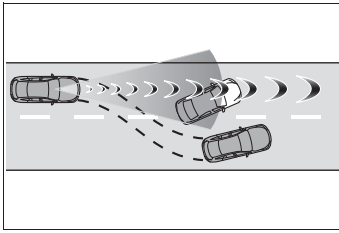
システム作動中に次の操作をすると、作動が解除される場合があります。

- アクセルペダルを強く踏み込む
- ハンドルを大きく操作する、またはすばやく操作する

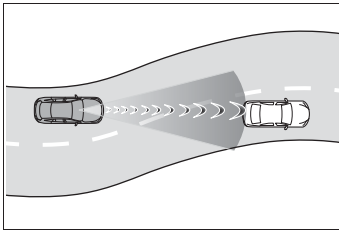
■ 衝突の可能性が高くなくてもシステムが作動するおそれがある状況

例えば次のような状況では、システムが衝突の可能性が高いと判断し、作動するおそれがあります。

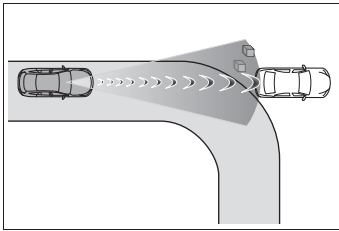
- 作動対象などのすぐそばを通過するとき
- 車線を変更して作動対象などを追い越すとき
- 車線変更している作動対象などを追い越すとき



- 進路変更時や曲がりくねった道を走行中に、自車前方の隣接車線や路側に作動対象が存在するとき



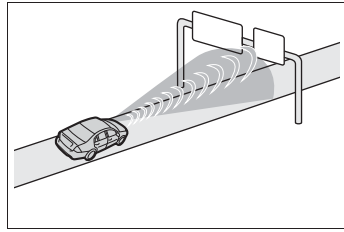
- 作動対象などに急接近したとき
- 道路脇の作動対象や物体（ガードレール・電柱・木・壁・雪など）に近づいたとき
- カーブ入り口の道路脇に作動対象や物体が存在するとき



- 自車の前方に作動対象との区別がつかにくい模様・ペイントがあるとき
- 自車の前方に水・雪・土ぼこりなどの巻き上げがあるとき
- 路面にうねり・凹凸があるときなど、車両姿勢が変化しているとき
- 構造物に囲まれた道（トンネルや鉄橋など）を走行するとき
- 自車の前方に金属物（マンホール・鉄

板など）・段差・突起物があるとき

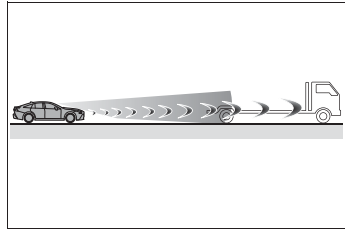
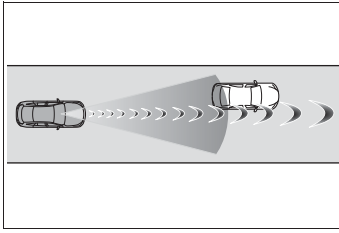
- 道路上方に物体（道路標識や看板など）がある場所を走行するとき



- ETC ゲートなどの開閉バーに接近したとき
- 自車の前方に水蒸気や煙などがあるとき
- 電波の反射が強い物体（大型トラック・ガードレールなど）の横を走行するとき
- テレビ塔・放送局・発電所・空港・レーダー搭載車両など、強い電波やノイズが発生する場所の近くを走行するとき

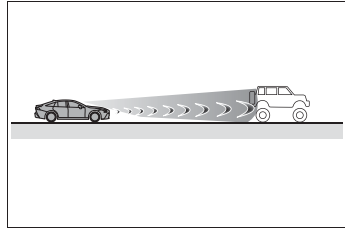
■ システムが正常に作動しないおそれがある状況

- 例えば次のような状況では、センサーが作動対象を検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 自車に向かって作動対象が近づいてくるとき
 - ・ 自車や作動対象がふらついているとき
 - ・ 作動対象が急な動きをしたとき（急ハンドル・急加速・急減速など）
 - ・ 作動対象に急接近したとき
 - ・ 作動対象が自車の中心軸からずれているとき

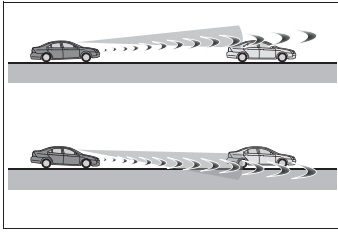


- ・ 作動対象が壁やフェンス・ガードレール・マンホール・路面の鉄板、他の車両などのそばにいるとき
- ・ 上方に構造物がある場所の下に作動対象がいるとき
- ・ 作動対象の一部が他のもので隠れているとき（ガードレールなど）
- ・ 作動対象が複数重なっているとき
- ・ 作動対象が太陽光などの強い光を反射しているとき
- ・ 作動対象の色合いが白系統で、極端に明るく見えるとき
- ・ 作動対象の色合いや明るさが背景に溶け込んでいるとき
- ・ 作動対象が割り込んできたり、飛び出してきたりしたとき
- ・ 自車の前方に水・雪・土ぼこりなどの巻き上げがあるとき
- ・ 自車の正面方向から強い光（太陽光や対向車のヘッドランプ光など）がカメラ・センサーにあたっているとき
- ・ 夜間やトンネル内などでヘッドランプを点灯していないとき
- ・ 横向き、または自車方向を向いている作動対象に近づいたとき
- ・ 前方車両がオートバイのとき
- ・ 作動対象の全幅が狭いとき（超小型モビリティなど）
- ・ 作動対象の後端面積が小さいとき（空荷のトラックなど）
- ・ 作動対象の後端が低い位置にあるとき（低床トレーラーなど）

- ・ 作動対象の最低地上高が極端に高いとき



- ・ 作動対象の荷台から荷物がはみ出しているとき
- ・ 作動対象が特殊な形状のとき（サイドカーなど）
- ・ 悪天候時（雨・霧・雪・砂嵐など）
- ・ 自車の前方に水蒸気や煙などがあるとき
- ・ 周囲が薄暗い（朝方・夕方など）、または周囲が暗い（夜間やトンネル内など）など、作動対象が背景に溶け込んでいるとき
- ・ 周囲の明るさが急激に変化する場所を走行するとき（トンネルの出入り口など）
- ・ FC システムを始動したあと、走行を開始してしばらくのあいだ
- ・ カーブ走行中およびカーブを曲がりきってからの数秒間
- ・ 自車が横すべりしているとき
- ・ 車両姿勢が変化しているとき



- ・ ホイールアライメントがずれているとき
- ・ ワイパーブレードがカメラの視界をさえぎっているとき
- ・ 過度な高速走行をしているとき
- ・ 坂道を走行しているとき
- ・ センサーの向きがずれているとき
- ・ ヘッドランプの光軸がずれているとき
- ・ センサーを洗浄中、または洗浄してから数秒間
- ・ 作動対象の反射板（リフレクター）が隠れている、または汚れているとき
- ・ フロントウインドウガラスが汚れているとき
- ・ 作動対象が変形しているとき（事故車など）
- ・ 前方にある白線が見えにくいとき（かすれ・汚れ・影・雨・霧など）
- 例えば次のような状況では、制動力が十分に得られず、システムの性能を発揮できないおそれがあります。
- ・ ブレーキ性能が十分に発揮できない場合（ブレーキ部品が極度に冷えている・過熱している・ぬれているなど）
- ・ 車両の整備状態（ブレーキ部品・タイヤの摩耗や空気圧など）が良好でないとき
- ・ すべりやすい路面を走行しているとき

■ 他システムの作動について

緊急ブレーキの作動とあわせて、PCS（プリクラッシュセーフティ）が作動することもあります。（→P.56）

警告

■ 安全にお使いいただくために

- 安全運転を行う責任は運転者にあります。システムを過信せず、常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。
- ・ 緊急ブレーキを日常のブレーキ操作のかわりには絶対に使用しないでください。本システムはあらゆる状況で衝突回避または衝突被害を軽減するものではありません。システムに頼ったり、安全を委ねる運転をしたりすると思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。
- ・ 緊急ブレーキは衝突回避を支援、あるいは衝突被害の軽減に寄与することを目的としていますが、その効果はさまざまな条件により異なります。そのため、常に同じ性能を発揮できるものではありません。

次の項目をお読みいただき、システムを過信せず安全運転に努めてください。

衝突の可能性が高くなってもシステムが作動するおそれがある状況：→P.38

システムが正常に作動しないおそれがある状況：→P.39

- ・ お客様ご自身で緊急ブレーキの作動テストを行わないでください。対象（段ボールで作動対象も模したのものなど）や状況によってはシステムが正常に作動せず、思わぬ事故につながるおそれがあります。
- 緊急ブレーキが作動したときは、強いブレーキがかかります。

 **警告**

- 緊急ブレーキは運転者の操作状態によっては作動しません。運転者がアクセルペダルを強く踏んだりハンドルを操作したりしていると、運転者の回避操作とシステムが判断し、緊急ブレーキが作動しない場合があります。
- 緊急ブレーキ作動中、アクセルペダルを強く踏んだりハンドルを操作したりすると、運転者の回避操作とシステムが判断し、緊急ブレーキの作動が解除される場合があります。

ドライバー異常時対応システム

高度運転支援作動中、運転者が異常状態だとシステムが判断すると、自車の減速・停車を支援することにより衝突事故の回避・衝突被害の軽減に寄与します。

機能概要

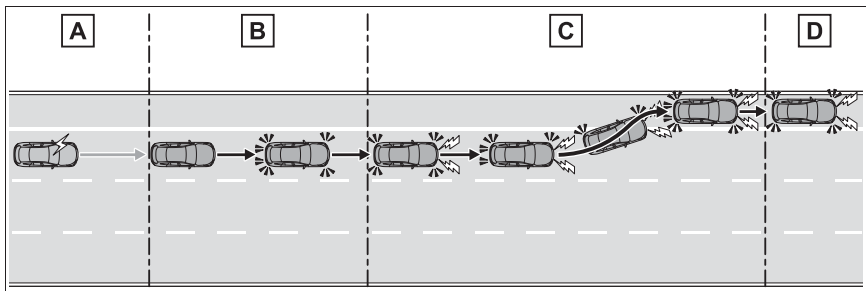
本システムは3つのフェーズに分けられます。

警告フェーズで運転者への注意喚起・減速制御を実施しながら、運転者の正常／異常判定を行います。

運転者が異常状態であるとシステムが判断した場合、制御フェーズに移行し、減速制御・路肩退避^{*}を実施します。

路肩または自車線内で停車後、停車状態を継続します。

^{*} 路肩退避できない場合、自車線内で停車します。



- A** ドライバーモニターによる注意喚起通知 (→P.32)
- B** 警告フェーズ (→P.44)
- C** 制御フェーズ (→P.45)
- D** 停車フェーズ (→P.46)

知識

■ 作動条件

次の条件をすべて満たしたとき、作動可能状態になります。

- 高度運転支援が正常に作動している (→P.21)
- 走行中

警告

■安全にお使いいただくために

安全運転を行う責任は運転者にあります。システムを過信せず、常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。

- ドライバー異常時対応システムは、運転者による運転の継続が困難になるような緊急時を対象とするシステムであり、居眠り運転や注意散漫な運転、体調が悪い場合の運転を対象とするものではありません。
- ドライバー異常時対応システムは、停車を支援することで衝突事故の回避・衝突被害の軽減にも寄与しますが、その効果はさまざまな条件により異なります。そのため、常に同じ性能を発揮できるものではありません。また、作動条件を満たさない場合は作動しません。
- お客様自身でドライバー異常時対応システムの作動テストを行わないでください。状況によってはシステムが正常に作動せず、思わぬ事故につながるおそれがあります。
- システム作動後、運転可能な状態に復帰できた場合には、速やかに運転を再開するか、必要に応じて路肩へ避難し、三角表示板および発炎筒を設置して後続車両に停車していることをお知らせください。
- 本システムは運転者の異常状態を運転操作の有無で判断しています。正常な運転者が意図的に運転操作しなかった場合、システムが作動することがあります。

また、異常状態であってもハンドルにもたれかかってしまった場合、ハンドルを保持しているとシステムが判断し、システムが作動しないことがあります。

警告フェーズ

ドライバーモニターによる注意喚起通知（→P.32）が行われても適切な対応をせず、ハンドル保持などの運転操作も行われなかった場合、警告フェーズに移行します。

ブザー（断続音）とハンドルの保持をうながすディスプレイ表示で注意喚起を行うとともに、車線維持しながらゆるやかに約 50km/h まで減速します。

一定時間内に運転操作が行われなかったときは、運転者が異常状態であるとシステムが判断し、制御フェーズ（→P.45）に移行します。

知識

■警告フェーズ中の作動について

- システムによるブレーキ作動中は制動灯が点灯することがあります。
- ある程度減速すると、非常点滅灯が自動で点滅します。非常点滅灯スイッチを 2 回押すことで消灯できます。
- ブザー吹鳴中はオーディオがミュート（消音）されます。

■制御を解除するには

次のいずれかの操作をすると、制御が解除されます。

- ハンドルを握る
- アクセルペダルを踏む
- ブレーキペダルを踏む
- LTA（レーントレーシングアシスト）スイッチを押す
- Advanced Drive メインスイッチを押す
- キャンセルスイッチを押す

制御が解除されると、LTA（レーントレーシングアシスト）が OFF になります。

制御フェーズ

ブザー（速い断続音）とシートベルトの振動で注意喚起を行うとともに、ディスプレイ表示で運転者に状況をお知らせします。

退避可能な路肩に近づくと、方向指示灯を点滅させ、自車線内で路肩側に寄りながら約 10km/h まで減速します。

その後、方向指示灯を点滅させながら路肩に退避し、停車フェーズ（→P.46）に移行します。

状況によっては、路肩へ退避せず自車線内で停車します。

路肩へ退避しない状況：→P.45

知識

■ 制御フェーズ中の作動について

- 制御フェーズ中は、ホーンの吹鳴・非常点滅灯の点滅により緊急事態であることを周囲にお知らせします。
- 制御フェーズ中は、アクセルペダルを一度踏んでも加速しません。2 回以上踏むことで制御が解除され、加速できるようになります。
- システムによるブレーキ作動中は制動灯が点灯することがあります。
- 路肩退避中は方向指示灯が点滅するため、非常点滅灯は作動しません。
- 非常点滅灯スイッチを2回押すと非常点滅灯が消灯します。
- 引き続き、ブザー吹鳴中はオーディオがミュート（消音）されます。

■ 路肩へ退避しない状況

次のような状況では、路肩へ退避しない、または中断して、自車線内で減速・停車することがあります。

- 自車線の左側に隣接する路肩が存在しないとき
- 退避可能な路肩をシステムが検索できなかったとき
- 路肩に障害物があるとシステムが判断したとき
- 進路に障害物があるとシステムが判断したとき
- 退避方向を走行する車両を検知したとき
- 使用可能エリア（→P.21, 21）の終点に近づいたとき
- 制御フェーズに移行してから約3分経過したとき
- 緊急ブレーキ（→P.38）が作動したとき
- ブレーキペダルを操作したとき
- キャンセルスイッチを押したとき
- 方向指示レバーを逆側に操作したとき
- シフトポジションをNに切りかえたとき

■ 制御を解除するには

次のいずれかの操作をすると、制御が解除されます。

- ハンドルを握る
- アクセルペダルを2回以上踏む
- ブレーキペダルを2回以上踏む
- LTA（レーントレーシングアシスト）スイッチを押す
- Advanced Drive メインスイッチを押す

制御が解除されると、LTA（レーントレーシングアシスト）が OFF になります。

■ 制御フェーズに移行すると

制御を解除しても一時的に高度運転支援が使用できなくなります。

使用するには、パワースイッチを OFF にしたあとで再度 ON にしてください。

■ 停車フェーズ

停車後、ブザー（速い断続音）で注意喚起を行うとともに、パーキングブレーキが自動でかかります。

また、ドアを解錠し、ヘルプネット※に自動接続します。

ヘルプネットのオペレーターからの声かけに対して応答がない場合、救命・救護のために救急や警察へ通報を行います。

※ 別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。

□ 知識

■ 停車フェーズ中の作動について

- 引き続き、ホーンの吹鳴・非常点滅灯の点滅により緊急事態であることを周囲にお知らせします。
- 非常点滅灯スイッチを2回押すと非常点滅灯が消灯します。
- 引き続き、ブザー吹鳴中はオーディオがミュート（消音）されます。
- ヘルプネットに接続すると、しばらくのあいだブザーが停止します。

■ 制御を解除するには

次のいずれかの操作をすると、制御が解除されます。

- シフトポジションをPにした状態でLTA（レーントレーシングアシスト）スイッチを押す

- シフトポジションをPにした状態で Advanced Drive メインスイッチを押す

- 一度シフトポジションをPにしたあと、P以外にする

- パワースイッチを OFF にする

■ 停車フェーズに移行すると

制御を解除しても一時的に高度運転支援が使用できなくなります。

使用するには、パワースイッチを OFF にしたあとで再度 ON にしてください。

また、高度運転支援が作動しても、しばらくのあいだハンドルの保持が必要になることがあります。

▲ 警告

■ ヘルプネットについて


ヘルプネット自動接続は、T-Connect 通信エリア内、かつ T-Connect 契約をしている場合にのみ行われます。T-Connect 通信エリア外や T-Connect 利用契約が未契約または未更新の場合は接続が行われず、警察・救急への通報が行われません。

あらかじめ通信エリアとご自身の T-Connect 契約状況をご確認の上、システムをご利用ください。

Advanced Drive の設定 を変更するには

マルチインフォメーションディスプレイを使って、Advanced Drive の機能の作動内容を変更することができます。

設定を変更するには

- 1 安全な場所に停車し、パーキングブレーキをかけ、シフトポジションを P にする
- 2 メーター操作スイッチの **◀** または **▶** を押し、 を選択する
FC システムが作動している状態で操作してください。
- 3 メーター操作スイッチの **▲** または **▼** を押し、
“Advanced Drive” を選択する
- 4 メーター操作スイッチの **▲** または **▼** を押し、設定変更したい項目を選択する
- 5 画面の表示に従って機能の内容を選択し、**OK** を押す



知識

■ 音声案内の設定について

詳細は別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。



注意

■ 設定を変更するときは

補機バッテリーあがりを起こすおそれがありますので、確実に FC システムが作動している状態で操作してください。

設定項目一覧

■ “追い抜き支援” (→P.33)

追い越し提案する／しないを切りかえます。

ON：追い越し提案する

OFF：追い越し提案しない

■ “運転支援” (→P.9)

Advanced Drive の作動／非作動を切りかえます。

ON：作動

OFF：非作動

■ “眠気兆候検知” (→P.32)

眠気兆候通知の作動／非作動を切りかえます。

ON：作動

OFF：非作動

■ “ 警告振動” (→P.24)

運転操作をうながすシートベルト振動の作動／非作動を切りかえます。

ON：作動

OFF：非作動

■ “センサー自動洗浄”

(→P.14)

センサー自動洗浄機能の作動／非作動を切りかえます。

ON：作動

OFF：非作動

■ “オーディオミュート”

次のブザーが吹鳴するとき、オーディオをミュート（消音）する／しないを切りかえます。

● 注意喚起通知（→P.32）のブザー（断続音）

● 車線変更支援時のブザー

● 制御発進時のブザー

ON：ミュート（消音）する

OFF：ミュート（消音）しない

2-1. Toyota Safety Sense について

Toyota Safety Sense	50
PCS (プリクラッシュセーフティ)	56
FCTA (フロントクロストラフィックアラート)	69
LTA (レーントレーシングアシスト).....	72
RSA (ロードサインアシスト) ..	85
レーダークルーズコントロール (全車速追従機能付き)	88
ドライバー異常時対応システム	100
ITS Connect.....	106

2-2. カスタマイズ機能

ユーザーカスタマイズ機能一覧	114
----------------	-----

Toyota Safety Sense

Toyota Safety Sense は、次の運転支援装置によって運転者を補助し、安全で快適なドライブを支援します。

運転支援装置

- PCS (プリクラッシュセーフティ)
 - P.56
- FCTA (フロントクロストラフィックアラート)
 - P.69
- LTA (レーントレーシングアシスト)
 - P.72
- AHS (アダプティブハイビームシステム) ※
 - ※ 別冊「取扱書」を参照してください。
- RSA (ロードサインアシスト)
 - P.85
- レーダークルーズコントロール (全車速追従機能付き)
 - P.88
- 先行車発進告知機能 ※
 - ※ 別冊「取扱書」を参照してください。
- ドライバー異常時対応システム
 - P.100

警告

■ Toyota Safety Sense について

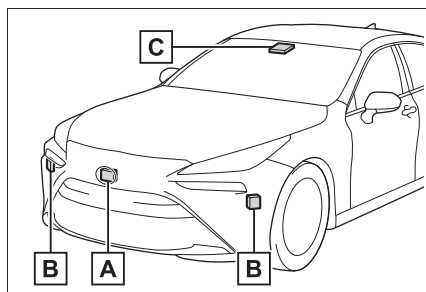
Toyota Safety Sense は運転者の安全運転を前提としたシステムであり、事故被害や運転負荷の軽減に寄与することを目的としています。

