



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	4
仕様にあった取扱書をお読みいただくには	5

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	8
----------------------------	---

1-2. Advanced Drive について

Advanced Drive	11
高度運転支援	21
緊急ブレーキ	41
ドライバー異常時対応システム	46

1-3. 設定の変更

Advanced Drive の設定を変更するには	50
---------------------------------	----

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. 03.00

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	Advanced Drive	Advanced Drive で使用するセン サー	周囲の状況
変更	1-2	Advanced Drive	Advanced Drive で使用するセン サー	 LiDAR の取り扱い について
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）	高度運転支援が作 動しない状況
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）	高度運転支援の自 動解除
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）	ITS Connect 連携 機能
変更	1-2	高度運転支援	制御走行中のディ スプレイ表示につ いて	表示レイアウト

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	ドライバー異常時 対応システム	警告フェーズ	制御を解除するに は
変更	1-2	ドライバー異常時 対応システム	制御フェーズ	制御を解除するに は
変更	1-3	Advanced Drive の設定を変更する には	設定項目一覧	 “運転支援”

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。

Toyota Safety Sense (Toyota Teammate Advanced Drive 装着車) の記載は、車載の「Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書（基本編）」を参照してください。

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

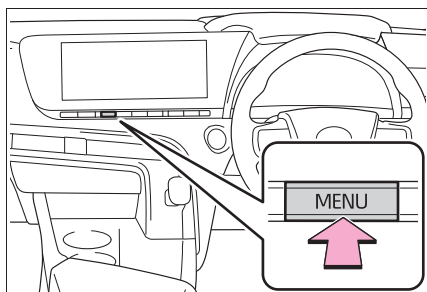
記号	意味
	押す・まわすなど、していただきたい操作を示しています。
1 2 3...	操作・作業の手順を示しています。番号の順に従ってください。
	機能や操作方法の説明以外で知っておいていただきたい、知っておくと便利なことを説明しています。

記号	意味
	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。
	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

ご使用の前に知っておいていただきたいこと8

1-2. Advanced Drive について

Advanced Drive 11

高度運転支援 21

緊急ブレーキ 41

ドライバー異常時対応システム 46

1-3. 設定の変更

Advanced Drive の設定を変更するには 50

ご使用の前に知っておいて 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 は使用できます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、システムのパフォーマンス向上・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

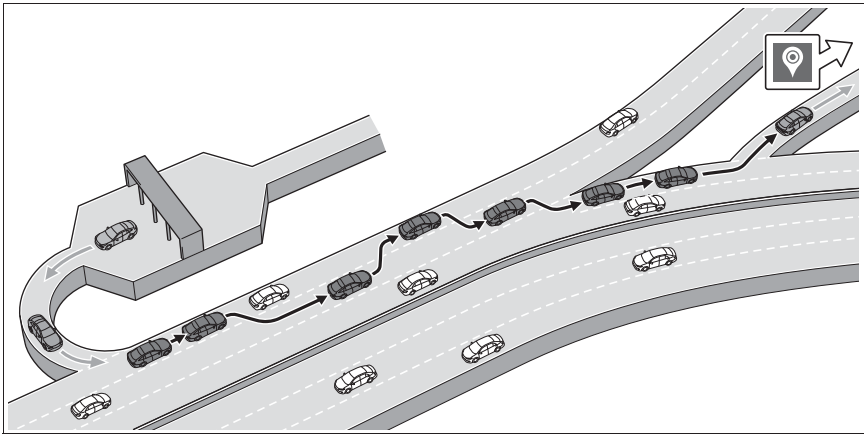
- 次の場合を除き、トヨタは取得したデータを第三者へ開示または提供することはありません。
 - ・ お車の使用者の同意（リース車は借主の同意）がある場合
 - ・ 警察・裁判所・政府機関などの法的強制力のある要請に基づく場合
 - ・ 自動運転・先進安全・地図生成技術の研究開発を行う目的で、使用者や車両が特定されないように加工したデータを提供する場合
- システムが記録したデータと、他の手段で収集したお客様個人を特定できるデータを、事故解析の際に組み合わせて使用することがあります。

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.14

■ 機能一覧

高度運転支援：→P.21

緊急ブレーキ：→P.41

ドライバー異常時対応システム：→P.46

□ 知識

■ Advanced Drive が正常に作動しないおそれがある状況

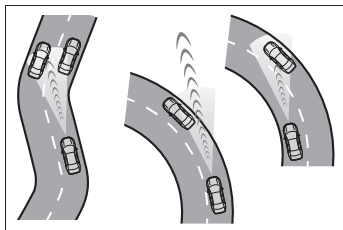
次のような状況では Advanced Drive が正常に作動しないおそれがあります。