本システムは認識性能・制御性能に限界があります。システムを過信せず、運転者は常に自らの責任で周囲の状況を把握し、安全運転を心がけてください。

前方センサー

フロントグリルとフロントバンパー、リヤバンパー、フロントウインドウガラスにある4種類のセンサーにより、各運転支援装置に必要な情報を認識します。

▶ フロント



A 前方レーダー

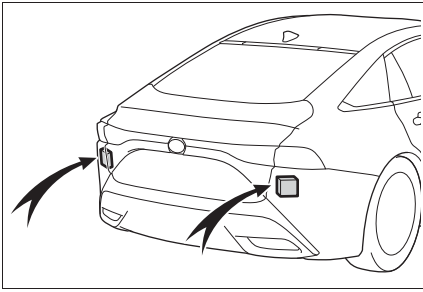
B 前側方レーダー

C 前方カメラ

▶ リヤ

後側方レーダー

詳細は別冊「取扱書」の「BSM (ブラインドスポットモニター)」を参照してください。



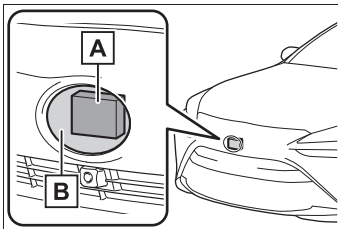
警告

■ 前方レーダーの故障や誤作動を防ぐために

次のことをお守りください。

お守りいただかないと、レーダーが正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- レーダーとレーダー専用カバーは常にきれいにしておく



A レーダー

B レーダー専用カバー

レーダー前面やレーダー専用カバー前後面に汚れ・水滴・雪などが付着した場合は、取り除いてください。

お手入れをする際は、レーダーやレーダー専用カバーを傷付けないよう、やわらかい布を使ってください。

- レーダーやレーダー専用カバー周辺にアクセサリを付けたり、ステッカー（透明なものを含む）などを貼ったりしない

- レーダー周辺への強い衝撃を避ける
レーダーの位置や向きが少しでもずれると、作動対象を正しく検知できなくなったり、装置が正常に作動しなくなるおそれがあります。

レーダー・フロントグリル・フロントバンパーに強い衝撃を受けた際は、必ずトヨタ販売店で点検を受けてください。

- レーダーを分解しない
- レーダーやレーダー専用カバーを改造したり、塗装したりしない
- 次のようなときは、レーダーの再調整が必要です。詳しくはトヨタ販売店にご相談ください。
 - ・ レーダー・フロントグリルを脱着や交換したとき
 - ・ フロントバンパーを交換したとき

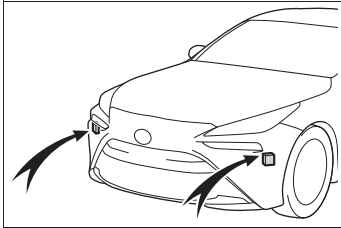
■ 前側方レーダーの故障や誤作動を防ぐために

次のことをお守りください。

お守りいただかないと、レーダーが正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

警告

- レーダー周辺のフロントバンパーは常にきれいにしておく。レーダー周辺のフロントバンパーに汚れや着雪がある場合、警告表示（詳細は別冊「取扱書」の「警告メッセージが表示されたときは」を参照してください。）とともにシステムが作動しなくなることがあります。その場合、汚れや雪を落とすあと、しばらく走行してください（目安：約 10 分）。それでも警告表示が消えない場合はトヨタ販売店にて点検を受けてください。



- フロントバンパーのレーダー周辺にアクセサリーを付けたり、ステッカー（透明なものを含む）やアルミテープなどを貼ったりしない
- レーダー周辺のフロントバンパーへの強い衝撃を避ける
レーダーの位置や向きが少しでもずれると、作動対象を正しく検知できなくなったり、装置が正常に作動しなくなるとおそれがあります。
次のような場合には、必ずトヨタ販売店にて点検を受けてください。
 - ・ レーダーやレーダー周辺に強い衝撃を受けた
 - ・ レーダー周辺のフロントバンパーなどに傷や凹みがある、フロントバンパーの一部が外れている
- レーダーを分解しない

- レーダーやレーダー周辺のフロントバンパーを改造しない
- 次のようなときは、レーダーの再調整が必要です。詳しくはトヨタ販売店にご相談ください。
 - ・ レーダーを脱着や交換したとき
 - ・ フロントバンパーを交換したとき
- フロントバンパーの塗装修理の際にはトヨタ設定色以外への変更は行わないでください。
- 前方カメラの故障や誤作動を防ぐために

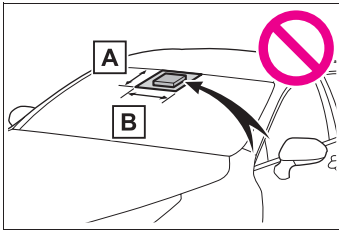
次のことをお守りください。

お守りいただかないと、前方カメラが正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- フロントウインドウガラスは常にきれいにしておく
 - ・ フロントウインドウガラス外側に汚れ・油膜・水滴・雪などが付着した場合は、取り除いてください。
 - ・ ガラスコーティング剤によっては前方カメラの検知に影響を及ぼす場合があります。ガラスコーティング剤を使用の際はトヨタ販売店にご相談ください。
 - ・ フロントウインドウガラスにガラスコーティング剤を使用しているも、前方カメラ前部に水滴などが付着した場合は、ワイパーでふき取ってください。
 - ・ フロントウインドウガラス内側の前方カメラ取り付け部が汚れた場合は、トヨタ販売店にご相談ください。

警告

- フロントウインドウガラスの前方カメラ前部（図に示す範囲内）にステッカー（透明なものを含む）などを貼り付けない



- A** フロントウインドウガラス上端から前方カメラ下端より下約 1cm まで
- B** 約 36cm（前方カメラ中心から左右約 18cm）

- 前方カメラ前部のフロントウインドウガラスが曇ったり、結露したり、凍結したりした場合は、エアコンの機能を使用する（フロントウインドウガラスの曇りを取る：別冊「取扱書」の「オートエアコン」を参照してください。）
- 前方カメラ前部のフロントウインドウガラスの水滴をワイパーが正しくふき取れないときは、ワイパーゴムまたはワイパーブレードを交換する
- フロントウインドウガラスにフィルムを貼らない
- フロントウインドウガラスに傷・ひびなどが生じた場合は、そのまま放置せずに交換する

フロントウインドウガラスの交換後は、前方カメラの再調整が必要です。詳しくはトヨタ販売店にご相談ください。

- 前方カメラに液体をかけない
- 前方カメラに強い光を照射しない

- 前方カメラのレンズを汚したり、傷を付けたりしない

フロントウインドウガラス内側を掃除するときは、ガラスクリーナーがレンズに付着しないようにしてください。また、レンズにはふれないでください。

レンズに汚れ・傷がある場合は、トヨタ販売店にご相談ください。

- 前方カメラに強い衝撃を加えない
- 前方カメラの取り付け位置や向きを変更したり、取りはずしたりしない
- 前方カメラを分解しない
- インナーミラーなどの前方カメラ周辺部品や天井を改造しない
- ボンネット・フロントグリル・フロントバンパーに、前方カメラの視界をさえぎる可能性のあるアクセサリを取り付けない

詳しくはトヨタ販売店にご相談ください。

- ルーフ上に全長の長い荷物（サーフボードなど）を積むときは、前方カメラの視界をさえぎらないようにする
- ヘッドランプなどのランプ類を改造しない

 知識

■ レーダーの取り扱い

レーダーセンサーは電波法の基準に適合しています。センサーに印字されているマークはその証明ですので消さないでください。また、製品を分解・改造すると罰せられることがあります。必ず日本国内でご使用下さい。

■ マルチインフォメーションディスプレイに警告メッセージが表示されたとき

前方センサーが一時的に作動しない、または異常があるおそれがあります。

- 次の状況が改善されると警告メッセージが消え、作動可能状態になります。対処を行っても警告メッセージが表示されたままの場合はトヨタ販売店にご相談ください。

状況	対処法
前方カメラ周辺に汚れや付着物（曇り、結露、凍結などを含む）があるとき	ワイパーやエアコンの機能などを使って、汚れや付着物を取り除く (フロントウインドウガラスの曇りを取るには：別冊「取扱書」の「オートエアコン」を参照してください。)
炎天下や極寒の環境など、前方カメラ周囲の温度などが作動条件外の時	炎天下での駐車時など、前方カメラが高温のときは、エアコンでカメラ周辺の温度を下げる 特に駐車時に太陽光を反射するサンシェードなどをフロントウインドウガラスに使用すると前方カメラが高温になりやすくなります。
	極寒での駐車時など、前方カメラが低温のときは、エアコンで前方カメラ周辺の温度を上げる
ボンネットが開いているときや、フロントウインドウガラスの前方カメラ前部にステッカーが貼り付けられているときなど、前方カメラの前方がさえぎられているとき	ボンネットを閉じる、またはステッカーを剥がすなど、前方カメラの視界がさえぎられないようにする
“プリクラッシュセーフティレーダー向き調整中取扱書確認ください” が表示されたとき	レーダーおよびレーダー専用カバーに付着物がないか確認し、あった場合には取り除く

- 次のときは周囲の環境が前方センサーの作動可能状態になれば警告メッセージが消えます。
周囲の環境が改善されたり、しばらく走行したりしても警告メッセージが表示されたままの場合はトヨタ販売店にご相談ください。
- ・ 炎天下や極寒の環境など、レーダー周囲の温度などが作動条件外のとき
- ・ 暗闇・逆光・雪・霧など、前方カメラが周囲の状況を認識できないとき
- ・ 車両周辺の状況によってはレーダーが正しく周囲の環境を認識できないとき
その場合には “プリクラッシュセーフティ現在使用できません取扱書確認ください” が表示されます。

PCS (プリクラッシュセーフティ)

進路上の車両や歩行者、自転車運転者を前方レーダーや前方カメラで検出、もしくは側方から接近する車両を前側方レーダーで検出し、衝突の可能性が高いとシステムが判断したときに、警報やブレーキ力制御により運転者の衝突回避操作を補助します。また、進路上の車両や歩行者、自転車運転者、ガードレールに対しては、衝突の可能性がさらに高まったと判断したときは、自動的にブレーキを作動させることで、衝突回避を支援、あるいは衝突被害の軽減に寄与します。

必要に応じて、プリクラッシュセーフティの ON/OFF や、警報タイミングを切りかえることができます。(→P.59)

機能一覧

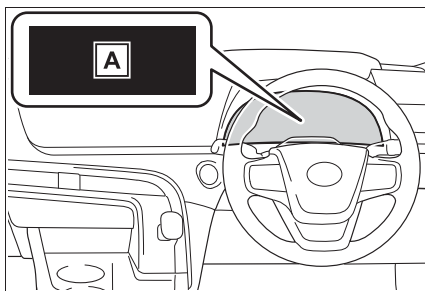
■ 歩行者注意喚起

自車前方で静止、もしくは移動している歩行者と衝突の可能性があるときシステムが判断した時に、ヘッドアップディスプレイで運転者へ注意喚起します。



■ 衝突警報

衝突の可能性が高いとシステムが判断したとき、“ピピピ・・・”とブザー音が鳴り、マルチインフォメーションディスプレイにメッセージを表示し、回避操作をうながします。



A “ブレーキ！”

■ プリクラッシュブレーキアシスト

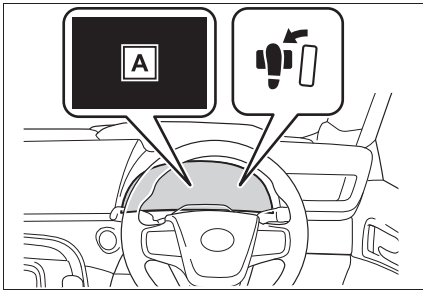
衝突の可能性が高いとシステムが判断したとき、ブレーキペダルが踏まれる強さに応じてブレーキ力を増強します。

■ プリクラッシュブレーキ

衝突の可能性が高いとシステムが判断したときは、ブレーキが自動でかかり、衝突回避を支援、あるいは衝突被害の軽減に寄与します。

■ 低速時加速抑制

低速走行時にアクセルペダルが強く踏み込まれ、衝突の可能性があるときシステムが判断したとき、FCシステム出力を抑制または弱いブレーキをかけることで加速を抑制します。作動時には、ブザー音が鳴り、マルチインフォメーションディスプレイに警告灯とメッセージを表示します。



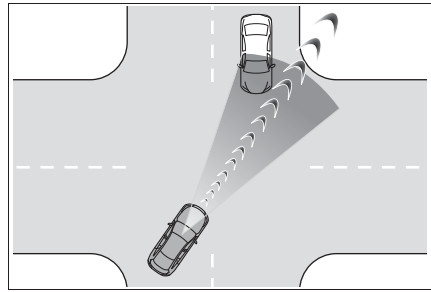
A “アクセルを戻してください”

■ 交差点右左折支援

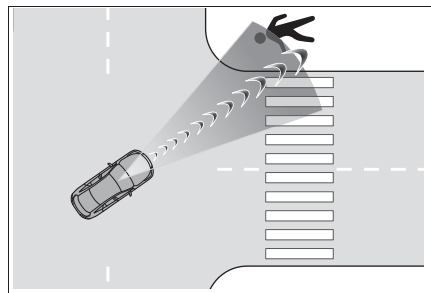
次のような状況において衝突の可能性が高いとシステムが判断したとき、衝突警報およびプリクラッシュブレーキによる支援を行います。

交差点の形状によっては正しく支援できない場合があります。

- 交差点で右折して対向車の進路を横切るとき



- 右左折中に、対向方向からの横断歩行者を検出したとき（自転車運転者は対象ではありません）



■ アクティブ操舵回避支援

ガードレールのような連続した構造物や自転車線の歩行者と衝突する可能性が高く、ブレーキ制御だけでは衝突の可能性が高い、かつ、操舵制御によって衝突を回避できる可能性があるときシステムが判断した場合、警報とブレーキ制御に加え、自動で操舵制御を行うことで、衝突回避あるいは衝突被害の軽減に寄与します。

■ アクティブアシスト（フロントシートベルト）

衝突の可能性が高いとシステムが判断したとき、衝突前にシートベルトを巻き取ります。また、急ブレーキをかけたときや、車がコントロールを失ったときも同様に作動します。

警告

■安全にお使いいただくために

- 安全運転を行う責任は運転者にあります。常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。

プリクラッシュセーフティを日常のブレーキ操作のかわりには絶対に使用しないでください。本システムはあらゆる状況で衝突を回避または衝突の被害を軽減するものではありません。システムに頼ったり、安全を委ねる運転をしたりすると思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- プリクラッシュセーフティは衝突回避を支援、あるいは衝突被害の軽減に寄与することを目的としています。その効果はさまざまな条件により異なります。そのため、常に同じ性能を発揮できるものではありません。

次の項目をお読みいただき、システムを過信せず安全運転に努めてください。

- ・衝突の可能性が高くなくてもシステムが作動するおそれがあるとき：(→P.63)
- ・システムが正常に作動しないおそれがあるとき：(→P.65)
- お客様ご自身でプリクラッシュセーフティの作動テストを行わないでください。対象（マネキンや段ボールで作動対象を模した物など）や状況によってはシステムが正常に作動せず、思わぬ事故につながるおそれがあります。

■プリクラッシュブレーキについて

- プリクラッシュブレーキが作動したときは、強いブレーキがかかります。

- プリクラッシュブレーキの作動により車両が停止したときは、約2秒後にプリクラッシュブレーキが解除されます。必要に応じて運転者自らブレーキをかけてください。
- プリクラッシュブレーキは運転者の操作状態によっては作動しません。運転者がアクセルペダルを強く踏んだり、ハンドルを操作したりしていると、場合によっては運転者の回避操作とシステムが判断し、プリクラッシュブレーキが作動しない場合があります。
- プリクラッシュブレーキ作動中に、アクセルペダルを強く踏んだり、ハンドルを操作したりすると、場合によっては運転者の回避操作とシステムが判断し、プリクラッシュブレーキの作動が解除されます。
- ブレーキペダルを踏んでいるときは、運転者の回避操作とシステムが判断し、プリクラッシュブレーキの作動開始タイミングが遅れる場合があります。

■低速時加速抑制について

運転者がハンドルを操作していると、回避操作とシステムが判断し、低速時加速抑制が作動しない場合があります。

■アクティブ操舵回避支援について

- アクティブ操舵回避支援が作動した時は、ハンドルが自動で回ります。
- アクティブ操舵回避支援は、衝突が回避されるとシステムが判断した段階で制御を終了します。必要に応じて運転者自らハンドル操作をしてください。
- 次の場合にはシステムが運転者の回避操作と判断し、アクティブ操舵回避支援が作動しない、または作動中に解除されます。

警告

- ・ 運転者がアクセルペダルを強く踏んでいたり、ハンドルを操作したりしていると、場合によっては運転者の回避操作とシステムが判断し、アクティブ操舵回避支援が作動しない場合があります。
- ・ アクティブ操舵回避支援作動中に、アクセルペダルを強く踏んだり、ハンドルを操作したりすると、場合によっては運転者の回避操作とシステムが判断し、アクティブ操舵回避支援の作動が解除されます。
- ・ アクティブ操舵回避支援作動中に、ハンドルを保持したり、システムと逆方向にハンドル操作した場合には、アクティブ操舵回避支援の作動が解除されます。
- ・ ブレーキペダルを踏んでいるときは、運転者の回避操作とシステムが判断し、アクティブ操舵回避支援の作動開始タイミングが遅れる場合があります。

■ シートベルトについて

アクティブアシストの作動により、シートベルトが巻き取られた状態でロックした場合、すみやかに安全な場所に停車してシートベルトを外し、再度装着してください。

また、シートベルトをゆるませることができるときは、少し巻き取らせることでロックを解除することが出来ます。

■ プリクラッシュセーフティを OFF にするとき


次のときは、システムを OFF にしてください。

システムが正常に作動せず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- けん引されるとき
- けん引するとき
- トラック・船舶・列車などに積載するとき
- 車両をリフトで上げ、FC システムを開始しタイヤを空転させるとき
- 点検でシャーシダイナモやフリーローラーなどを使用するとき
- 事故などにより、フロントバンパーやフロントグリルに強い衝撃が加わったとき
- 事故や故障で自車の走行が不安定なとき
- オフロード走行やスポーツ走行をするとき
- タイヤの空気圧が適正でないとき
- 著しく摩耗したタイヤを装着しているとき
- メーカー指定サイズ以外のタイヤを装着しているとき
- タイヤチェーンを装着しているとき
- 応急用タイヤやタイヤパンク応急修理キットを使用しているとき
- 車両にセンサーをさえぎるような装備品（除雪装置など）を一時的に取り付けているとき

プリクラッシュセーフティの設定変更

■ プリクラッシュセーフティの ON/OFF を変更する

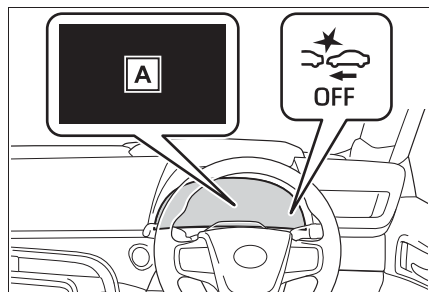
マルチインフォメーションディスプレイの  (→P.114) から、プリクラッシュセーフティの ON (作動) / OFF (非作動) を変更

することができます。

パワースイッチが ON になるとシステムは ON になります。

システムを OFF にすると、PCS 警告灯が点灯し、マルチインフォメーションディスプレイにメッセージが表示されます。

プリクラッシュセーフティが OFF の場合、歩行者注意喚起も OFF になります。



A “プリクラッシュセーフティが Off になりました”

■ 歩行者注意喚起の ON/OFF を変更する

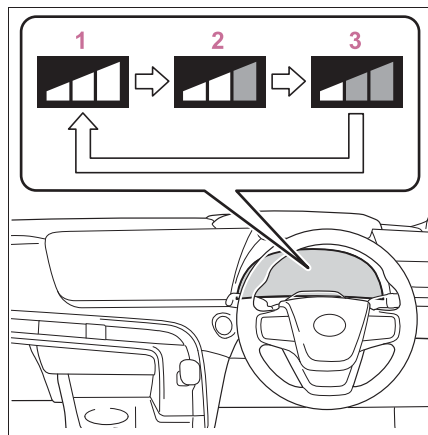
マルチインフォメーションディスプレイの ⚙️ (→P.114) から、歩行者注意喚起の ON/OFF を変更することができます。

■ 衝突警報の作動タイミングを変更する

マルチインフォメーションディスプレイの ⚙️ (→P.114) から、衝突警報の作動タイミングを変更することができます。

変更した作動タイミングはパワースイッチを OFF にしても継続しますが、プリクラッシュセーフティを OFF から ON の状態にすると「中間」に戻ります。

衝突警報の作動タイミングを変更すると、歩行者注意喚起の注意喚起タイミングも同様に変更されます。



- 1 早い
- 2 中間
初期設定
- 3 遅い

□ 知識

■ プリクラッシュセーフティ各機能の作動条件

プリクラッシュセーフティが ON で、前方の車両・歩行者・自転車運転者、ガードレール、もしくは側方からの接近車両と衝突の可能性が高いとシステムが判断したときに作動します。

ただし、次のときシステムは作動しません。

- ・ 補機バッテリー端子を脱着したあと、しばらく走行するまでのあいだ
- ・ シフトポジションがRのとき
- ・ VSC OFF 表示灯が点灯しているとき（歩行者注意喚起・衝突警報のみ作動可能状態になります）

各機能の作動速度、作動解除は次のとおりです。

● 歩行者注意喚起

作動対象	自車速度
歩行者	約 30 ～ 65km/h

● 衝突警報

作動対象	自車速度	相対速度	接近車両の速度
前方の車両	約 5 ～ 180km/h	約 5 ～ 180km/h	—
自転車運転者・歩行者	約 5 ～ 80km/h	約 5 ～ 80km/h	—
側方からの接近車両	約 10 ～ 60km/h	—	約 15 ～ 60km/h

衝突警報が作動中にハンドルを大きく操作するか、すばやく操作すると、衝突警報が解除される場合があります。

● プリクラッシュブレーキアシスト

作動対象	自車速度	相対速度	接近車両の速度
前方の車両	約 30 ～ 180km/h	約 30 ～ 180km/h	—
自転車運転者・歩行者	約 30 ～ 80km/h	約 30 ～ 80km/h	—
側方からの接近車両	約 30 ～ 60km/h	—	約 15 ～ 60km/h

● プリクラッシュブレーキ

作動対象	自車速度	相対速度
前方の車両	約 5 ～ 180km/h	約 5 ～ 180km/h
自転車運転者・歩行者	約 5 ～ 80km/h	約 5 ～ 80km/h

プリクラッシュブレーキ作動中に次の操作をすると、プリクラッシュブレーキの作動が解除される場合があります。

- ・ アクセルペダルを強く踏み込む
- ・ ハンドルを大きく操作する、またはすばやく操作する

● アクティブ操舵回避支援

作動対象	自車速度
歩行者	約 40 ～ 65km/h
ガードレール	約 60 ～ 80km/h

アクティブ操舵回避支援作動中に次の操作をすると、アクティブ操舵回避支援の作動が解除される場合があります。

- ・ アクセルペダルを強く踏み込む
- ・ ハンドルを大きく操作する、またはすばやく操作する
- ・ 回避するための十分なスペースがない、または、回避先に物があるとき
- ・ 回避方向の前方、または、後方より移動物が接近しているとき

● 低速時加速抑制

方向指示灯が点滅しているときは、低速時加速抑制が作動しません。

作動対象	自車速度	相対速度
先行車両・静止車両・自転車運転者・歩行者	約 15km/h 以下	約 15km/h 以下

低速時加速抑制の作動中に次の動作をすると、低速時加速抑制の作動が解除されます。

- ・ アクセルペダルを離す
- ・ ハンドルを大きく操作する、またはすばやく操作する

● 交差点右左折支援（衝突警報）

方向指示灯が点滅していないときは、対向車に対する交差点右左折支援が作動しません。

作動対象	自車速度	対向車速度	相対速度
対向車両	約 10 ～ 25km/h	約 30 ～ 55km/h	約 40 ～ 80km/h
歩行者	約 10 ～ 25km/h	—	約 10 ～ 25km/h

● 交差点右左折支援（プリクラッシュブレーキ）

方向指示灯が点滅していないときは、対向車に対する交差点右左折支援が作動しません。

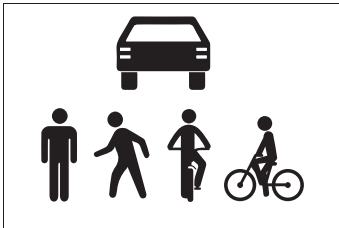
作動対象	自車速度	対向車速度	相対速度
対向車両	約 15 ～ 25km/h	約 30 ～ 45km/h	約 45 ～ 70km/h
歩行者	約 10 ～ 25km/h	—	約 10 ～ 25km/h

■ 車両・歩行者・自転車運転者の検出

大きさ・輪郭・動きなどから検出します。周囲の明るさや、車両・歩行者・自転車運転者の動き・姿勢・角度などによっては、それらを検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。

(→P.65)

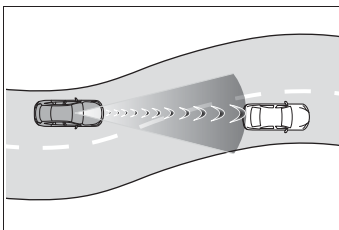
図は検出する車両・歩行者・自転車運転者のイメージです。



■ 衝突の可能性が高くなくてもシステムが作動するおそれがあるとき

● 例えば次のような状況では、システムが衝突の可能性が高いと判断し、作動するおそれがあります。

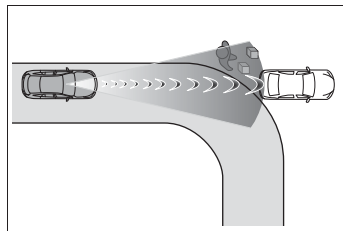
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者のすぐそばを通過するとき
- ・ 車線を変更して車両・歩行者・自転車運転者を追いこすとき
- ・ 進路変更時や曲がりくねった道を走行時など、自車前方の隣車線や路側に車両・歩行者・自転車運転者が存在するとき



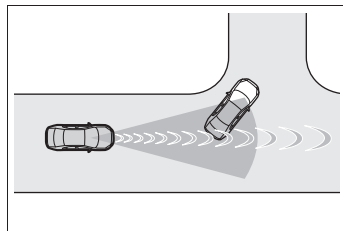
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者などに急接近したとき
- ・ 道路脇の車両・歩行者・自転車運転者や物体（ガードレール・標識・電柱・街灯・木・草・壁など）などに近付い

たとき

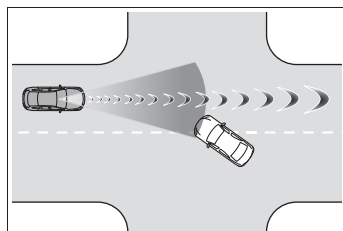
- ・ カーブ入り口の道路脇に車両・歩行者・自転車運転者や物体などが存在するとき



- ・ 自車の前方に車両・歩行者・自転車運転者との区別がつきにくい模様・ペイントがあるとき
- ・ 自車の前方に水・雪・土ぼこりなどの巻き上げがあるとき
- ・ 車線変更や右左折している車両・歩行者・自転車運転者などを追い抜くとき



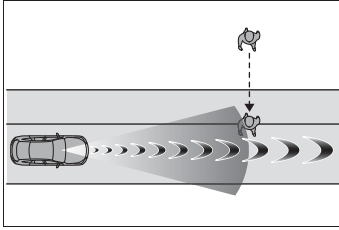
- ・ 右左折待ちの車両・歩行者・自転車運転者などとすれ違うとき



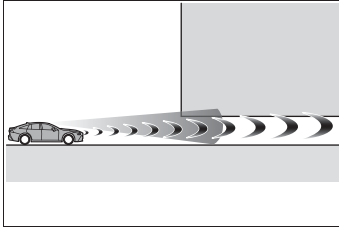
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者などが自車進路内に入る手前で停止したとき
- ・ 路面にうねり・凹凸があるときなど、車両姿勢が変化しているとき
- ・ 構造物に囲まれた道（トンネルや鉄橋など）を走行するとき
- ・ 自車の前方に金属物（マンホール・鉄

板など)・段差・くぼみ・突起物があるとき

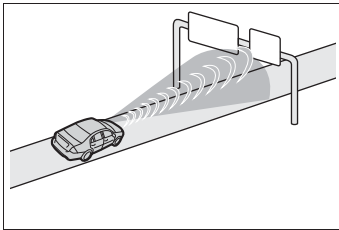
- ・横断する歩行者・自転車が車両のすぐそばに近付いたとき



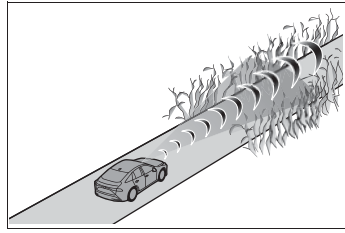
- ・道路上方に構造物(天井の低いトンネル・高架下・橋桁・道路標識など)がある場所を走行するとき



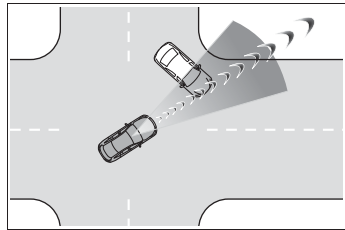
- ・道路上方に物体(道路標識や看板など)がある場所を走行するとき



- ・ETCゲートや駐車場のゲートなどの開閉バーに接近したとき
- ・洗車機を使用するとき
- ・自車に覆い被さるような障害物(生い茂った草・垂れ下がった枝・垂れ幕など)がある場所を走行するとき

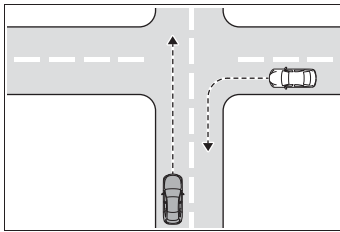


- ・自車の前方に水蒸気や煙などがあるとき
- ・電波の反射が強い物体(大型トラック・ガードレールなど)の横を走行するとき
- ・テレビ塔・放送局・発電所・レーダー搭載車両など、強い電波やノイズが発生する場所の近くを走行するとき
- ・周囲にレーダーの電波を反射するものが多いとき(トンネルやトラス橋、砂利道、わだちのある雪道など)
- ・右折中に、対向車が自車の前方を通過したとき
- ・右折中に、対向車の手前を通過しようとしたとき
- ・右折中に、対向車が自車進路に入る手前で停止したとき
- ・交差点内で右折中、対向車が右折しているとき、または左折しているとき

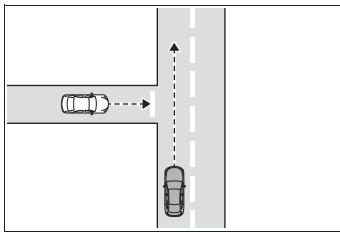


- ・対向車の進路に接近するようにハンドルを操作したとき
- ・右左折中に、横断歩行者が自車進路に入る手前で停止したとき
- ・右左折中に、横断歩行者が自車の前方を通過したとき
- ・右左折中に、横断歩行者の手前を通過しようとしたとき
- ・狭い路で対向車とすれ違うとき

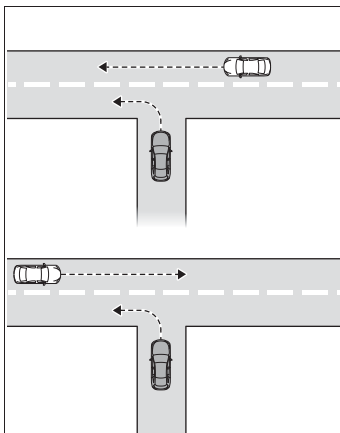
- ・ 中央分離帯にある壁やポールに接近して走行するとき
- ・ 急カーブで対向車とすれ違うとき
- ・ 右左折する対向車とすれ違うとき



- ・ 側方から接近する車両の前を通り過ぎるとき



- ・ 側方から車両が接近中に右左折するとき



- ・ 路上駐車している車両等の横をすり抜けるとき
- ・ S字カーブで対向車とすれ違うとき
- ・ 道路脇やカーブ入り口の、歩行者と形状がよく似た構造物（電柱・木・ポールなど）に近づいたとき

- ・ 道路脇やカーブ入り口に停めてある自転車・二輪車に近づいたとき
- ・ 先行する自転車・二輪車に追従しているとき

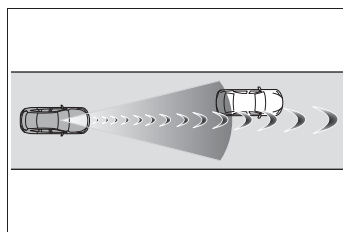
● 例えば次のような対象を、システムが歩行者注意喚起の対象と判断し、作動するおそれがあります。

- ・ 歩道上の歩行者
- ・ 自転車、バイク
- ・ 路面ペイント、壁面、中央分離帯、看板等

■ システムが正常に作動しないおそれがあるとき

● 例えば次のような状況では、センサーが対象となる車両・歩行者・自転車運転者を検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。

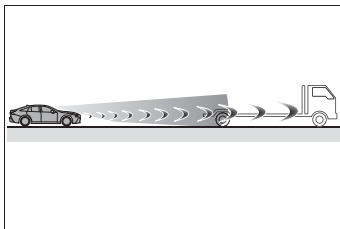
- ・ 自車に向かって車両・歩行者・自転車運転者が近づいてくるとき
- ・ 自車や対象となる車両・歩行者・自転車運転者がふらついているとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者が急な動きをしたとき（急ハンドル・急加速・急減速など）
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者が急接近したとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者が自車の中心軸からずれているとき



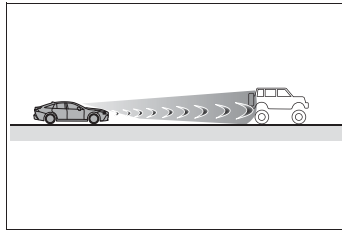
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者が壁やフェンス・ガードレール・マンホール・路面の鉄板、他の車両などのそばにいるとき
- ・ 上方に構造物がある場所の下に車両・歩行者・自転車運転者がいるとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者の一部が

他のもので隠れているとき（大きな荷物や傘、またはガードレールなど）

- ・ 周囲にレーダーの電波を反射するものが多いとき（トンネルやトラス橋、砂利道、わだちのある雪道など）
- ・ 他車両に載っているレーダーにより電波の影響を受けているとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者が複数重なっているとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者・ガードレールが太陽光などの強い光を反射しているとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者の色合いが白系統で、極端に明るく見えるとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者の色合いや明るさが背景に溶け込んでいるとき
- ・ 車両・歩行者・自転車運転者が割り込んできたり、飛び出してきたりしたとき
- ・ 自車の前方に水・雪・土ぼこりなどの巻き上げがあるとき
- ・ 自車の正面方向から強い光（太陽光や対向車のヘッドランプ光など）が前方カメラにあたっているとき
- ・ 横向き、または自車方向を向いている前方車両に近付いたとき
- ・ 前方車両がオートバイのとき
- ・ 前方車両の全幅が狭いとき（超小型モビリティなど）
- ・ 前方車両の後端面積が小さいとき（空荷のトラックなど）
- ・ 前方車両の後端が低い位置にあるとき（低床トレーラーなど）

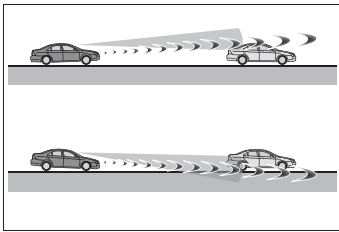


- ・ 前方車両の最低地上高が極端に高いとき

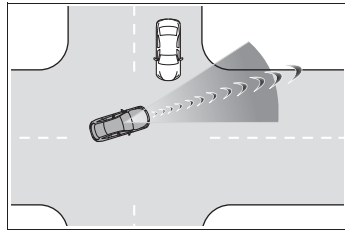


- ・ 前方車両の荷台から荷物がはみ出しているとき
- ・ 前方車両が特殊な形状のとき（トラクター・サイドカーなど）
- ・ 子供用自転車、大きい荷物載せた自転車、2人以上乗車している自転車、または特殊な形状の自転車（チャイルドシート装着車・タンDEM自転車など）
- ・ 歩行者・自転車運転者の大きさが約1m以下、または約2m以上のとき
- ・ 歩行者・自転車運転者の全身の輪郭があいまいなとき（レインコート・ロングスカートを着用している場合など）
- ・ 歩行者・自転車運転者が前かがみになっている、またはしゃがんでいるとき
- ・ 歩行者・自転車運転者の移動速度が速いとき
- ・ 歩行者がベビーカー・車いす・自転車などを押しているとき
- ・ 悪天候（雨・霧・雪・砂嵐など）のとき
- ・ 自車の前方に水蒸気や煙などがあるとき
- ・ 周囲が薄暗い（朝方・夕方など）、または周囲が暗い（夜間やトンネル内など）など、車両・歩行者・自転車運転者が背景に溶け込んでいるとき
- ・ 周囲の明るさが急激に変化する場所を走行するとき（トンネルの出入り口など）
- ・ 周辺に反射物が多い環境（トンネル・立体駐車場など）のとき
- ・ FCシステムを始動したあと、走行を開始してしばらくのあいだ
- ・ 右左折中および右左折後の数秒間

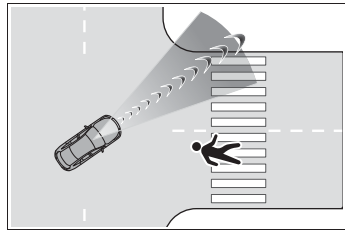
- ・カーブ走行中およびカーブを曲がりきってからの数秒間
- ・自車が横すべりしているとき
- ・車両姿勢が変化しているとき



- ・ホイールアライメントがずれているとき
- ・ワイパーブレードが前方カメラの視界をさえぎっているとき
- ・過度な高速走行をしているとき
- ・坂道を走行しているとき
- ・センサーの向きがずれているとき
- ・ヘッドランプの光軸がずれているとき
- ・ガードレールに対して深い角度、または、浅い角度で進入したとき
- ・見通しが悪い交差点で自車に向かって車両が近づいてくるとき
- ・自車の後方側面に車両が近づいてくるとき
- ・自車の側面へ浅い角度で車両が近づいてくるとき
- ・路面勾配が急激に変化するとき（急な上り坂、下り坂）
- ・夜間やトンネル内でヘッドランプ照射範囲外にいる歩行者や自転車運転者
- ・速度や方向を急激に変化させている歩行者や自転車運転者
- ・物陰から飛び出してきた歩行者や自転車運転者
- ・車両の側端（ドアミラーなど）すれすれの位置にいる歩行者や自転車運転者
- ・右折中に、対向車が自車の走行する車線よりも2つ以上離れた車線を走行しているとき
- ・右折中に、自車の向きが対向車線に対する正対方向から大きく外れているとき



- ・右左折中に、横断歩行者が自車と同じ方向から直進して近づいてくるとき



- 例えば次のような状況では、センサーが自車線、車両の回避スペースを検出できず、アクティブ操舵回避支援が作動しないおそれがあります。
 - ・車線を区切る白（黄）線が認識できない（かすれている、分岐・合流している、影が重なっているなど）とき
 - ・車線幅が狭いとき、または広いとき
 - ・工事の補修跡などで、道路面に濃淡の様相があるとき
 - ・ブレーキのみで衝突回避ができると判断されたとき
 - ・自車の前方中央付近にいる歩行者と衝突するとき
- 例えば次のような状況では、制動力や旋回力が十分に得られず、システムの性能を発揮できないおそれがあります。
 - ・ブレーキ性能が十分に発揮できない場合（ブレーキ部品が極度に冷えている・過熱している・ぬれているなど）
 - ・車両の整備状態（ブレーキ部品・タイヤの摩耗や空気圧など）が良好でないとき
 - ・砂利道やすべりやすい路面を走行しているとき
 - ・道路面に深いわだちがあるとき

- ・坂道を走行しているとき
- ・左右に傾きのある道路を走行しているとき
- 例えば次のようなガードレールは、前方レーダーや前方カメラが検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。
 - ・高さ約 60cm 以下のガードレール
 - ・長さが短いガードレール
 - ・特殊な形状のガードレール（ワイヤー製のガードレール、細いポールのガードレールなど）
 - ・夜間またはトンネル内でヘッドランプ照射範囲外にあるガードレール
 - ・色合いや明るさなどが背景に溶け込んでいるガードレール
 - ・壁とガードレールなど構造物どうしが重なるようなとき
 - ・路面の金属物（マンホール・鉄板など）上にあるガードレール
 - ・草むらに隠れているガードレール
 - ・車両の側端（ドアミラーなど）すれすれの位置にあるガードレール
 - ・カーブ入り口、カーブ区間中にあるガードレール
- 例えば次のような状況では、システムが注意喚起の対象と判断し、ヘッドアップディスプレイ表示が、実際の対象方向とずれて表示される場合があります。
 - ・路面にうねり・凹凸・わだちがあり、車両姿勢が変化しているとき
 - ・坂道を走行しているとき
 - ・左右に傾きのある道路を走行しているとき
 - ・運転者の運転姿勢（シート合わせ位置）が標準から大きくずれている場合
 - ・ヘッドアップディスプレイの表示位置（高さ合わせ）が標準から大きくずれている場合

■VSC を停止したとき

- VSC の作動を停止（詳細は別冊「取扱書」の「運転を補助する装置」を参照してください。）したときは、プリクラッシュブレーキアシスト・プリクラッシュブレーキの作動も停止します。
- PCS 警告灯が点灯し、マルチインフォメーションディスプレイに“VSC が Off のため プリクラッシュブレーキも停止します”が表示されます。