必要に応じて運転者自身で操作してください。

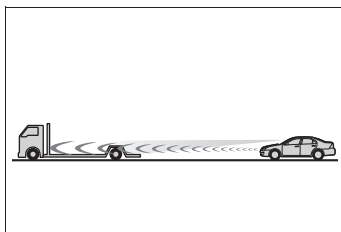
● 水しぶきがかかったとき

- 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

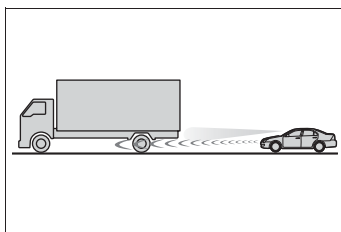
- 自車線に停車中の車がいるとき
- 隣接する車線に停車中の車がいるとき
- 車線変更先が渋滞しているとき
- 合流してくる車線があるとき
- テレビ塔・放送局・発電所・空港・レーダー搭載車両など、強い電波やノイズが発生する場所の近くを走行しているとき
- 古い白線が残っている場所を走行しているとき
- タイヤの接地面の状態が、左右で著しく異なる場所を走行しているとき
- 周囲の明るさが変化する場所を走行しているとき（トンネルの出入り口など）
- 車線の幅が狭い、または広い道路を走行しているとき
- カーブを走行しているとき



- 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）



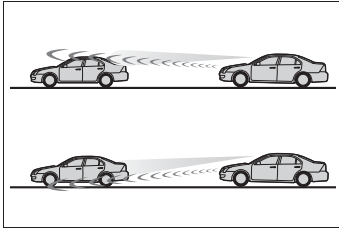
- 先行車の全幅が狭いとき（超小型モビリティなど）
- 先行車の車高が高いとき



- 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.23, 25) 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.46) 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.23, 24) 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.50)

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、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

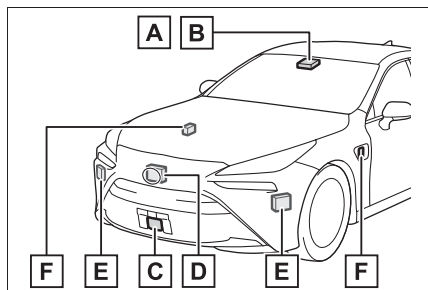
- ・ タイヤの空気圧が適正でないとき
- ・ 著しく摩耗したタイヤを装着しているとき
- ・ メーカー指定サイズ以外のタイヤを装着しているとき
- ・ 応急用タイヤやタイヤパンク応急修理キットを使用しているとき
- ・ ホイールアライメントがずれているとき
- ・ 事故などにより車両に強い衝撃が加わったとき
- ・ 事故や故障などにより、自車の走行が不安定なとき
- ・ けん引しているとき
- ・ けん引されているとき
- **道路の状態／交通状況**
- ・ 急カーブのある道
- ・ 凍結路・積雪路などのすべりやすい路面
- ・ 急な坂道
- ・ 急で勾配の変化が激しい坂道
- ・ 交通量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

C 前方 LiDAR

D 前方レーダー ※

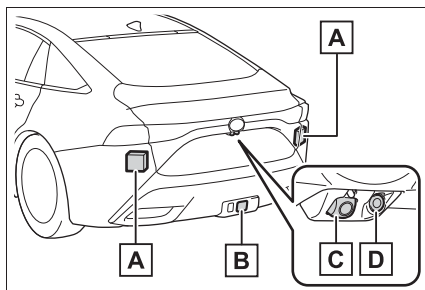
E 前側方レーダー ※

F 後付け LiDAR 装着スペース

※1 / 側方 LiDAR ※2

※ 詳細は車載の別冊「Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書 (基本編)」の「Toyota Safety Sense」を参照してください。

▶ リヤ



A 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。

B 後付け LiDAR 装着スペース

※1 / 後方 LiDAR ※2

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

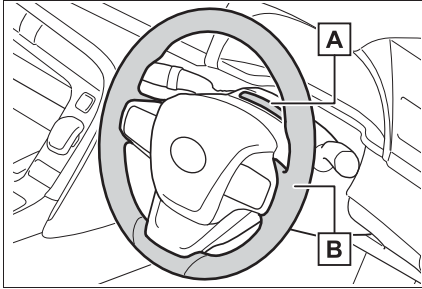
ミラー)

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。

※1 ソフトウェアバージョン: ~
Ver.03.00

※2 ソフトウェアバージョン:
Ver.03.01 ~

■ 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.50)