FCTA (フロントクロストラフィックアラート)

自車が低速で交差点などへ進入するとき、前側方レーダーやITSCoconnect (→P.106) の機能で交差する車両の接近を検知し、ヘッドアップディスプレイと連携して運転者へ注意喚起を行います。

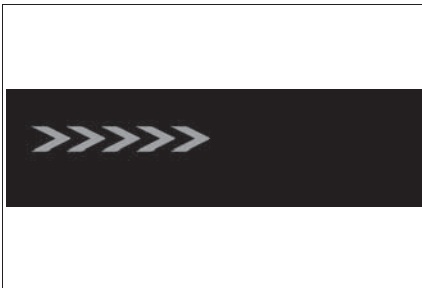
システムの制御

運転者へ前方を交差する車両が接近していることを、ヘッドアップディスプレイとパノラミックビューモニター※の表示で知らせます。

※ 別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。

前方を交差する車両が接近しているにも関わらず、運転者が発進しようとしている可能性があるとしてシステムが判断した場合、さらに、マルチインフォメーションディスプレイとブザーによって注意喚起し、減速をうながします。

● ヘッドアップディスプレイ



● マルチインフォメーションディスプレイ



⚠ 警告

■ 安全にお使いいただくために

安全運転を行う責任は運転者にあります。常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。

FCTA は前方を交差する車両の存在を運転者に知らせる補助的なシステムです。

システムを過信すると思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。


注意喚起の表示内容は、実際の交通状況と異なる場合があります。一定時間経過後に注意喚起が消えますが、周囲に車両や歩行者がいないことを示すものではありません。

FCTA の設定変更

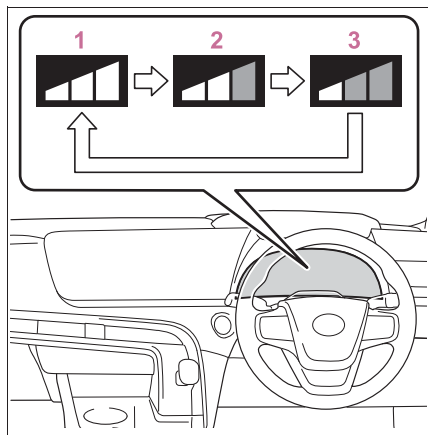
■ FCTA の ON/OFF を変更する

マルチインフォメーションディスプレイの ⚙ (→P.114) から、FCTA の ON (作動) / OFF (非作動) を変更することができます。パワースイッチが ON になるとシステムは ON になります。

■ 注意喚起タイミングを変更する

マルチインフォメーションディスプレイの  (→P.114) から、注意喚起タイミングを変更することができます。

変更した作動タイミングはパワースイッチを OFF にしても継続しますが、FCTA を OFF から ON の状態にすると「中間」に戻ります。



- 1 早い
- 2 中間
初期設定
- 3 遅い

知識

■ FCTA 機能の作動条件

システムは、次の条件をすべて満たしているときに作動します。

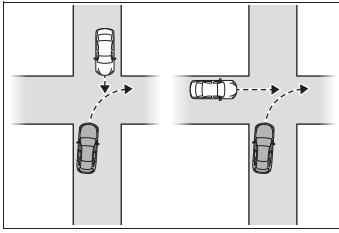
- シフトポジションが P・R 以外にあるとき
- 自車速度が約 15km/h 以下のとき
- 前方を交差する接近車両の速度が約 10～60km/h であるとき
- 先行車がないとき

- アクセルを強く踏み込んでいないとき
- ブレーキを強く踏み込んでいないとき

■ 検知対象となる車両の接近が無くてもしシステムが作動するおそれがあるとき

例えば次のような状況では、検知対象となる車両が存在しない場合でもシステムが作動するおそれがあります。

- 道路脇の構造物（ガードレール・標識・電柱・街灯・木・草・壁など）に近付いたとき
- テレビ塔・放送局・発電所など、強い電波やノイズが発生する場所の近くを走行するとき
- 路上駐車している車両等の横をすり抜けるとき
- 自転車から遠方で車両や歩行者が交差するとき
- 自転車線脇の駐車場等を車両や歩行者が移動しているとき
- 自転車や歩行者が歩道を通行しているとき
- 車両や歩行者が自転車から遠ざかるとき
- 交差車両が減速し停止するとき
- 交差車両が自転車直前で右左折するとき
- 歩行者が自転車に接近するとき
- 対向車が右左折するとき
- 交差車両より先に自転車が交差点を通過するとき
- 信号待ち時に交差車両が接近するとき
- 自転車周辺に金属物等の電波を反射しやすい障害物（車両、ガードレール、壁、標識など）が存在するとき
- 右左折など旋回時に交差車両が存在するとき



- 前方から車両が接近し、すれちがうとき
- 後方から車両が接近し、追い抜かれるとき
- 自車が車両や歩者と並走するとき
- 自車側面に車両や歩者が接近するとき

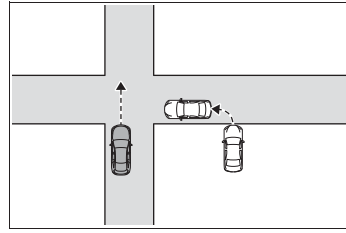
例えば次のような対象を、システムがFCTAの対象と判断し、作動するおそれがあります。

- 歩行者

■ システムが正常に作動しないおそれがあるとき

例えば次のような状況では、前側方センサーが対象となる車両を検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。

- 交差車両の前面、側面面積が小さいとき（車高の低いスポーツカーなど）
- 交差車両の前端が低い位置にあるとき（車高の低いスポーツカーなど）
- 交差車両の最低地上高が極端に高いとき
- 交差車両が特殊な形状のとき（トラクター・サイドカーなど）
- 駐車場などから車両が交差方向に急に進入してくるとき



- 交差車両が急な動きをしたとき（急ハンドル・急加速・急減速など）
- 悪天候（雨・霧・雪・砂嵐など）のとき
- FCシステムを始動したあと、走行を開始してしばらくのあいだ
- 勾配の変化が激しい坂道を走行するとき
- きついカーブや起伏がある場所を走行するとき
- 交差車両が自車進行方向に対し斜めに接近するとき
- 交差車両が自車から遠方を交差するとき
- 自車と交差車両のあいだに障害物があるとき
- 周辺に金属物等の電波を反射しやすい障害物（駐車車両、ガードレール、壁など）が存在するとき
- 複数台の車両が狭い間隔で連続して接近するとき
- FCTA機能をONにした直後

■ PCS警告灯が点灯、およびマルチインフォメーションディスプレイに警告メッセージが表示されたとき

システムが一時的に作動しない、またはシステムに異常があるおそれがあります。

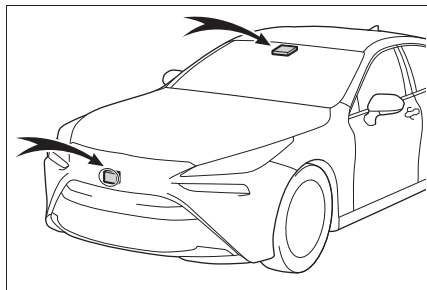
LTA (レーントレーシングアシスト)

機能概要

白(黄)線が整備された道路を走行中、車線または走路[※]からの逸脱の可能性を警告するとともに、車線または走路[※]からの逸脱を避けるためのハンドル操作の一部を支援します。また、レーダークルーズコントロール(全車速追従機能付き)(→P.88)の作動中は、車線維持や車線変更に必要なハンドルの操作を支援します。

白(黄)線または走路[※]を前方カメラで認識します。また、先行車や周辺車両を前方カメラやレーダーで認識します。

※ アスファルトと草・土・縁石等の境界



警告

■ LTAをお使いになる前に

- LTAを過信しないでください。LTAは自動で運転する装置でも前方への注意を軽減する装置でもないため、運転者は常に自らの責任で周囲の状況を把握し、ハンドル操作で進路を修正し、安全運転を心がけてください。また、長時間の運転などによる疲労時は適切に休憩をとってください。
- 適切な運転操作をしなかったり、注意を怠ったりすると、思わぬ事故につながるおそれがあり危険です。
- LTAを使用しないときは、LTAスイッチでシステムをOFFにしてください。

■ LTAを使用してはいけない状況

次の状況では、LTAスイッチでシステムをOFFにしてください。思わぬ事故につながるおそれがあり危険です。

- 雨天時や積雪・凍結などで、すべりやすい路面を走行しているとき
- 雪道を走行しているとき
- 水たまりや雨・雪・霧・砂ぼこりなどで白(黄)線が見えにくいとき
- 工事によって規制された車線・仮設の車線を走行しているとき
- 工事区間を走行しているとき
- 応急用タイヤ・タイヤチェーンなどを装着しているとき
- タイヤの残り溝が十分でないとき、または空気圧が不足しているとき
- 車両けん引時

警告

■ 車線変更支援機能を使用してはいけない状況

- 片側 1 車線の道路を走行しているとき
- 自車の走行車線と、車線変更先の車線の間が白色の破線でないとき
- 高速道路または自動車専用道以外の車線を走行しているとき

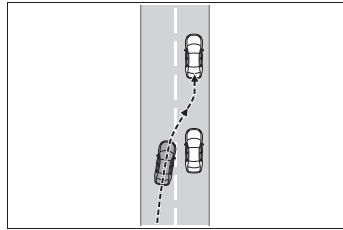
■ LTA の故障、または誤作動を防ぐために

- ヘッドランプを改造したり、ランプの表面にステッカーなどを貼ったりしないでください。
- サスペンションなどを改造しないでください。交換が必要な場合は、トヨタ販売店にご相談ください。
- ボンネットやグリルの上には、何も取り付けたり置いたりしないでください。また、グリルガード（ブルパー・カンガルーパーなど）を取り付けたりしないでください。
- フロントウインドウガラスの修理が必要な場合は、トヨタ販売店にご相談ください。

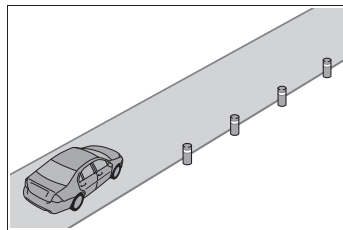
■ 機能が正常に作動しないおそれのある状況

次のような状況では、各機能が正しく作動せず車線から逸脱するおそれがあります。運転者は常に自らの責任で周囲の状況を把握し、本機能を過信せずハンドル操作で進路を修正してください。

- 先行車追従表示中（→P.78）に、先行車が車線変更したとき（先行車の動きに合わせて自車も車線変更するおそれがあります）

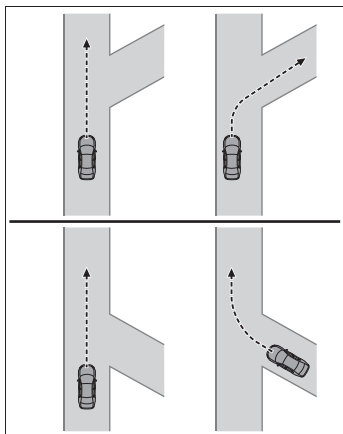


- 先行車追従表示中（→P.78）に、先行車がふらついたとき（先行車の動きに合わせて自車もふらついて走行しレーンをはみ出すおそれがあります）
- 先行車追従表示中（→P.78）に、先行車が車線から逸脱したとき（先行車の動きに合わせて自車も車線から逸脱するおそれがあります）
- 先行車追従表示中（→P.78）に、先行車がレーン内を右、または左に片寄って走行したとき（先行車の動きに合わせて自車も片寄って走行しレーンをはみ出すおそれがあります）
- 急カーブを走行しているとき
- 路側物に白（黄）線と見間違えるような構造物や模様があるとき（ガードレール・反射ポールなど）

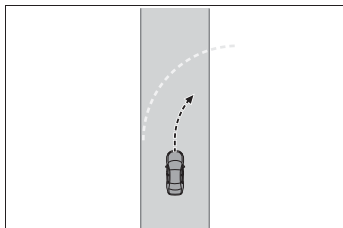


警告

- 分岐・合流路などを走行するとき



- 道路の修復で、アスファルト修復後や白（黄）線の跡が残っているとき



- 白（黄）線に平行するような影がある、または白（黄）線が影の中にあるとき
- 料金所や検札所の手前や交差点など、白（黄）線がない場所を走行するとき
- 白（黄）線がかすれている、またはキャッツアイ（道路鏡）や置き石などがあるとき
- 白（黄）線が砂ぼこりなどで見えない、または見えにくくなっているとき
- 雨天・雨上がり・水たまりなどぬれた路面を走行しているとき

- 車線が黄色のとき（白線にくらべて認識率が低下することがあります）
- 白（黄）線が縁石等の上に引かれているとき
- コンクリート路のような明るい路面を走行しているとき
- アスファルトと草・土・縁石等の境界が不明瞭または直線的でないとき
- 照り返しなどにより明るくなった路面を走行しているとき
- トンネルの出入口など明るさが急変する場所を走行しているとき
- 対向車のヘッドランプ光・太陽光などが前方カメラに入射しているとき
- 坂道を走行しているとき
- 左右に傾いた道路やうねった道路を走行しているとき
- 舗装されていない道路や荒れた道路を走行しているとき
- 車線の幅が極端に狭いとき、または広いとき
- 重い荷物の積載やタイヤ空気圧の不足などで、車両が著しく傾いているとき
- 先行車との車間距離が極端に短くなったとき
- 走行中の路面状況（悪路・道路の継ぎ目など）により、車両が上下に大きく揺れているとき
- 夜間やトンネル内などでヘッドランプを点灯していない、またはレンズが汚れて照射が弱いときや、光軸がずれているとき
- 横風を受けているとき
- 周辺車両の走行によって発生する風の影響を受けているとき

警告

- 車線変更をした直後、または交差点を通過した直後
- 構造・メーカー・銘柄・トレッドパターンが異なるタイヤを使用したとき
- メーカー指定のサイズ以外のタイヤを装着しているとき
- 冬用タイヤなどを装着しているとき
- 過度な高速走行をしているとき

LTAに含まれる機能

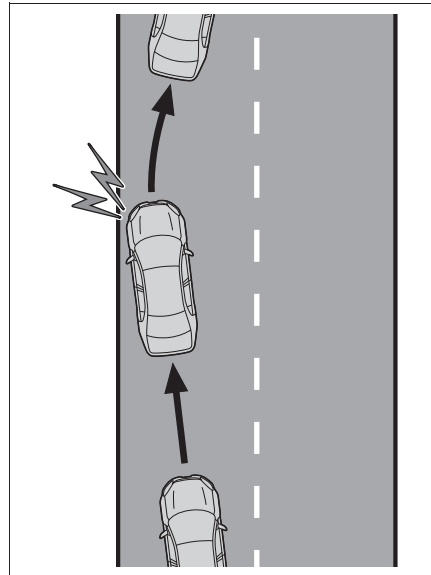
■ 車線逸脱警報機能

車両が車線または走路[※]から逸脱する可能性がある場合に、マルチインフォメーションディスプレイの表示および、警報ブザーまたはハンドルの振動により注意をうながします。

警報ブザーが鳴ったとき、またはハンドルに振動があったとき、まわりの道路状況を確認の上、ハンドルを慎重に操作して、白（黄）線または走路[※]内の中央付近にもどってください。

車線逸脱により、となりの車線を走行中の車両と衝突する可能性があるときシステムが判断した場合、方向指示燈の点滅中も車線逸脱警報機能が作動します。

※ アスファルトと草・土・縁石等の境界



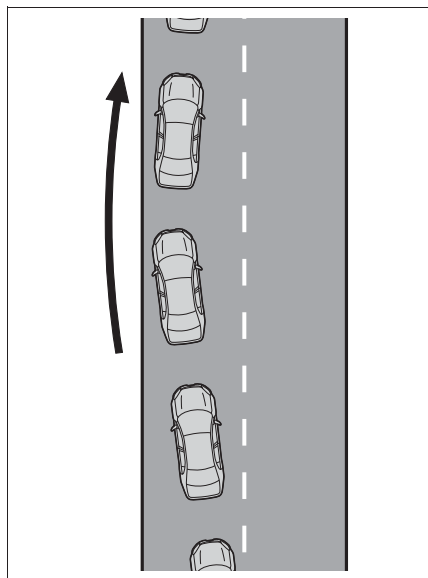
■ 車線逸脱抑制機能

車両が車線または走路[※]から逸脱する可能性がある場合に、短時間、小さな操舵力をハンドルに与えて、車線からの逸脱を避けるために必要なハンドル操作の一部を支援します。

一定時間ハンドル操作をしなかったり、ハンドルをしっかり握っていない状態での運転が続いたりしたときは、マルチインフォメーションディスプレイに警告メッセージが表示され、機能が一時的に解除されます。機能が解除された場合はハンドルを持ち直してください。

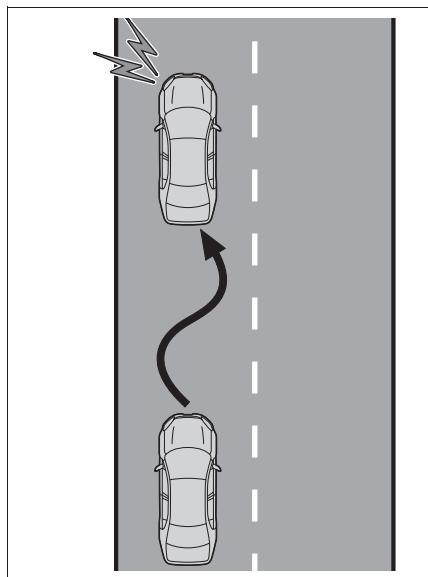
車線逸脱により、となりの車線を走行中の車両と衝突する可能性があるときシステムが判断した場合、方向指示燈の点滅中も車線逸脱抑制機能が作動します。

※ アスファルトと草・土・縁石等の境界



■ ふらつき警報機能

車両がふらついて走行しているときに、警報ブザーおよびマルチインフォメーションディスプレイの表示により注意をうながします。



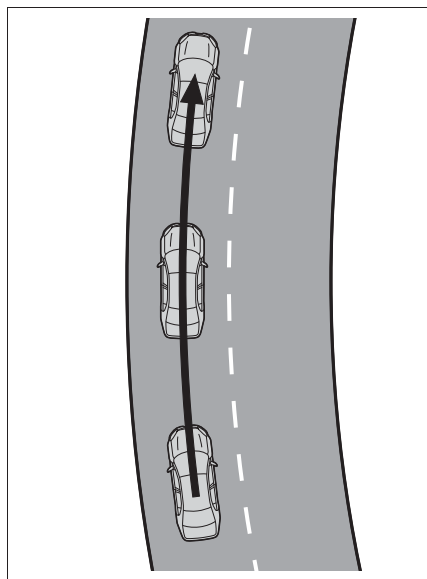
■ 車線維持支援機能

レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）と連携し、現在の車線内を走行するために必要なハンドル操作の一部を、システムが支援します。

レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）が作動していないときは、車線維持支援機能は作動しません。

渋滞のときなど白（黄）線が見えにくい、または見えない場合、先行車の軌跡を利用して先行車に追従する支援を行います。

一定時間ハンドル操作をしなかったり、ハンドルをしっかり握っていない状態での運転が続いたりしたときは、マルチインフォメーションディスプレイに警告メッセージが表示され、機能が一時的に解除されます。機能が解除された場合はハンドルを持ち直してください。



■ 車線変更支援機能（LCA[レーンチェンジアシスト]）

レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）と連携し、

方向指示レバーを途中で保持することで、車線変更に必要なハンドル操作の一部を、システムが支援します。

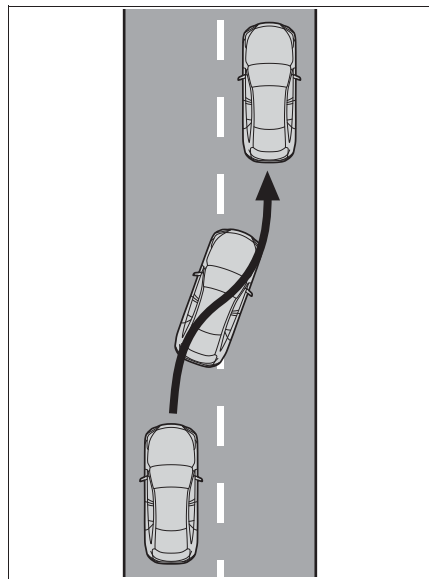
支援時は、走行レーンの前方車両とレーンチェンジ先の走行車両を考慮して加減速制御を行います。

高速道路や自動車専用道路で使用してください。

車線維持支援機能が作動していないときは、車線変更支援機能は作動しません。

分岐・合流路での車線変更は作動の対象外です。

一定時間ハンドル操作をしなかったり、ハンドルをしっかり握っていない状態での運転が続いたりしたときは、マルチインフォメーションディスプレイに警告メッセージが表示され、機能が一時的に解除されます。機能が解除された場合はハンドルを持ち直してください。



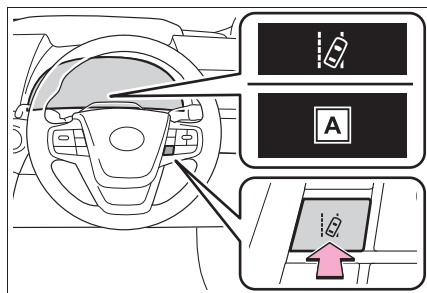
設定のしかた

LTA を ON にするには LTA スイッチを押す

LTA 表示灯が点灯し、マルチインフォメーションディスプレイにメッセージが表示されます。

OFF にするには、再度スイッチを押します。

いったん LTA を ON/OFF すると、次回 FC システムを始動したときにも、そのままの状態が続きます。



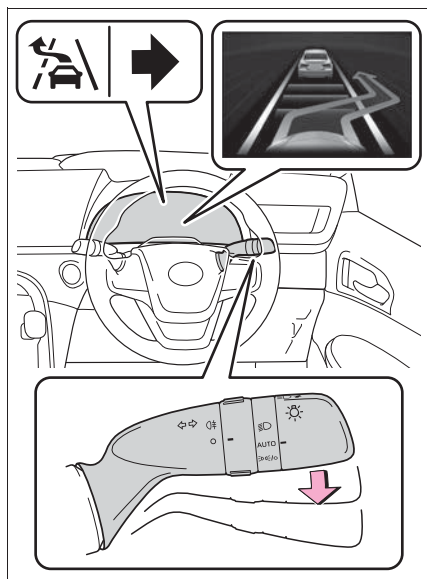
A “LTA On しました (操舵支援 あり)”

■ 車線変更支援機能

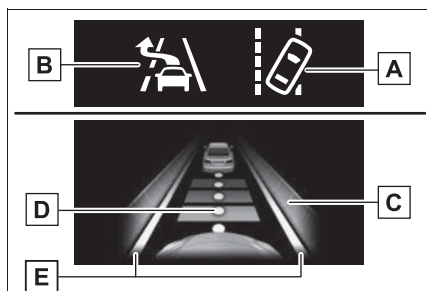
方向指示レバーを途中で保持すると、LCA 表示灯が白色に点灯し、マルチインフォメーションディスプレイに “ウィンカー保持で車線変更を開始します” と表示されます。

そのまま 1 秒以上保持すると、システムが作動します。

作動中は LCA 表示灯が緑色に点灯し、マルチインフォメーションディスプレイに車線を変更する方向が表示されます。



マルチインフォメーションディスプレイ表示



A LTA 表示灯

表示灯の点灯状態で、システムの作動状況をお知らせします。

白色に点灯：車線逸脱監視中

緑色に点灯：車線逸脱抑制機能、または車線維持支援機能によるハンドル操舵支援が作動中

橙色に点滅：車線逸脱警報中

B LCA 表示灯

表示灯の点灯状態で、車線変更支援機能

の作動状況をお知らせします。

白色に点灯：作動待機状態

緑色に点灯：作動中

C ハンドル操舵支援の作動表示

マルチインフォメーションディスプレイを運転支援機能情報に切りかえると表示されます。

車線逸脱抑制機能、または車線維持支援機能によるハンドル操舵支援が作動中であることを示しています。

両側点灯：車線維持支援機能によるハンドル操舵支援が作動中

片側点灯：車線逸脱抑制機能によるハンドル操舵支援が作動中

両側点滅：車線維持支援機能の注意喚起が作動中

D 先行車追従表示

マルチインフォメーションディスプレイを運転支援機能情報に切りかえると表示されます。

車線維持支援機能によるハンドル操舵支援が作動中（先行車に追従中）であることを示しています。

先行車の動きに合わせて自車も同じ動きをする場合があります。運転者は常に自らの責任で周囲の状況を把握し、ハンドル操作で進路を修正し、安全運転を心がけてください。

E 車線逸脱警報機能表示

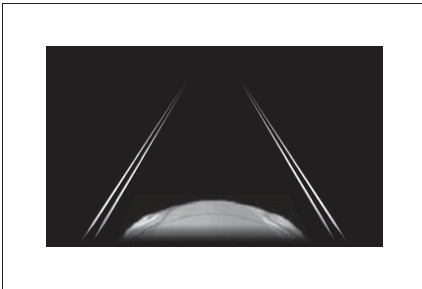
マルチインフォメーションディスプレイを運転支援機能情報に切りかえると表示されます。

▶ 白線表示の内側が白いとき



システムが白（黄）線または走路※を認識していることを示しています。車両が車線から逸脱した場合、逸脱している側の白線表示が橙色で点滅します。

▶ 白線表示の内側が黒いとき



システムが白（黄）線または走路※を認識できていない、またはシステムが一時的に解除されていることを示しています。

※ アスファルトと草・土・縁石等の境界

■ 車線変更支援機能

● 車線変更支援時



車線変更支援機能によるハンドル操舵支援が作動中であることを示します。

● 接近警報時



接近車両が存在することを示します。

■ 注意喚起表示



車線維持支援機能の作動中に、急カーブなどで曲がりきれず車線逸脱する可能性がある場合には表示による注意喚起を行い、運転者のステアリング操作をうながします。

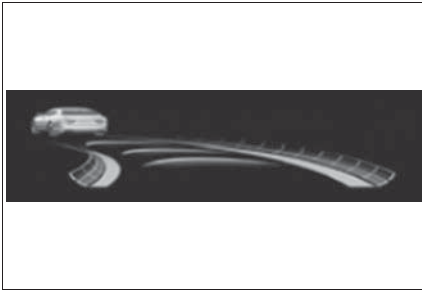
また、車線変更支援機能が作動途中に停

止した場合にも表示を行います。
状況によっては注意喚起が表示されない場合があります。

ヘッドアップディスプレイ表示

マルチインフォメーションディスプレイと同様にヘッドアップディスプレイに表示されます。

■ カーブ表示



路面のカーブに応じて、ヘッドアップディスプレイに表示されます。

□ 知識

■ 各機能の作動条件

● 車線逸脱警報機能

次の条件をすべて満たしたとき作動します。

- ・ LTA を ON にしているとき
- ・ 車速が約 50km/h 以上のとき^{※1}
- ・ システムが白(黄)線または走路^{※2}を認識しているとき(白[黄]線または走路^{※2}が片側しかないとき、認識している方向のみ作動します)
- ・ 車線の幅が約 3m 以上のとき
- ・ 方向指示レバーを操作していないとき(方向指示灯方向に車両がいる場合は除く)
- ・ 急カーブを走行していないとき
- ・ システムの異常が検知されていないとき(→P.83)


- ・ Advanced Drive が作動していないとき

※1 車線維持支援機能が作動中は約 50km/h 以下でも作動します。

※2 アスファルトと草・土・縁石等の境界


● 車線逸脱抑制機能

車線逸脱警報機能の作動条件に加えて、次の条件をすべて満たしたとき作動します。

- ・ マルチインフォメーションディスプレイの  で“操舵支援”を“有”に設定しているとき(→P.114)
- ・ 一定以上の加減速がないとき
- ・ 車線変更に相当する程度の操舵力でハンドルを操作していないとき
- ・ ABS・VSC・TRC・PCS が作動していないとき
- ・ TRC または VSC を OFF にしていないとき
- ・ 手放し運転に対する注意喚起(→P.82)が行われていないとき
- ・ Advanced Drive が作動していないとき



● ぶらつき警報機能


次の条件をすべて満たしたとき作動します。

- ・ マルチインフォメーションディスプレイの  で“ぶらつき検知”を“有”に設定しているとき(→P.114)
- ・ 車速が約 50km/h 以上のとき
- ・ 車線の幅が約 3m 以上のとき
- ・ システムの異常が検知されていないとき(→P.83)
- ・ Advanced Drive が作動していないとき

● 車線維持支援機能

次の条件をすべて満たしたとき作動します。

- ・ LTA を ON にしているとき
 - ・ マルチインフォメーションディスプレイの  で “操舵支援” を “有” かつ “セントラートレース” を “有” に設定しているとき (→P.114)
 - ・ システムが白 (黄) 線を認識しているとき、または先行車の軌跡を認識しているとき (先行車が二輪車の場合を除く)
 - ・ レーダークルーズコントロール (全車速追従機能付き) が車間制御モードで作動しているとき
 - ・ 車線の幅が約 3 ~ 4m のとき
 - ・ 方向指示レバーを操作していないとき
 - ・ 急カーブを走行していないとき
 - ・ システムの異常が検知されていないとき (→P.83)
 - ・ 一定以上の加減速がないとき
 - ・ 車線変更に相当する程度の操舵力でハンドルを操作していないとき
 - ・ ABS・VSC・TRC・PCS が作動していないとき
 - ・ TRC または VSC を OFF にしていないとき
 - ・ 手放し運転に対する注意喚起 (→P.82) が行われていないとき
 - ・ ハンドルから手を離していないとき
 - ・ 車線中央付近を走行しているとき
 - ・ 車線逸脱抑制機能が作動していないとき
 - ・ Advanced Drive が作動していないとき
 - 車線変更支援機能
- 次の条件をすべて満たしたとき作動します。
- ・ 車線維持支援機能が作動しているとき
 - ・ マルチインフォメーションディスプレイの  で “レーンチェンジアシスト” を “ON” に設定しているとき (→P.114)
 - ・ 自車速度が約 60 ~ 130km/h のとき
 - ・ システムが高速道路または自動車専用道路 (一部を除く) と認識しているとき
 - ・ システムが白 (黄) 線を認識しているとき
 - ・ システムが車線を変更する側の白線を破線として認識しているとき
 - ・ 車線を変更する先に車両が存在しないとき
 - ・ 直線路またはゆるいカーブを走行しているとき
 - ・ ナビゲーションシステムの地図データが正常に取得できているとき
 - ・ 一定以上の加減速がないとき
 - ・ 車線変更に相当する程度の操舵力でハンドルを操作していないとき
 - ・ ABS・VSC・TRC・PCS が作動していないとき
 - ・ TRC または VSC を OFF にしていないとき
 - ・ 手放し運転に対する注意喚起 (→P.82) が行われていないとき
 - ・ レーダークルーズコントロール (全車速追従機能付き) の接近警報が作動していないとき
 - ・ 車線逸脱抑制機能が作動していないとき
 - ・ カーブ速度抑制機能 (→P.93) が作動していないとき
 - ・ ドライバー異常時対応システム (→P.100) が作動していないとき
 - ・ FC システム始動後にシステムが一度でも車両後方の移動物を検知しているとき
 - ・ Advanced Drive が作動していないとき
 - 機能の一時解除
 - 作動条件 (→P.80) が満たされなくなった場合、一時的に機能が解除されますが、ふたたび作動条件が満たされると、自動的に復帰します。
 - 車線維持支援機能作動中に、作動条件

(→P.80) が満たされなくなった場合、ハンドル振動または“ピピッ”とブザー音で、一時的に機能が解除されたことをお知らせする場合があります。また、カスタマイズ設定で“警報手段”をに設定している場合は、ブザーの代わりにハンドル振動でお知らせします。

- 車線変更支援機能作動中に作動条件(→P.80)が満たされなくなった場合、“ピピッ”とブザー音で、一時的に機能が解除されたことをお知らせする場合があります。

■車線逸脱抑制機能／車線維持支援機能について

- 車速や車線の逸脱状況・路面状況などにより、車線逸脱抑制機能／車線維持支援機能の作動を感じなかったり、車線逸脱抑制機能／車線維持支援機能が作動しなかったりすることがあります。
- カーブ速度抑制機能(→P.93)が作動した場合でも、車線維持支援機能でカーブを曲がれない場合があります。
- これらの各機能によるステアリング制御は、運転者のハンドル操作によって修正することができます。
- 車線逸脱抑制機能の作動テストを行わないでください。

■車線逸脱警報機能について

- 外部の騒音やオーディオの音などにより、警報ブザーが聞きとりにくい場合があります。また、路面状況などにより、ハンドルの振動を感じにくい場合があります。
- 走路^{*}がはっきり見えない場合、または直線的でない場合は走路逸脱に対する警報・制御が作動しない場合があります。

- となりの車線を走行中の車両と衝突する可能性を判断できない場合があります。

- 車線逸脱警報機能の作動テストを行わないでください。

※アスファルトと草・土・縁石等の境界

■車線変更支援機能について

車速や車両の状況・路面状況などにより、車線変更支援機能の作動を感じにくかったり、車線変更支援機能が作動しなかったりすることがあります。

ステアリング制御は、運転者のハンドル操作によって修正することができます。次のような状況では、車線変更支援機能が作動途中で中止されることがあります。

- システムが白(黄)線を認識できなくなったとき
- 方向指示レバーを左折または右折の位置へ操作したとき
- 車速が作動車速外になったとき
- 運転者によるハンドルやブレーキ、アクセルなどの操作をシステムが検知したとき

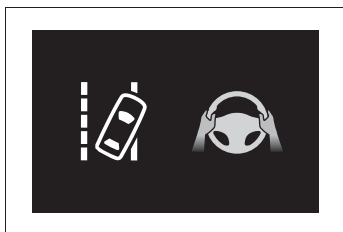
急な接近車両を検出した場合には、ブザー音、ハンドル振動、ディスプレイ表示で警報を行うとともに、小さな操舵力をハンドルに加えることで、接近車両へ近づかないよう支援を行う場合があります。

■手放し運転に対する注意喚起について

次の状況では、ハンドル保持をうながすメッセージと図で示すシンボルがマルチインフォメーションディスプレイに表示され注意喚起を行います。ハンドルを握ったとシステムが判断すると、注意喚起を停止します。システムを使用する際は注意喚起にかかわらず、常にハンドルをしっかりと握ってください。

車両の状態や路面状況によっては注意喚

起が行われない場合があります。また、システムがカーブを走行中と判断した場合は、直線走行時に比べて早いタイミングで注意喚起が行われます。



機能が解除されず、ドライバー異常時対応システム（→P.100）が作動する場合があります。

- 車線維持支援機能作動中に、手放し運転をしているとシステムが判断したとき

さらに操作しない状態が続くとブザーが鳴り、注意喚起が行われ、機能が一時的に解除されます。運転者のハンドル操作が小さい状態が続いたときも同様に注意喚起が行われます。

また、“警報手段”を $\langle\langle\text{ステアリング}$ に選択している場合でも、ブザーが鳴ります。

- 車線逸脱抑制機能による車線逸脱を避けるためのハンドル操舵支援中に、手放し運転をしているとシステムが判断したとき

さらに、操作しない状態が続きハンドル操舵支援が行われると、ブザーが鳴り注意喚起が行われます。ハンドル操舵支援の回数が増えるごとに、ブザーの継続時間が長くなります。

また、“警報手段”を $\langle\langle\text{ステアリング}$ に選択している場合でも、ブザーが鳴ります。

次のような状況では、手放しを検知する性能が低下または検知できなくなるおそれがあります。

- ハンドルにカバーを取り付けたとき
- 運転者が手袋をしているとき
- ハンドルに異物が付着しているとき
- 部分ウッド部、革の継ぎ目、スポーク部等のセンサ線が無い部分を握っているとき

次のような状況では、手放しをしても手放し運転警告が作動せず、車線逸脱抑制機能や車線維持支援機能が継続することがあります。

- ハンドルに手以外の物が接触しているとき
- ハンドルに、物や腕等を広い範囲で近づけるとき

■ふらつき警報機能について

システムの作動中に、車両がふらついて走行しているとシステムが判断したとき、ブザーと同時にマルチインフォメーションディスプレイに休憩をうながすメッセージと図で示すシンボルで注意喚起を行います。



車両の状態や路面状況によっては注意喚起が行われない場合があります。

■LTA（レーントレーシングアシスト）の警告メッセージ

次のメッセージがマルチインフォメーションディスプレイに表示され、LTA表示灯が橙色で点灯した場合は、対処方法に従って適切に対処してください。また、その他の警告メッセージが表示されたときは、表示された画面の指示に従ってください。

- “LTA故障 販売店で点検してください”

システムが正常に作動しなくなっているおそれがあります。トヨタ販売店で点検を受けてください。

- “LTA 現在利用できません”

前方カメラ以外のセンサーの異常によりシステムが一時停止しています。いったんLTAをOFFにして、しばらくしてから再度、LTAをONにしてください。

- “LTA 現在の車速では 使用できません”

車速がLTAの作動可能範囲をこえたため、使用できません。車速を落として走行してください。

■車線変更支援機能の警告メッセージ

次のメッセージがマルチインフォメーションディスプレイに表示された場合は、対処方法に従って適切に対処してください。また、その他の警告メッセージが表示されたときは、表示された画面の指示に従ってください。

- “レーンチェンジアシスト故障 販売店で点検を受けてください”

システムが正常に作動しなくなっているおそれがあります。トヨタ販売店で点検を受けてください。

- “レーンチェンジアシスト 現在使用できません 取扱書を確認ください”

前方カメラ以外のセンサーの異常によりシステムが一時停止しています。いったんLTAをOFFにして、しばらくしてから再度、LTAをONにしてください。

- “条件を満たしていないため使用できません 取扱書を確認ください”

作動条件（→P.80）を満たしていないため使用できません。すべての作動条件を満たしているときに、再度方向指示レバーを操作してください。

- “現在の速度では使用できません”

車速が車線変更支援機能の作動可能範囲外のため、使用できません。作動可能な車速（→P.80）で走行し、再度方向指示レバーを操作してください。

- “周囲に車両を検知したため使用できません”

車線を変更する先に車両がいるため使用できません。周囲に車両がないことを確認してから、再度方向指示レバーを操作してください。

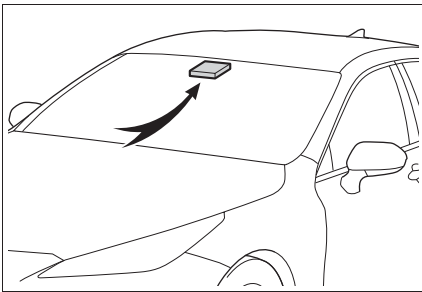
■カスタマイズ機能

機能の設定を変更することができます。（カスタマイズ一覧：→P.114）

RSA (ロードサインアシスト)

機能概要

前方カメラまたはナビゲーションシステム（情報を取得した場合）を使って特定の道路標識を認識し、ディスプレイ表示によって道路標識の情報を運転者にお知らせします。



認識した道路標識の制限速度に対し、運転者が制限速度を超過して走行、または禁止行為を行っている等とシステムが判断した場合に、告知表示およびブザー音もしくはハンドルの振動で運転者に告知します。

警告

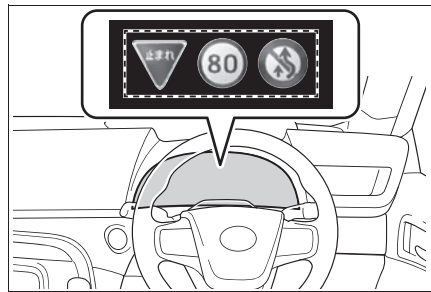
■ RSA をお使いになる前に

RSA は、道路標識の情報を知らせることで運転者を支援しますが、運転者自身の確認や認識を代行するものではありません。安全運転を行う責任は運転者にあります。常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。

マルチインフォメーションディスプレイ表示

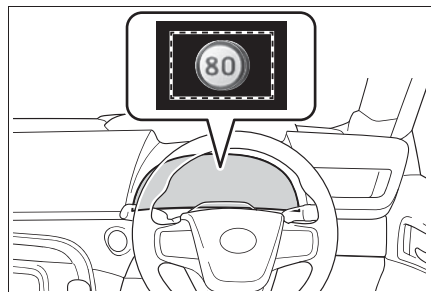
前方カメラまたはナビゲーションシステム（情報を取得した場合）によって標識を認識すると、マルチインフォメーションディスプレイに表示します。

- 運転支援機能情報を選択したときは、最大 3 つの標識を表示できます。



- 運転支援機能情報以外を選択したときは、次のいずれかの標識が表示されます。

- ・ 最高速度標識
- ・ 車両進入禁止標識（告知時のみ）



速度制限標識以外を認識した場合、速度標識の重複表示にてお知らせします。

認識される道路標識の種類

電光標識も含めて、次の種類の道路標識を認識します。

ただし、規定外の標識、新しく導入された標識は認識されない場合があります。



最高速度



車両進入禁止



一時停止



はみ出し通行禁止



終わり*

* マルチインフォメーションディスプレイに、表示されません。

告知機能

次の状況では、システムが告知表示で運転者に告知します。

- 自車の車速がマルチインフォメーションディスプレイに表示されている制限速度より、一定の速度を超過すると、最高速度標識の強調やブザーの吹鳴をします。



- システムが進入禁止の標識を認識し、自車が進入禁止区域に進入したと判定したときには、マルチインフォメーションディスプレイに表示される車両進入禁止標識の点滅やブザーの吹鳴をします。

- はみ出し通行禁止標識がマルチインフォメーションディスプレイに表示されているときに、自車の追い越しを検出すると、はみ出し通行禁止標識の点滅やハンドル振動をします。

状況によっては、告知表示が正常に作動しない場合があります。

知識

■ 設定のしかた

- 1 メーター操作スイッチの < または > を押して  を選択する
- 2 メーター操作スイッチの ^ または v を押して  "RSA" を選択し、OK を押す