■ 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

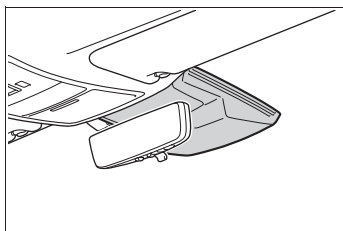
次のことをお守りください。

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

警告

- Advanced Drive カメラのカバーの取り扱いに注意する

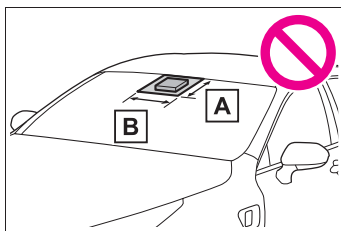


- ・ カバーを取りはずし・分解しない
- ・ カバー周辺に強い衝撃を与えない

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。
- ・ 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

⚠ 警告

■ 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。

- ・ 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 周辺のフロントバンパー・フロントグリル・フロントフェンダー・リヤバンパーにアクセサリを取り付けない
- ・ LiDAR 周辺のフロントバンパー・フロントグリル・フロントフェンダー・リヤバンパーを改造しない
- ・ 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、傷付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。

※¹IEC60825-1 規格におけるレーザー等級 1 に相当します。

※²IEC60825-1 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・フロントフェンダー・リヤバンパー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。

 警告**■ 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。

- 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

→ 車載の別冊「Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書（基本編）」の「Toyota Safety Sense」を参照してください。

- 前方レーダー

→ 車載の別冊「Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書（基本編）」の「Toyota Safety Sense」を参照してください。

- 前側方レーダー

→ 車載の別冊「Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書（基本編）」の「Toyota Safety Sense」を参照してください。

警告

● 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.22

システムの構成部品：→P.23

高度運転支援の使用条件：→P.23

高度運転支援を作動させる（制御走行）：→P.24

設定速度を変更する：→P.28

車間距離を変更する：→P.28

制御走行中の運転操作について：→P.29

制御走行中のディスプレイ表示について：→P.31

ドライバーモニター：→P.35

車線の変更：→P.36

先行車が停止したときは：→P.39

分岐があるときは：→P.39

制御走行を解除する：→P.40

⚠ 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.31

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.23

■ 高度運転支援を作動させる（制御走行）

→P.24

■ 設定速度を変更する

→P.28

■ 車間距離を変更する

→P.28

■ 制御走行を解除する

→P.40

 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。

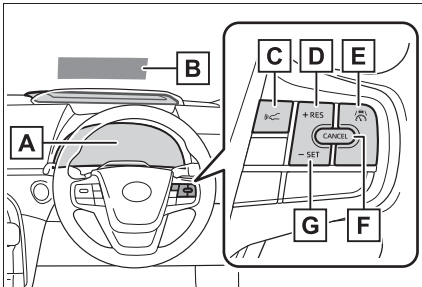
- ナビゲーションシステムで目的地を設定した直後に高度運転支援を作動させた場合、ナビゲーションシステムと連携しないことがあります。
- ナビゲーションシステムで目的地を設定しているのに“ルート情報を取得できません 道なりに走行します”と表示されたときは

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）

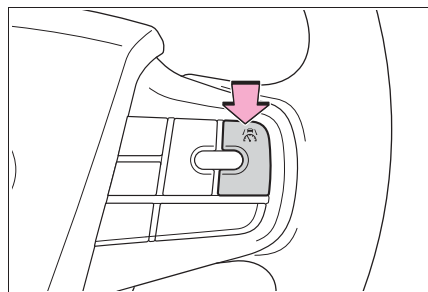
Advanced Drive メインスイッチを押す

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.23

作動しない状況：→P.25



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.40）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
- 車速が約125km/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（レーント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.50）
- 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.17) 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.35) 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.35)
- ドライバー異常時対応システムの停車フェーズ (→P.49) 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.23, 24) 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.50）

● 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125km/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.41）
- ・ 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.50）

- ・ 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.50）

- 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。

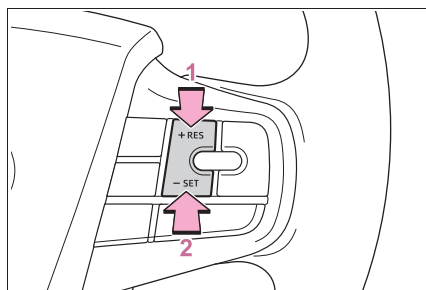
次の条件をすべて満たしているときに作動します。

- 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 125km/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