■ RSA 標識表示

次の状況では、最高速度・はみ出し通行禁止・車両進入禁止の標識表示が消えます。

- 一定の距離を走行中、新しい標識が認識されないとき
- 右左折等により走行する道路が変わったときシステムが判定したとき
- 終わり標識の下に対象標識を認識したとき

次の状況では、一時停止の標識表示が消えます。

- 標識を通過したとシステムが判定したとき
- 右左折等により走行する道路が変わったとシステムが判定したとき

■機能が正常に作動しないおそれのある状況

次のような状況では、システムが正常に標識を認識できず、正しい標識の表示がされない場合があります。

- 前方カメラやセンサー周辺への強い衝撃などにより、センサーの位置や向きがずれているとき
- 汚れ・雪・ステッカー等がフロントウインドウの前方カメラの近くにあるとき
- 悪天候時（霧・雪・砂嵐・大雨など）
- 強い光（太陽光や対向車のヘッドランプ光など）が前方カメラに直接あたっているとき
- 標識に汚れ・色あせ・傾きや曲がりがあるとき
- 電光標識のコントラストが低いとき
- 標識の全体または一部が、木・電柱などで隠れているとき
- 前方カメラが標識を認識する時間が短いとき
- 運転の状況（曲がる・車線変更等）が誤って判断されたとき
- 標識が高速道路の分岐した直後、または合流直前の隣の車線にあるとき
- 先行車の後部分にステッカーが貼ってあるとき
- システムが対応している標識と類似した標識が認識されたとき
- 側道の手速度標識が前方カメラの認識範囲内に入ったとき
- ロータリー（環状交差路）を走行しているとき

- 重い荷物を積むなど車両が傾いているとき
- 十分な光がなかったり、明るさが急激に変化したりしたとき

- トラックなどの車両を対象にした標識を認識したとき

- ナビゲーションシステムの地図情報が古いとき

- ナビゲーションシステムを利用できないとき

- Advanced Drive の使用可能エリア外を走行しているとき

- マルチインフォメーションディスプレイとナビゲーションシステムに表示される最高速度標識が異なる場合があります。

■速度制限標識表示

マルチインフォメーションディスプレイに最高速度標識が表示されているときに、パワースイッチを OFF にすると、次にパワースイッチを ON にしたときには再度同じ標識が表示されます。

■マルチインフォメーションディスプレイに“RSA 故障 販売店で点検してください”が表示されたとき

システムに異常があるおそれがあります。トヨタ販売店で点検を受けてください。

■カスタマイズ機能

一部の機能は、設定を変更することができます。（カスタマイズ一覧：→P.114）

レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）

機能概要

アクセルペダルを踏まなくても、車間制御モードでは、先行車の車速変化に合わせた追従走行を行い、自動的に加速・減速・停止をします。定速制御モードでは、一定の車速で走行できます。

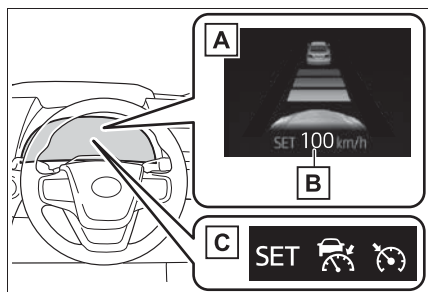
通信利用型レーダークルーズコントロールは ITS Connect を装備している車両のみ使用できます。

高速道路や自動車専用道路で使用してください。

- 車間制御モード（→P.90）
- 定速制御モード（→P.94）
- 通信利用型レーダークルーズコントロール（ITS Connect 装着車）（→P.95）

システムの構成部品

■ メーター表示

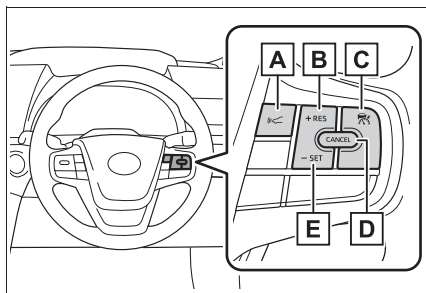


- A** マルチインフォメーションディスプレイ

B 設定速度

C 表示灯

■ 操作スイッチ



A 車間距離切りかえスイッチ

B “+RES” スイッチ

C Advanced Drive メインスイッチ

D キャンセルスイッチ

E “-SET” スイッチ

⚠ 警告

■ 安全にお使いいただくために

- 安全運転を行う責任は運転者にあります。システムを過信せず、運転者は常に自らの責任で周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。
- レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）は運転者の操作の一部を支援し、操作負担を軽減するためのシステムで、支援の範囲には限りがあります。次の項目をお読みいただき、システムを過信せず安全運転に努めてください。

・ センサーが正しく検知しないおそれのある先行車：→P.98

警告

・ 車間制御モードが正しく作動しないおそれのある状況：→P.99

- 設定速度は、制限速度・交通の流れ・路面環境・天候などを考慮して適切に設定してください。設定速度の確認は、運転者が行う必要があります。
- システムが正常に機能していても、運転者が認識している先行車の状況とシステムが検知している状況が異なる場合があります。従って注意義務・危険性の判断・安全の確保は運転者が行う必要があります。システムに頼ったり、安全を委ねる運転をしたりすると思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

■ システムの支援内容に関する注意点

システムの支援には限界があるため、次の点に注意してください。システムを過信すると思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

● 運転者が見る過程での支援内容

レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）は、自車と設定された先行車との車間距離を検知するのみであり、わき見やぼんやり運転を許容するシステムでも、視界不良を補助するシステムでもありません。運転者自らが周囲の状況に注意を払う必要があります。

● 運転者が判断する過程での支援内容
レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）は、自車と設定された先行車との車間距離が適正かどうかを判断しており、それ以外の判断はしません。このため、危険性があるかどうかなど運転者は自ら安全の判断をする必要があります。

● 運転者が操作する過程での支援内容
レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）は、先行車への追突を防止する機能はありません。このため、危険性があれば運転者自らが安全を確保する必要があります。

■ レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）を使用してはいけない状況

次の状況では、レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）を使用しないでください。適切な制御が行われず、思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。

- 歩行者や自転車等が混在している道
 - 交通量の多い道
 - 急カーブのある道
 - 曲がりくねった道
 - 雨天時や、凍結路・積雪路などのすべりやすい路面
 - 急な下り坂や急で勾配の変化が激しい坂
- 急な下り坂では車速が設定速度以上になることがあります。
- 高速道路や自動車専用道路の出入り口
 - センサーが正しく検知できないような悪天候時（霧・雪・砂嵐・激しい雨など）

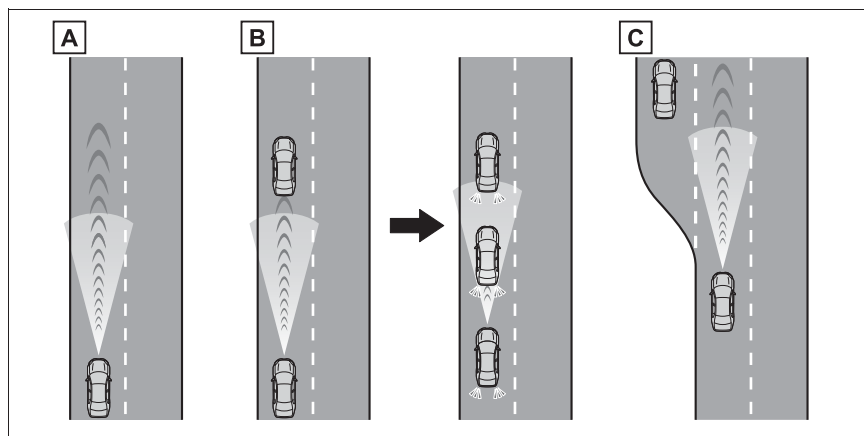
警告

- レーダー前面または、前方カメラ前面に雨滴や雪などが付着しているとき
- ひんぱんに加速・減速をくり返すような交通状況のとき
- 車両けん引時
- 接近警報がひんぱんに鳴るとき

車間制御モードでの走行

車間制御モードでは、レーダーにより車両前方約 100m 以内の先行車の有無・先行車との車間距離を判定して、先行車との適切な車間距離を確保する制御をします。また、車間距離切りかえスイッチを操作して、希望の車間距離に設定することもできます。

下り坂を走行しているときは、車間距離が短くなることがあります。



A 定速走行：

先行車がないとき

運転者が設定した速度で定速走行します。

B 減速走行—追従走行：

設定した速度より、遅い先行車が現れたとき

先行車を検知すると自動で減速し、より大きな減速が必要な場合はブレーキがかかります（このとき制動灯が点灯します）。先行車の車速変化に合わせて、運転者の設定した車間距離になるように追従走行します。十分に減速できない状態で先行車に接近した場

合は、接近警報を鳴らします。

先行車が停止したときは、続いて停止します（制御停車）。先行車の発進後、“+RES”スイッチを押すか、アクセルペダルを踏むと追従走行にもどります（発進操作）。自車が発進操作を行わなかった場合は、制御停車を続けます。

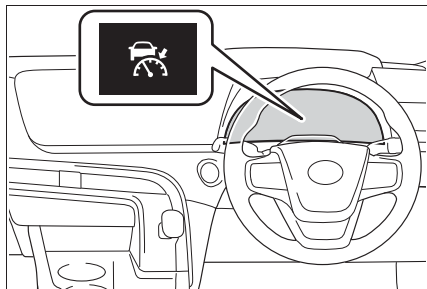
約 80km/h 以上で走行中に追い越し車線側へ車線変更する場合、方向指示レバーの操作と連動して設定速度まで加速することで、追い越しを支援します。

C 加速走行：

設定した速度より、遅い先行車がいなくなったとき設定速度まで加速し、定速走行にもどります。

速度を設定する（車間制御モード）

- 1 レーダークルーズコントロール表示灯が点灯していることを確認する



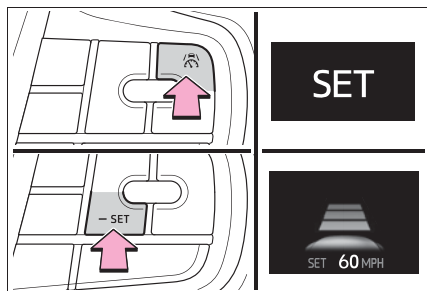
- 2 希望の車速（約 30km/h 以上）までアクセルペダル操作で加速／減速し、“-SET”スイッチまたは Advanced Drive メインスイッチを押して速度を設定する

クルーズコントロールセット表示灯が点灯します。

スイッチを離れたときの車速で定速走行できます。

Advanced Drive の使用条件を満たしている場合、Advanced Drive が作動しま

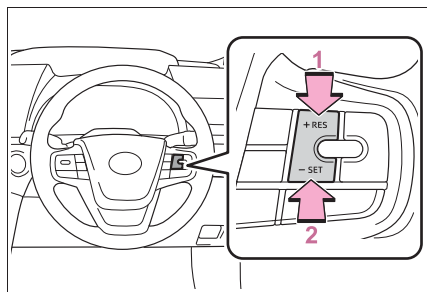
す。



設定速度をかえる

■ スイッチで設定速度をかえる

設定速度をかえるには、希望の速度が表示されるまで“+RES”スイッチまたは“-SET”スイッチを押します。



- 1 速度を上げる（車間制御モードの制御停車中は除く）
- 2 速度を下げる

微調整：スイッチを押す

大幅調整：スイッチを押し続けて速度をかえ、希望の速度で手を離す

車間制御モードでは、設定速度は、次のとおりに増減されます：

微調整：スイッチを押すごとに 1km/h

大幅調整：スイッチを押し続けているあいだ、5km/h ずつ

定速制御モード（→P.94）では、設定速度は、次のとおりに増減されます：

微調整：スイッチを押すごとに 1km/h

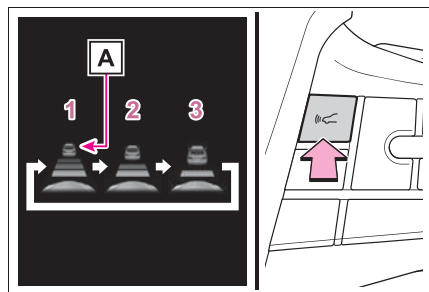
大幅調整：スイッチを押し続けているあいだ連続して変化

■ アクセルペダルで設定速度を上げる

- 1 設定したい車速になるまで、アクセルペダルを踏んで加速する
- 2 “-SET” スイッチを押す

車間距離を変更する（車間制御モード）

スイッチを押すごとに次のように車間距離を切りかえます。



- 1 長い
- 2 中間
- 3 短い

先行車がいる場合、先行車マーク **A** も表示されます。

車間距離選択の目安（車間制御モード）

次の目安を参考に車間距離を選択してください。

（車速 80km/h で走行している場合）

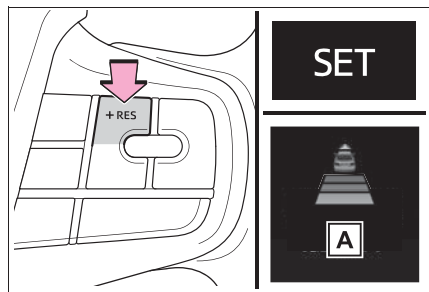
なお、車速に応じて車間距離は増減します。また、制御停車時は設定にかかわらず状況に応じた車間距離で停車します。

車間距離選択	車間距離
長い	約 50m
中間	約 40m
短い	約 30m

制御停車から追従走行に復帰させる（車間制御モード）

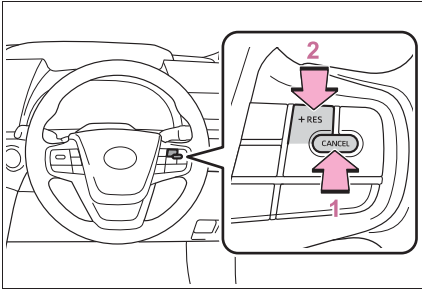
先行車の発進後、“+RES” スイッチを押す

先行車の発進後にアクセルペダルを踏んでも追従走行に復帰します。



- A** “クルーズスイッチまたはアクセルで追従できます”

制御を解除する・復帰させる



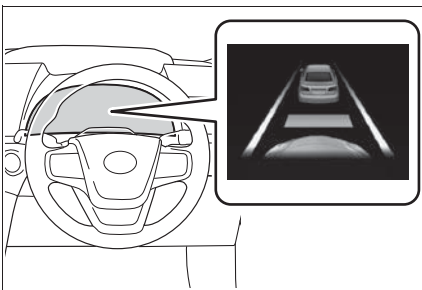
1 制御を解除するには、キャンセルスイッチを押す

ブレーキペダルを踏んだときも解除されます。(車間制御モードの制御停車中は、ブレーキペダルを踏んでも解除されません)

2 制御を復帰させるには、“+RES” スイッチを押す

接近警報 (車間制御モード)

追従走行中の他車の割り込みなど、十分な減速ができない状態で先行車に接近したときは、表示の点滅とブザーで運転者に注意をうながします。その場合は、ブレーキペダルを踏むなど適切な車間距離を確保してください。



■ 警報されないとき

車間距離が短くても、次のような場合は警報されないことがあります。

- 先行車と自車の車速が同じか先行車の方が速いとき
- 先行車が極端な低速走行をしているとき
- 速度を設定した直後
- アクセルペダルを踏んだとき

カーブ速度抑制機能

車間制御モードでの走行中、システムが必要と判断したときに車速を抑制します。

■ システム作動について

ハンドルをまわし始めると、車速の抑制を開始します。その後、ハンドルを戻すと車速の抑制が終了します。

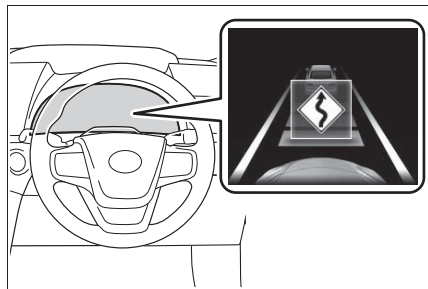
状況に応じて車間制御モードの設定速度まで復帰します。

先行車に割り込まれる等で、追従走行が優先された場合も車速抑制は終了します。

LTA (→P.72) を ON にしているときは、ナビゲーションシステムと連携し、ハンドルをまわす前から車速の抑制を開始します。*

* 自動車専用道路 (一部除く) で作動します。

■ システム作動時の表示




車速抑制中であることを示しています。

車速の抑制が終了すると、表示が消灯します。

■ カーブ速度抑制機能の設定を変更する

カーブ速度抑制機能の車速抑制の強弱や、ON/OFF を切りかえることができます。

1 メーター操作スイッチの < または > を押して  を選択する

2 メーター操作スイッチの ^ または v を押して

“  DRCC ” を選択し、

OK を押し続ける

3 メーター操作スイッチの ^ または v を押して “カーブ速度抑制” を選択し、OK を押す

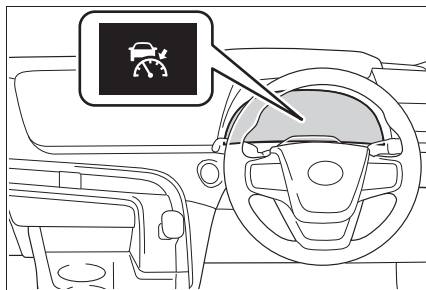
OK を押すごとに設定が切りかわります。

定速制御モードでの走行

定速制御モードでは、先行車の車

速変化に合わせた追従走行を行わず、一定の車速で走行します。レーダーの汚れなどにより、車間制御モードで走行できない場合のみご使用ください。

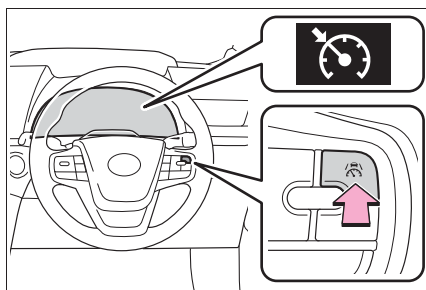
1 レーダークルーズコントロール表示灯が点灯し、クルーズコントロールセット表示灯が消灯していることを確認する



2 キャンセルスイッチを 1.5 秒以上押し続ける

レーダークルーズコントロール表示灯が消灯し、クルーズコントロール表示灯が点灯します。

再度押し続けると、再びレーダークルーズコントロール表示灯が点灯し、車間制御モードに切りかわります。



3 希望の車速（約 30km/h 以上）までアクセルペダル操作で加速／減速し、“-SET” スイッチを押して速度を設定する

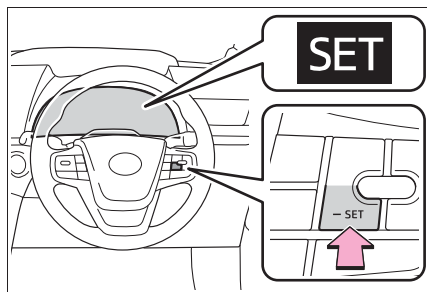
クルーズコントロールセット表示灯が点

灯します。

スイッチを離れたときの車速で定速走行
できます。

設定速度をかえる (→P.91)

制御を解除する・復帰させる (→P.93)



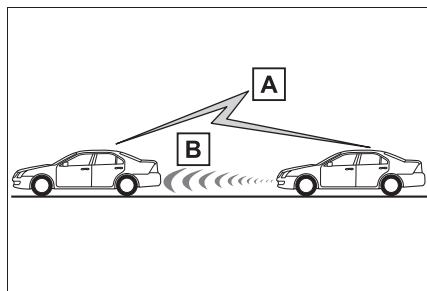
通信利用型レーダークルーズコントロール (ITS Connect 装着車)

通信利用型レーダークルーズコントロールは、ITS Connect が装着されている車両のみ利用できます。

ITS Connect については P.106 を参照してください。

このシステムは車間制御モードでの追従走行中、先行車も通信利用型レーダークルーズコントロールに対応している場合に自動的に作動します。

■ 情報取得



A 先行車との通信

加減速情報などを取得します。

B レーダー

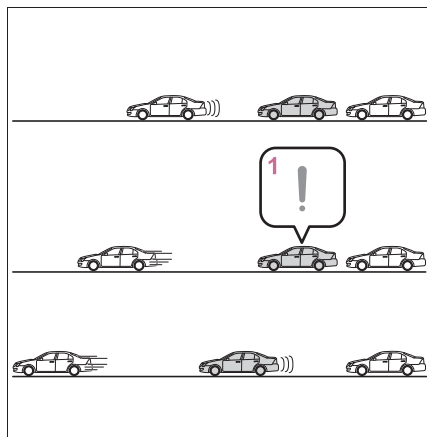
車間距離情報などを取得します。

■ システム作動について

先行車の加減速の情報を通信で取得することにより、先行車の加減速に素早く追従して車間距離や速度の変動を抑制し、スムーズな追従走行に寄与します。また、先行車が認識できなくなった場合は自動的に車間制御モードに切りかわります。