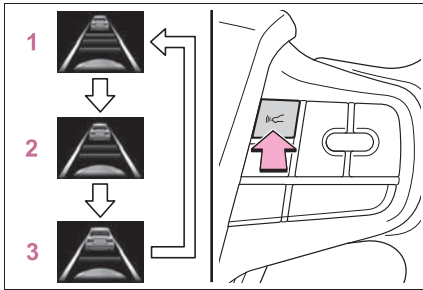
警告

■ 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るときでも、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。

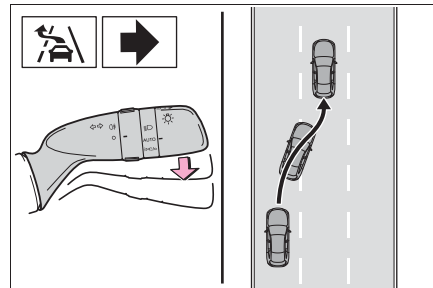
● ハンドルを操作することで、サービスエリア・パーキングエリアへ進入できます。

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.36



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

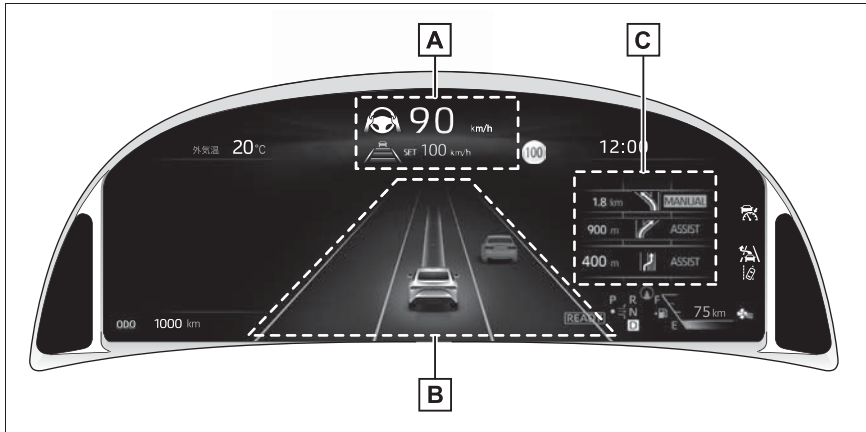
安全運転を行う責任は運転者にあります。システムによる車線変更であっても運転者自身で周囲の状況を把握してください。

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.34)

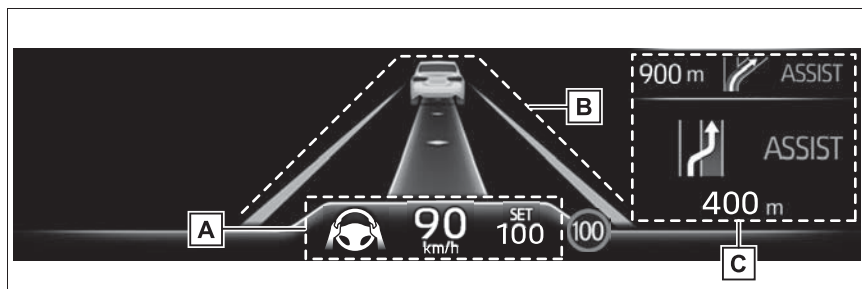
B 自車・周辺状況表示エリア

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.34)

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也表示します。

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

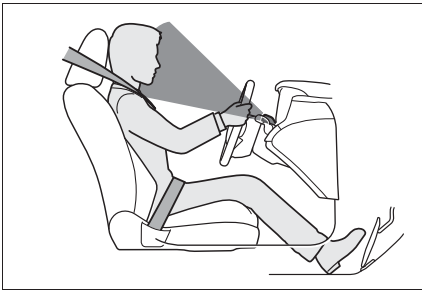
■ 安全にお使いいただくために

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.46）

■ 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.50）

※ “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

ブ光など)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。

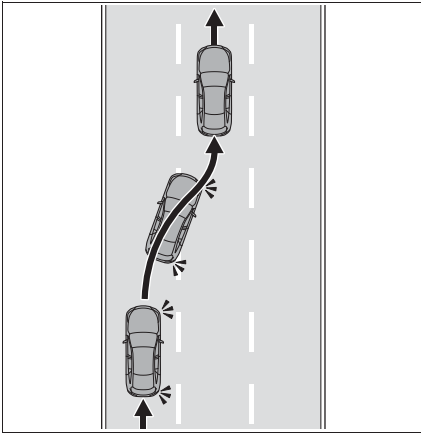
車線の変更

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。

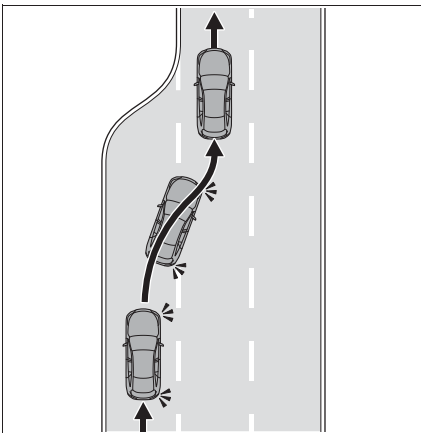
- ナビゲーションシステムと連携している(→P.22)ときは、必要に応じてシステムが車線変更を行います。