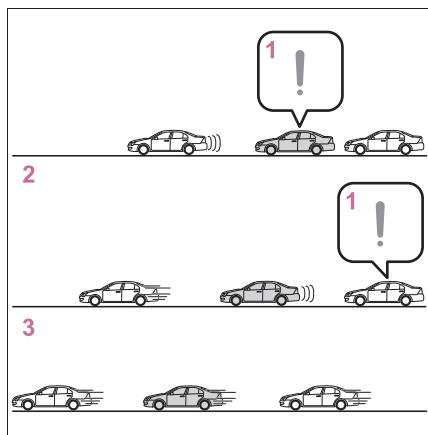
車間制御モードに比べて、次のような作動になります。

● 車間制御モード




1 先行車の発進に遅れて気づく

● 通信利用型レーダークルーズコントロール

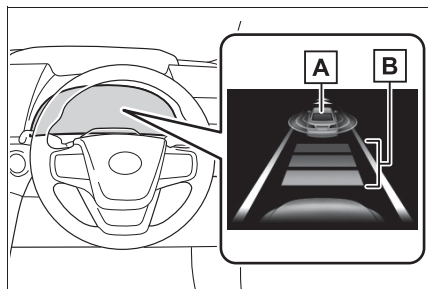


- 1 先行車の発進に素早く気づく
- 2 スムーズな加速で追従
- 3 短時間で渋滞解消

■ 通信利用型レーダークルーズコントロールの ON/OFF を変更する

マルチインフォメーションディスプレイの  (→P.115) から、通信利用型レーダークルーズコントロールの ON (作動) / OFF (非作動) を変更することができます。

■ システム作動時の表示



A 先行車通信マーク

B 車間距離表示

■ 通信利用型レーダークルーズコントロールの作動目安

レーダークルーズコントロールの車間距離設定に応じて、本機能の作動レベルが変わります。
(→P.92)

車間距離設定	作動目安
長い	ゆったりとした加減速による追従走行
中間	中間の追従走行
短い	きびきびとした加減速による追従走行

知識

■ 設定条件について

- シフトポジションがDのとき設定できます。
- 車速が約 30km/h 以上のとき、希望の設定速度に設定できます。
(ただし車速が約 30km/h 未満で設定したときは、設定速度が約 30km/h に設定されます)

■ 車速設定後の加速について

通常走行と同様にアクセルペダル操作で加速できます。加速後、車速が設定速度にもどります。ただし、車間制御モード時は先行車との距離を保持するため車速が設定速度以下になることもあります。

■ 追従走行中の停車制御について

- 制御停車中に“+RES”スイッチを押した場合、約 3 秒以内に先行車が発進すれば追従走行にもどります。
- 先行車に続いて停車したあと約 3 秒以内に先行車が発進した場合、追従走行にもどります。

■ 車間制御モードの自動解除

次のとき、自動的に車間制御モードが解除されます。

- VSC が作動したとき
- TRC が一定時間作動したとき
- TRC または VSC を OFF にしたとき
- センサーが何かでふさがれて正しく検知できないとき
- 運転支援装置によるブレーキ制御、出力抑制が作動したとき
(例：プリクラッシュセーフティ、ドライブスタートコントロール)
- パーキングブレーキが作動したとき
- 急坂路で制御停車したとき
- 制御停車中に次を検出したとき
 - ・ 運転席シートベルトを着用していない
 - ・ 運転席ドアが開いた
 - ・ 車両が停止したあと約 3 分経過した
- Br モードにしたとき
- プラスサポートの急アクセル時加速抑制が作動したとき
(詳細は別冊「取扱書」の「プラスサポート」を参照してください。)

上記以外の理由で車間制御モードが自動解除されるときは、システムが故障している可能性があります。トヨタ販売店にご相談ください。

■ 定速制御モードの自動解除

次のとき、自動的に定速制御モードが解除されます。

- 設定速度より車速が約 16km/h 以上低下したとき
- 車速が約 30km/h 未満になったとき
- VSC が作動したとき
- TRC が一定時間作動したとき
- TRC または VSC を OFF にしたとき
- 運転支援装置によるブレーキ制御、出

力抑制が作動したとき

(例：プリクラッシュセーフティ、ドライブスタートコントロール)

- Br モードにしたとき
- プラスサポートの急アクセル時加速抑制が作動したとき
(詳細は別冊「取扱書」の「プラスサポート」を参照してください。)

上記以外の理由で定速制御モードが自動解除されるときは、システムが故障している可能性があります。トヨタ販売店にご相談ください。

■ カーブ速度抑制機能が作動しないおそれがある状況

次のような状況では、カーブ速度抑制機能が作動しない場合があります。

- 緩やかなカーブを走行しているとき
- アクセルペダルを操作しているとき
- 極端に短いカーブを走行しているとき

■ 通信利用型レーダークルーズコントロールについて

- 本機能によって、車間制御モードの速度や車間距離設定が変更されることはありません。
- 先行車が通信利用型レーダークルーズコントロールに対応していないときは、本機能は作動しません。
- 先行車や周囲の車両の走行状態によっては、スムーズな追従走行が行われない場合や、自車の速度や先行車との車間距離に影響がおよぶ場合があります。必要に応じてブレーキ・アクセルを操作してください。

■ 通信利用型レーダークルーズコントロールが作動しないおそれがある状況

次のような状況では、通信利用型レーダークルーズコントロールが作動しない、または通信利用型レーダークルーズコントロールから車間制御モードに切りかわ

る場合があります。

- 先行車との通信が途絶したとき
- センサーが先行車を誤って検知したとき
- トンネルやビル街などで、自車または先行車の GPS 受信状態や通信状態が悪化しているとき
- 雪道などスリップしやすい路面を走行しているとき
- 急な坂道を走行しているとき
- 追従していた先行車が車線変更などで離脱したとき
- 通信していた先行車とのあいだに、通信利用型レーダークルーズコントロールに対応していない車両が割りこんできたとき

■ ブレーキが作動したとき

ブレーキの作動音が聞こえたり、ブレーキペダルの踏み応えがかわったりすることがありますが異常ではありません。

■ レーダークルーズコントロールの警告メッセージ・警告ブザー

走行操作に関して注意が必要な場合や、システムに異常が発生したときには、警告メッセージ・警告ブザーで注意をうながします。マルチインフォメーションディスプレイに警告メッセージ*が表示されたときは、表示された画面の指示に従ってください。(→P.54)

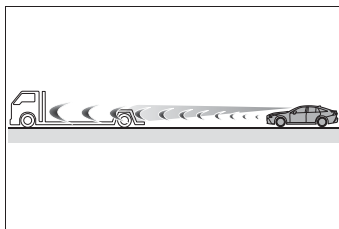
* 別冊「取扱書」の「警告メッセージが表示されたときは」を参照してください。

■ センサーが正しく検知しないおそれのある先行車

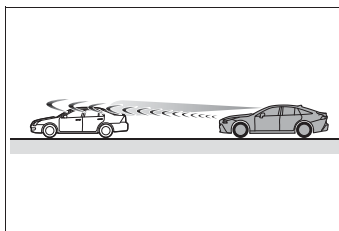
次のような場合にシステムによる減速が不十分な場合はブレーキペダルを、加速が必要な場合はアクセルペダルを、状況に応じて操作してください。

センサーが正しく車両を検知できず、接近警報(→P.93)も作動しないおそれがあります。

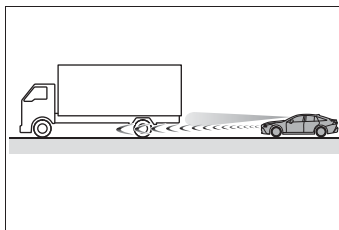
- 先行車が急に割り込んできたとき
- 先行車が低速で走行中のとき
- 同じ車線に停車中の車がいるとき
- 先行車の後部分が小さすぎるとき(荷物を積んでいないトレーラーなど)



- 同じ車線を二輪車が走行中のとき
- 周囲の車より水や雪がまき散らされ、レーダの検知のさまたげになる場合
- 自車の車両姿勢が上向きになる場合(重い荷物を積んだときなど)



- 先行車の車高が極端に高いとき

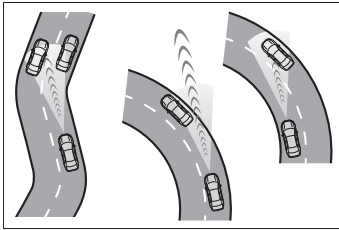


■ 車間制御モードが正しく作動しないおそれのある状況

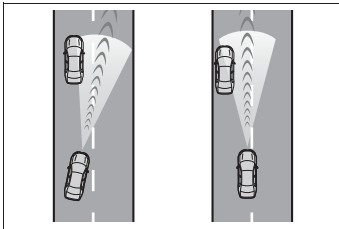
次の状況では、必要に応じてブレーキペダルで減速（場合によってアクセルペダルを操作）してください。

センサーが正常に車両を検知できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。

- カーブや車線幅が狭い道路などを走行する場合



- ハンドル操作が不安定な場合や、車線内の自車の位置が一定でない場合



- 先行車が急ブレーキをかけた場合
- 道路脇に構造物がある道（トンネル・橋など）を走行する場合

■ カーブ速度抑制機能が正しく作動しないおそれのある状況

次のような状況では、カーブ速度抑制機能が正しく作動しない場合があります。

- 上り坂、または下り坂のカーブを走行しているとき
- カーブの形状とは異なる経路で走行しているとき
- カーブへの進入速度が過度に高いとき
- 急なハンドル操作を行ったとき

ドライバー異常時対応システム

ドライバー異常時対応システムは、自動車専用道路（一部除く）を走行中の運転者が、急病などにより運転の継続が困難になった場合に、自動的に自車線内で自車を減速、停車させるシステムです。

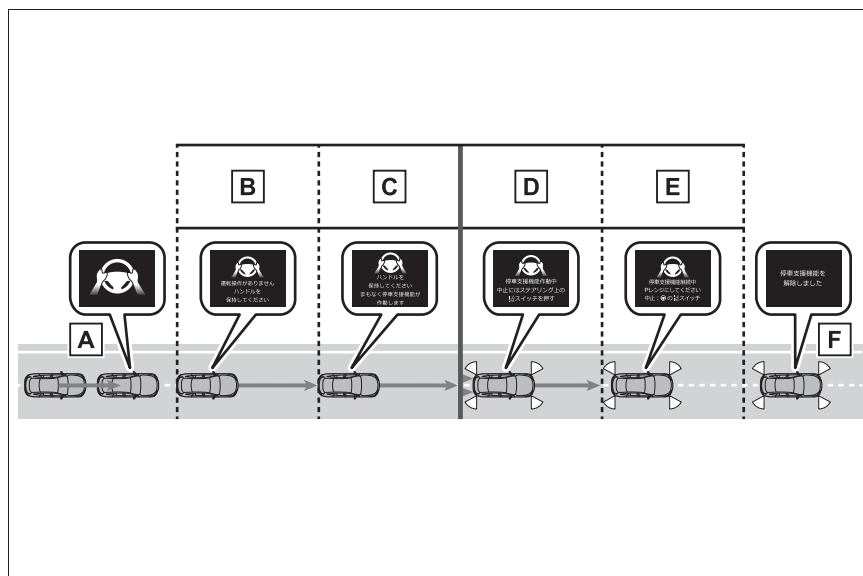
LTA（レーントレーシングアシスト）制御中に、手放しなどの無操作運転状態からシステムが運転者が異常状態であると判断すると、周囲に警告を行いながら自車線内で減速、停車し、衝突事故の回避・衝突被害の低減に寄与します。

ドア解錠やヘルプネット※ 自動接続による運転者の救命要請も行います。

※ 別冊「ナビゲーションシステム取扱書」を参照してください。

システム概要

本システムは4つの状態に分けられます。[B]「警告1状態」、[C]「警告2状態」で運転者への注意喚起や速度抑制を実施しながら、運転者の正常／異常判定を行います。システムが、運転者が異常状態であると判断した場合には[D]「減速停止制御」、[E]「停止保持」で自車を減速、停車させ、[E]「停止保持」を継続します。



- A** 手放し運転警告 (→P.82)
- B** 「警告 1 状態」
- C** 「警告 2 状態」
- D** 「減速停止制御」
- E** 「停止保持」
- F** 制御解除

警告

■ 安全にお使いいただくために

- 安全運転を行う責任は運転者にあります。常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。ドライバー異常時対応システムは、運転者が急病などにより運転の継続が困難になった場合を対象とするシステムであり、居眠り運転や注意散漫な運転、体調が悪い場合の運転を対象とするものではありません。
- ドライバー異常時対応システムは、システムが運転者による運転の継続が困難と判断した場合に、自車線内で減速、停車を行うことで、衝突回避を支援、あるいは衝突被害の軽減に寄与することを目的としています。その効果はさまざまな条件によりかわります。そのため、常に同じ性能を発揮できるものではありません。また、作動には条件があり、作動条件を満たさない場合は作動しません。
- お客様自身でドライバー異常時対応システムの作動テストを行わないでください。状況によってはシステムが正常に作動せず、思わぬ事故につながるおそれがあります。

- ヘルプネット自動接続は、T-Connect 通信エリア内、かつ T-Connect 契約がされている場合にのみ行われます。T-Connect 通信エリア外や T-Connect 未契約、T-Connect 契約が未更新の場合は接続が行われず、警察・救急への通報が行われません。あらかじめ通信エリアとご自身の T-Connect 契約をご確認の上、システムをご利用ください。
- システム作動後、異常から復帰できた場合には、速やかに運転を再開するか、路肩へ避難し、停止表示板・停止表示灯および発煙筒を設置して後続車両に停車していることをお知らせください。(詳細は別冊「取扱書」の「故障したときは」を参照してください。)
- システム作動後、同乗者は運転者への救護措置をはじめとした必要な危険防止措置をとり、路側帯やガードレールの外側などの安全な場所にすみやかに退避してください。

警告

- 本システムは運転者の異常をハンドルの操作状態などで判断しています。正常な運転者が意図的に無操作を続けた場合には、システムが作動することがあります。また、運転者が異常状態であっても、ハンドルにもたれかかるなどシステムが手放し運転と判断できない場合は、システムが作動しないことがあります。

知識

■システムの作動条件

次の条件をすべて満たすと作動します。

- ナビゲーションシステムにて自動車専用道路と認識しているとき
- ナビゲーションシステムの地図データが正常に取得できているとき
- LTAスイッチをONし、LTA制御中
- レーダークルーズコントロールメインスイッチをONし、レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）制御中
- 自車速が約 50km/h 以上

■システムの作動解除条件

- [B]**「警告 1 状態」、**[C]**「警告 2 状態」、**[D]**「減速停止制御」作動時、次のいずれかの条件を満たすとシステムの作動が解除されます。
 - ・LTA 制御がキャンセルされたとき（LTA スイッチを押した場合など）
 - ・レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）制御がキャンセルされたとき（レーダークルーズコントロールメインスイッチを押した場合など）（**[B]**「警告 1 状態」、**[C]**「警告 2 状

態」のみ)

- ・手放し運転を終了したとき（ハンドルを握る、ハンドルに手や体が触れるなど）
- ・自車が一般道を走行しているとシステムが判断したとき
- ・運転者がブレーキ操作をしたとき（**[D]**「減速停止制御」の場合、システムが、運転者が正常な状態に復帰し、ブレーキ操作をしたと判断したとき）
- ・運転者がアクセル操作をしたとき（**[D]**「減速停止制御」の場合、システムが、運転者が正常な状態に復帰し、アクセル操作をしたと判断したとき）
- ・ブレーキ異常検出時
- ・方向指示レバーを操作したとき
- [E]**「停止保持」中、次のいずれかの条件を満たすとシステムの作動が解除されます。

停車支援機能を
解除しました

- ・シフトポジションを P にした状態で LTA スイッチを押したとき
- ・一度シフトポジションを P にした後、P 以外にしたとき
- ・パワースイッチを ON から OFF にしたとき
- ・ブレーキ異常検出時

■システム作動解除時の LTA 制御

下記の条件でシステム作動が解除された場合、LTA 制御がキャンセルされます。LTA を再度使用する場合は、LTA スイッチを押し LTA 制御を ON にしてください

い。

- **B**「警告 1 状態」において、LTA スイッチを押しシステム作動を解除したとき
- **C**「警告 2 状態」、**D**「減速停止制御」において、システム作動を解除したとき

■ 警告メッセージ

LTA システムに異常が発生した場合や、一時使用不可となった場合、警告メッセージがマルチインフォメーションディスプレイに表示され、ドライバー異常時対応システムが使用できなくなります。(→P.83)

■ ドライバー異常時対応システムの留意事項

- ヘルプネット通話中は、音声聞き取りやすいようブザー吹鳴を中止します。
- LTA 制御が継続できない場合は、システムがキャンセルされます。

B 「警告 1 状態」

手放し運転警告がされてからも運転操作がない場合、ブザー吹鳴（「ピッ、ピッ、・・・」）とマルチインフォメーションディスプレイ表示により注意喚起を行い、運転者の正常／異常判定を行います。レーダークルーズコントロール（全車速追従機能付き）および LTA による制御が継続され、約 15 秒間警告を継続してもハンドル保持などの運転者による操作がされなかった場合、**C**「警告 2 状態」に移行します。



C 「警告 2 状態」

ブザー吹鳴（「ピッピッピッピッ・・・」）とマルチインフォメーションディスプレイ表示により注意喚起を行い、引き続き運転者の正常／異常判定を行います。LTA 制御は継続され、緩やかな減速度で車速を一定速度内（約 40km/h ～ 50km/h の間）まで減速させます。この状態で、約 30 秒以上警告を継続してもハンドル保持などの運転者による操作がされなかった場合には、システムが運転者が異常状態であると判断し、**D**「減速停止制御」に移行します。



□ 知識

■ 非常点滅灯（ハザードランプ）について

C「警告 2 状態」移行後に、約 10km/h 程度減速した場合、非常点滅灯（ハザードランプ）が点滅します。すでに運転者がハザードスイッチを操作していた場合は、システムによる非常点滅灯の点滅は行われません。また、ハザードスイッチを 2 回押すと、非常点滅灯が消灯されます。

■ **D**「減速停止制御」への移行について

先行車の状況によって、自車速度が約 50km/h 以下へ減速した場合でも「減速停止制御」へ移行することがあります。

D 「減速停止制御」

本制御では運転者が異常状態にあると判断し、緩やかな減速度で車両を停車させます。車内ではブザー吹鳴（「ピピピピピ」）とマルチインフォメーションディスプレイ表示で運転者に状況を知らせ、車外ではストップランプ、非常点滅灯（ハザードランプ）とホーン吹鳴によって周囲に緊急事態を知らせます。車両が停車すると**E**「停止保持」に移行します。



□ 知識

■ 非常点滅灯（ハザードランプ）について

D「減速停止制御」においては、非常点滅灯（ハザードランプ）が点滅します。すでに運転者がハザードスイッチを操作していた場合は、システムによる非常点滅灯の点滅は行われません。また、ハザードスイッチを 2 回押すと、非常点滅灯が消灯されます。

■ アクセル操作について

D「減速停止制御」中は、アクセル操作は無効になります。

アクセル操作を有効にするためには、アクセルを複数回踏む、またはハンドルを握るなどの操作でシステムの作動を解除して下さい。

E 「停止保持」

車両停車後、電動パーキングブレーキ自動ロックにより車両停車状態を保持します。ストップランプは消灯しますが、引き続き、非常点滅灯（ハザードランプ）とホーン吹鳴によって周囲に緊急事態を知らせ、ドア解錠やヘルプネット自動接続による運転者の救

命・救護要請を行います。



灯（ハザードランプ）の点滅は継続します。ハザードスイッチを2回押すと、非常点滅灯が消灯します。

知識

■非常点滅灯（ハザードランプ）について

E「停止保持」においては、非常点滅灯（ハザードランプ）が点滅します。すでに運転者がハザードスイッチを操作していた場合は、システムによる非常点滅灯の点滅は行われません。

■アクセル操作について

E「停止保持」においては、アクセル操作は無効になります。

システムの作動が解除されるまでアクセル操作の無効化は継続し、パーキングブレーキの解除もできません。アクセル操作を有効にするためには、システムの作動を解除してください。（→P.102）

■ヘルプネット自動接続について

ヘルプネット自動接続後、ヘルプネットのオペレーターからの声掛けに対して車内からの応答がない場合、救命・救護のために救急や警察へ通報を行います。ヘルプネット通話中は音声聞き取りやすいよう、ブザー吹鳴を停止します。

■非常点滅灯（ハザードランプ）について（制御解除後）

システムの作動が終了しても、非常点滅

ITS Connect ★

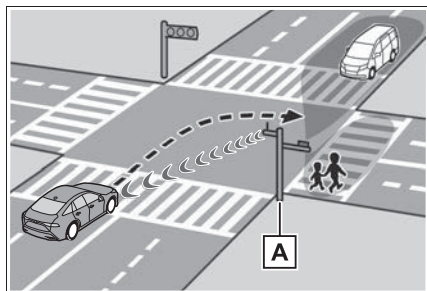
★：グレード、オプションなどにより、装備の有無があります。

ITS Connect は、交通情報や周辺車両の情報を受信することにより、安全運転や快適な運転を支援するシステムです。

ITS Connect の概要

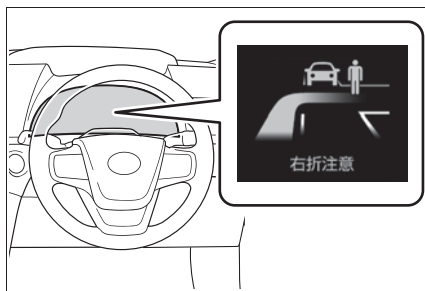
■ 安全運転を支援する通知・案内・注意喚起

ITS Connect は、道路に設置された DSSS^{*} 用路側装置や通信機を搭載した車両と無線通信することで、見通しが悪い交差点の交通状況などの情報を受信します。



A 路側装置

受信した情報は、状況に応じて通知・案内や注意喚起としてマルチインフォメーションディスプレイなどに表示され、運転者に注意を促すことにより安全運転を支援します。



^{*} DSSS (Driving Safety Support Systems) とは、運転者の認知・判断の遅れや誤りによる交通事故を未然に防止することを目的とするシステムで、警察庁が推進しているプロジェクトです。

■ 通信利用型レーダークルーズコントロール

先行車との通信により受信した加速／減速情報をレーダークルーズコントロールの制御に利用し、よりスムーズな追従走行に寄与することで快適な運転を支援します。詳細は P.95 を参照してください。

知識

■ ITS Connect 機器に関する情報

- 本システムは、トロンフォーラム (www.tron.org) の T-License2.0 に基づき T-Kernel ソースコードを利用しています。
- 本システムは、ITS Connect 推進協議会が規定する相互接続性確認試験に適合しています。
機種名：DTU-1010
型式認定番号：10005
- 本システムは、周波数 760MHz の電波を発信するため、お車を海外へ持ち込んだ場合はその国の関連法規に違反する場合があります。

■ ITS Connect に関するお問い合わせについて

ITS Connect に関するお問い合わせ（機器の調子・機能・使用方法や路側装置の整備計画など）はトヨタ販売店にお問い合わせください。



警告

■ 安全にお使いいただくために

- 安全運転を行う責任は運転者にあります。常に周囲の状況を把握し、安全運転に努めてください。
ITS Connect はあらゆる状況で安全運転の支援をするものではありません。システムに頼ったり、安全を委ねる運転をしたりすると思わぬ事故につながり、重大な傷害におよぶか、最悪の場合死亡につながるおそれがあります。
- ITS Connect は安全運転の支援を目的として設計していますが、その効果はさまざまな条件によりかわり、常に同じ性能を発揮できるものではありません。
「システムが正常に作動しないおそれがあるとき」(→P.111)をお読みいただき、システムを過信せず安全運転に努めてください。
- ITS Connect について
- 次のような状況では、ITS Connect は作動しません。
 - ・ 交差点に DSSS 用路側装置が設置されていないとき
 - ・ 先行車や接近してくる車両に通信機が搭載されていないとき
- 交差点に進入する方向によっては、作動する通知・案内・注意喚起が異なる場合があります。

■ 右折時注意喚起（DSSS 用路側装置との通信）について

DSSS 用路側装置が設置された交差点であっても、DSSS 用路側装置の種類や交差点に進入する方向によっては、対向車のみを検知し、歩行者に対する注意喚起をしない場合があります。そのため、注意喚起の表示内容が実際の交通状況と異なる場合があります。「割り込み表示による通知・案内・注意喚起」(→P.108)をお読みいただき、必ず自らの目視による安全確認を行ってください。

■ 右折時注意喚起（通信機を搭載した車両との通信）・出会い頭注意喚起について

通信機を搭載した車両が接近してきても、地図データと実際の道路状況が異なるときは、交差点付近であることが判断できず、注意喚起をしなかったり、注意喚起の表示内容が実際の交通状況と異なる場合があります。



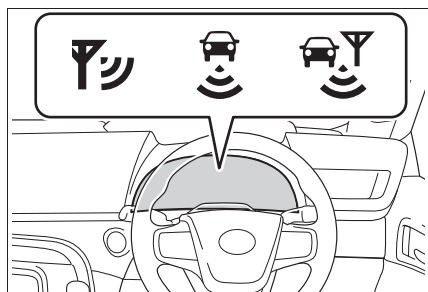
注意

■ ITS Connect 機器取り扱いの注意

- ・ ITS Connect 機器は電波法の基準に適合しています。
ITS Connect 機器に貼り付けられているラベルはその証明ですのではありません。
- ・ ITS Connect 機器を分解・改造すると、法律により罰せられることがあります。

ITS Connect アイコンの見方

ITS Connect の機能が利用可能なとき、マルチインフォメーションディスプレイに次のアイコンを表示して通信の接続状態をお知らせします。



アイコン	接続状態
	道路に設置された DSSS 用路側装置から必要な情報を取得できている
	通信機を搭載した車両から必要な情報を取得できている
	道路に設置された DSSS 用路側装置、および通信機を搭載した車両、両方から必要な情報を取得できている

割り込み表示による通知・案内・注意喚起

状況に応じて、次の通知・案内・注意喚起をマルチインフォメーションディスプレイに割り込み表示します。

右折時注意喚起、赤信号注意喚起、一時停止注意喚起、出会い頭注意喚起はヘッドアップディスプレイにも割り込み表示します。

出会い頭注意喚起はパノラミックビューモニターにも表示します。

■ 右折時注意喚起 (DSSS 用路側装置との通信)

交差点で右側方向指示灯を点滅させて右折待ちをしているときに、

対向車や歩行者がいるにもかかわらず発進しようとしているなど、対向車や右折先の歩行者を見落している可能性があるときにシステムが判断したときに、ブザーと表示で注意喚起を行います。

交差点に設置されている DSSS 用路側装置 (感知器) の種類によって、注意喚起の表示は次のように異なります。

▶ 対向車および歩行者を感知する交差点



▶ 対向車のみを感知する交差点



- ・ 注意喚起の表示内容は、実際の交通状況と異なる場合があります。
- ・ 一定時間経過後に注意喚起が消えますが、周囲に車や人がいないことを示すものではありません。

■ 右折時注意喚起（通信機を搭載した車両との通信）

DSSS 用路側装置が設置されていない交差点で、地図データを用いることにより、右側方向指示燈を点滅させて右折待ちをしているときに、通信機を搭載した対向車がいるにもかかわらず発進しようとしているなど、対向車を見落している可能性があるときシステムが判断したときに、ブザーと表示で注意喚起を行います。



- ・ 注意喚起の表示内容は、実際の交通状況と異なる場合があります。
- ・ 一定時間経過後に注意喚起が消えますが、周囲に車や人がいないことを示すものではありません。

■ 出会い頭注意喚起

地図データを用いることにより、交差点で停車しているときに、右または左方向から交差点に進入してくる車両がいるにもかかわらず発進しようとしているなど、接近する右または左方向の車両を見落している可能性があるときシステムが判断したときに、ブザーと表示で注意喚起を行います。

低速走行中は FCTA（フロントク

ロストラフィックアラート）による注意喚起を行います。（→P.69）



- ・ 注意喚起の表示内容は、実際の交通状況と異なる場合があります。
- ・ 一定時間経過後に注意喚起が消えますが、周囲に車や人がいないことを示すものではありません。

■ 赤信号注意喚起

赤信号の交差点手前にさしかかってもアクセルペダルを踏み続けているなど、赤信号を見落している可能性があるときシステムが判断したときに、ブザーと表示で注意喚起を行います。



■ 信号待ち発進準備案内

赤信号で停車したとき、青信号にかわるまでの待ち時間の目安をバー表示で表します。

待ち時間が残り少なくなるとバー

表示が消え、まもなく信号が変わることを表します。



■ 緊急車両存在通知

緊急車両（救急車）がサイレンを鳴らして近辺を走行しているときに、ブザーが鳴り、自車に対する緊急車両のおおよその方向・距離・進行方向を表示します。

緊急車両の距離と進行方向が表示されていないときは、自車のすぐ近くに緊急車両がいることを表します。



■ 一時停止注意喚起*

一時停止の交差点手前にさしかかってもアクセルペダルを踏み続けているなど、一時停止を見落している可能性があるときにシステムが判断したときに、ブザーと表示で注意喚起を行います。



■ 前方停止車両存在案内*

見通しが悪いカーブの先などで、渋滞などによって先行車両が停止または低速で走行しているときに、ブザーと表示でお知らせします。



■ わき道車両存在案内*

見通しが悪い交差点のわき道に車両がいるときに、ブザーと表示でお知らせします。



* 一時停止注意喚起・前方停止車両存在案内・わき道車両存在案内について、正常に作動しないおそれがある状況など、詳しくは別冊「ナビゲーションシ

システム取扱書／ナビゲーション／地図の基本操作／DSSS（Driving Safety Support Systems）運転支援機能について」を参照してください。

通信車両接近通知

交差点などで停車しているときに、通信機を搭載した車両が接近してくると、通信車両のおおよその方向を表示します。

接近してくる方向が正面の場合は、右側方向指示灯を点滅させているときのみ表示します。



■ 通信車両接近通知の使い方

- ・ 割込表示の通信車両接近通知をONにしているときに、マルチインフォメーションディスプレイに割り込み表示でお知らせします。
- ・ 通信車両接近通知の表示設定方法については、ユーザーカスタマイズ機能一覧（→P.114）を参照してください。

□ 知識

■ 交差点ごとの作動する通知・案内・注意喚起について

道路に設置されているDSSS用路側装置の種類により発信している情報が異なるため、交差点によって作動する通知・案内・注意喚起は異なります。

■ システムが正常に作動しないおそれがあるとき


- 例えば次のような状況などでは、車両の位置や向きを正しく特定できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 高いビルや高い街路樹に囲まれているとき
 - ・ トンネルや高架下を通過しているとき
 - ・ FCシステムを始動してから、しばらく走行するまでの間
- 例えば次のような状況などでは、正しく通信ができず、システムが正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 周囲に大型車が走行しているときなど、通信が遮られたとき
 - ・ 通信を妨害する電波が発せられているとき
 - ・ DSSS用路側装置の向きが変わってしまっているとき
 - ・ DSSS用路側装置がメンテナンス中や故障しているとき
 - ・ 他車両の通信機が故障しているとき
- 右折時注意喚起（DSSS用路側装置との通信）は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 交差点内で一旦停止せずに右折しようとしたとき
 - ・ 周囲の環境や天候、DSSS用路側装置の劣化などの影響により、対向車や歩行者の検知性能が低下しているとき
 - ・ 対向車や歩行者が周囲の建物や別の車両に隠れているとき
 - ・ DSSS用路側装置の検知範囲外に対向車や歩行者がいるとき
 - ・ DSSS用路側装置から受信した情報が誤っているとき
- 右折時注意喚起（通信機を搭載した車両との通信）は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 交差点内で一旦停止せずに右折しようとしたとき

- ・ 地図データと実際の道路状況が異なるため、交差点付近であることが判断できないとき
- ・ 相手通信車両から受信した情報が誤っているとき
- 出会い頭注意喚起は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 交差点手前で一旦停止せずに通過しようとしたとき
 - ・ 地図データと実際の道路状況が異なるため、交差点付近であることが判断できないとき
 - ・ 相手通信車両から受信した情報が誤っているとき
- 赤信号注意喚起は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 遅い速度で走行しているとき
 - ・ 停車しているとき
 - ・ 交差点付近の側道や駐車場内の通路など、DSSS 路側装置が設置された道路と並行する場所を走行しているとき
 - ・ DSSS 用路側装置から受信した情報が誤っているとき
- 信号待ち発進準備案内は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 前方の信号機が青信号、黄信号または矢印信号のとき
 - ・ 青信号にかわるまでの待ち時間が残り少ないとき
 - ・ 停車していないとき
 - ・ 交差点付近の側道や駐車場など、DSSS 路側装置が設置された道路と並行する場所に停車しているとき
 - ・ DSSS 用路側装置から受信した情報が誤っているとき
- 緊急車両存在通知は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 緊急車両と自車の距離が一定以上離れているとき

- ・ 緊急車両が自車から遠ざかる方向に走行しているとき
- ・ 立体交差点付近を走行しているとき
- ・ 緊急車両から受信した情報が誤っているとき

- 通信車両接近通知は、次のような状況などでは正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 相手通信車両から受信した情報が誤っているとき

各機能の設定変更

マルチインフォメーションディスプレイの  (→P.115) で、機能の設定を変更することができます。

● 信号情報

次の機能の ON/OFF を変更することができます。

- ・ 赤信号注意喚起
- ・ 信号待ち発進準備案内

● 道路環境情報

次の機能の ON/OFF を変更することができます。

- ・ 右折時注意喚起
- ・ 出会い頭注意喚起^{*}
- ・ 一時停止注意喚起
- ・ 前方停止車両存在案内
- ・ わき道車両存在案内

^{*}FCTA の注意喚起が非作動のときは作動しません。

● 支援タイミング

次の機能の表示タイミングを変更することができます。

- ・ 右折時注意喚起
- ・ 赤信号注意喚起
- ・ 一時停止注意喚起

● 緊急車両通知

緊急車両存在通知の ON/OFF を変更することができます。

● クルーズ (ITS)

通信利用型レーダークルーズコントロールの ON/OFF を変更することができます。

 知識

■ 出会い頭注意喚起の支援タイミングについて


出会い頭注意喚起の支援タイミングは、FCTA（フロントクロスストラフィックアラート）の注意喚起タイミングと連動して変更されます。（→P.69）

ユーザーカスタマイズ機能一覧


マルチインフォメーションディスプレイの操作により設定を変更することができます。

設定を変更するには

■ マルチインフォメーションディスプレイで設定するには

- 1 メーター操作スイッチの **◀** または **▶** を押し、 を選択する

- 2 スイッチを操作して設定変更したい項目を選択する
- 3 画面の表示に従って機能の作動内容を選択し、**OK**を押す

前の画面にもどったり設定を終了したりする場合は、メーター操作スイッチの  を押します。

注意

■ カスタマイズを行うときは

補機バッテリーあがりを起こす可能性がありますので、確実にFCシステムが作動している状態で実施してください。

車両カスタマイズ設定一覧

■ PCS (プリクラッシュセーフティ) (→P.56)

機能の内容	初期設定	変更後
プリクラッシュセーフティ	あり	なし
警報タイミング	—	早い/中間/遅い
歩行者注意喚起	あり	なし

■ FCTA (フロントクロスストラフィックアラート) (→P.69)

機能の内容	カスタマイズ設定
FCTA 機能	あり/なし
注意喚起タイミング	早い/中間/遅い

■ LTA (レーンレーシングアシスト) (→P.72)

機能の内容	カスタマイズ設定
車線維持支援機能 (センタートレース)	あり/なし
車線変更支援機能 (LCA [レーンチェンジアシスト])	あり/なし
操舵支援機能	あり/なし
警報手段	ハンドルの振動/警報ブザー

機能の内容	カスタマイズ設定
警報感度	高/普通
ふらつき警報機能	あり/なし
ふらつき警報機能の感度	高/普通/低

■ RSA (ロードサインアシスト) (→P.85)

機能の内容	カスタマイズ設定
RSA (ロードサインアシスト) 機能	あり/なし
制限速度超過告知	告知表示のみ/告知表示とブザー/なし
制限速度超過の告知車速	2km/h / 5km/h / 10km/h
追い越し禁止告知	告知表示のみ/告知表示とハンドルの振動/なし
その他の告知 (進入禁止告知)	告知表示のみ/告知表示とブザー/なし

■ レーダークルーズコントロール (全車速追従機能付き) (→P.88)

機能の内容	カスタマイズ設定
カーブ速度抑制機能	強/弱/なし
通信利用型レーダークルーズコントロール機能	あり/なし

■ ドライバー異常時対応システム (→P.100)

機能の内容	カスタマイズ設定
ドライバー異常時対応システム	あり/なし

■ ITS Connect ★ (→P.106)

機能の内容 [※]	初期設定	変更後
信号情報の表示	あり	なし
道路環境情報の表示	あり	なし
緊急車両存在通知	あり	なし
通知感度	高	低

※ 機能についての詳しい説明は P.112 を参照してください

★ : グレード、オプションなどにより、装備の有無があります。

認証情報

▶ オープンソースソフトウェア

フリー／オープンソースソフトウェア情報について

本製品はフリー／オープンソースソフトウェアを含んでいます。このようなフリー／オープンソースソフトウェアのライセンス情報やソースコードの両方またはどちらか片方は以下の URL で入手することができます。

<https://www.denso.com/global/en/opensource/meter/toyota/>

<https://www.denso.com/global/en/opensource/tm/toyota/>

https://www.denso.com/global/en/opensource/ivi/toyota/locator_2020model/

本製品は、MIT ライセンスが適用される著作物を含み、著作権表示は以下のとおりです。

Parson (<https://github.com/kgabis/parson>)

Copyright (c) 2012 - 2019 Krzysztof Gabis

MIT ライセンス :

Permission is hereby granted, free of charge, to any person obtaining a copy of this software and associated documentation files (the "Software"), to deal in the Software without restriction, including without limitation the rights to use, copy, modify, merge, publish, distribute, sublicense, and/or sell copies of the Software, and to permit persons to whom the Software is furnished to do so, subject to the following conditions:

The above copyright notice and this permission notice shall be included in all copies or substantial portions of the Software.

THE SOFTWARE IS PROVIDED "AS IS", WITHOUT WARRANTY OF ANY KIND, EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO THE WARRANTIES OF MERCHANTABILITY, FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE AND NONINFRINGEMENT. IN NO EVENT SHALL THE AUTHORS OR COPYRIGHT HOLDERS BE LIABLE FOR ANY CLAIM, DAMAGES OR OTHER LIABILITY, WHETHER IN AN ACTION OF CONTRACT, TORT OR OTHERWISE, ARISING FROM, OUT OF OR IN CONNECTION WITH THE SOFTWARE OR THE USE OR OTHER DEALINGS IN THE SOFTWARE.

本製品は、BDD Software Use ライセンスが適用される著作物を含み、

著作権表示は以下の通りです。

BDD100k (<https://www.bdd100k.com/>)

BDD Software Use License

Copyright ©2015, The Regents of the University of California (Regents). All Rights Reserved.

Permission to use, copy, modify, and distribute this software and its documentation for educational, research, not-for-profit, and commercial purposes (such rights not subject to transfer) perpetually and without fee, and without a signed licensing agreement, is hereby granted to BDD Member and its Affiliates, provided that the above copyright notice, this paragraph and the following two paragraphs appear in all copies, modifications, and distributions.

Created by the Berkeley Deep Drive Center, University of California, Berkeley.

IN NO EVENT SHALL REGENTS BE LIABLE TO ANY PARTY FOR DIRECT, INDIRECT, SPECIAL, INCIDENTAL, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES, INCLUDING LOST PROFITS, ARISING OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE AND ITS DOCUMENTATION, EVEN IF REGENTS HAS BEEN ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

REGENTS SPECIFICALLY DISCLAIMS ANY WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. THE SOFTWARE AND ACCOMPANYING DOCUMENTATION, IF ANY, PROVIDED HEREUNDER IS PROVIDED "AS IS".

REGENTS HAS NO OBLIGATION TO PROVIDE MAINTENANCE, SUPPORT, UPDATES, ENHANCEMENTS, OR MODIFICATIONS.

▶ 高精度地図データ

いかなる形式においても、著作権者に無断でこの地図の全部、または一部を複製し、利用することを固く禁じます。

©2020 一般財団法人日本デジタル道路地図協会

この地図作成に当たっては、一般財団法人日本デジタル道路地図協会発行の全国デジタル道路地図データベースを使用しました。(測量法第 44 条に基づく成果使用承認 01-0480)

▶ QRコード

QRコードは（株）デンソーウェーブの登録商標です。

製品ラベル

▶ 前方 LiDAR

レーザー説明ラベル

Max average power: 54mW
Pulse duration: 25ns
Wavelength: 870nm

Complies with 21 CFR 1040.10 and 1040.11 except for conformance with IEC 60825-1 Ed. 3., as described in Laser Notice No. 56, dated May 8, 2019.

レーザー放射仕様

最大出力（平均）；54mW

パルス持続時間；25ns

波長；870nm

発散角（水平 × 垂直）；110° × 9.6°

お問い合わせ、ご相談は
下記へお願いいたします。

トヨタ自動車株式会社 お客様相談センター
全国共通・フリーコール

 **0800-700-7700**

受付時間についてはホームページにてご確認ください。
https://faq.toyota.jp/?site_domain=default#contact

所在地 〒450 - 8711 名古屋市中村区名駅4丁目7番1号

ご愛用車のお問い合わせは、自動車検査証(車検証)を
ご用意頂くとスムーズな対応が可能です。

「個人情報保護方針」については、
https://toyota.jp/privacy_statement/ にて
掲載しております。

「リコール等情報」については、
<https://toyota.jp/recall/index.html> にて
掲載しております。



トヨタ自動車株式会社
<https://toyota.jp>



M 62J200

2021年7月1日

2022年5月9日 4

ミライ

トヨタチームメイト アドバンスドライブ(Ver.02.00)