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。

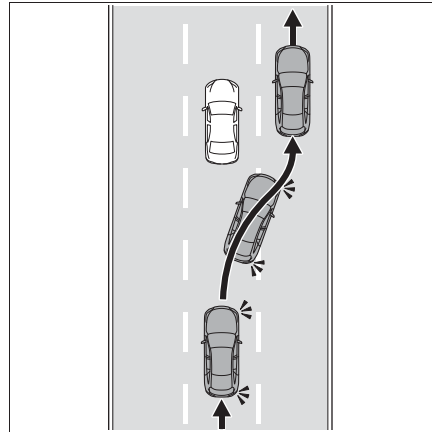


- 設定速度より遅い車両が前方に現れたときは、ディスプレイ表示で追い越しを提案することがあります。

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。

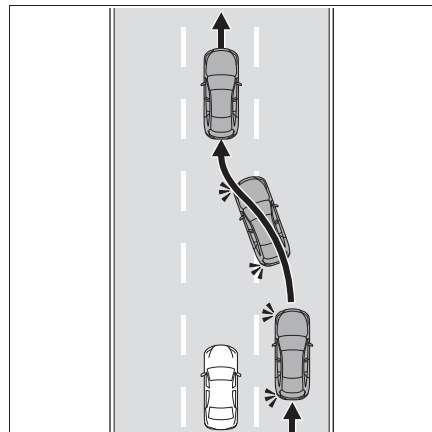
方向指示レバーを途中で保持しても作動します。



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と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。



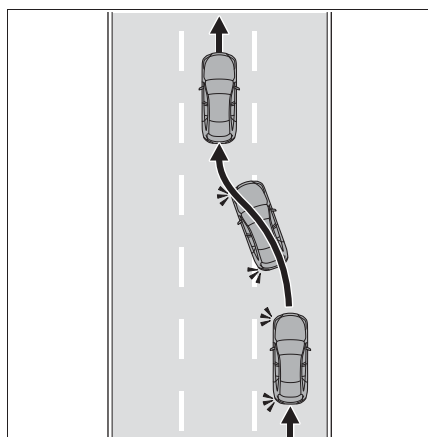
マルチインフォメーションディスプレイ

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.50)

- ナビゲーションシステムと連携している(→P.22)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
- クリアランスソナ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.35)
- 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

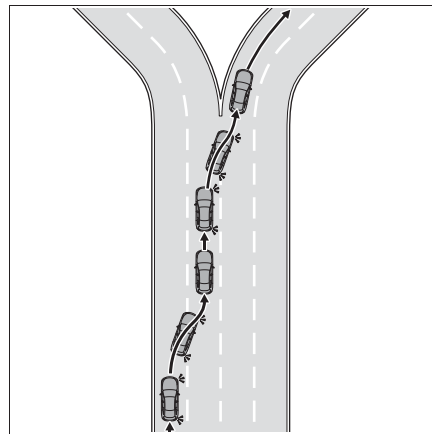
分岐があるときは

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.22) 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。

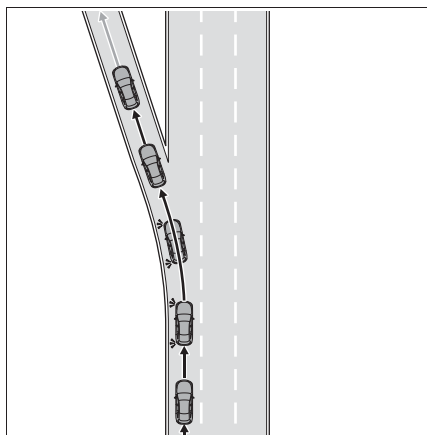
車線が混雑しているなど、車線変更支援ができない場合は、ディスプレイ表示でお知らせします。運転者自身の操作で車線変更を行ってください。



- 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.22) 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.26)



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.23)
- 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.26)
- ディスプレイ表示で運転操作をうながしているとき (→P.26)
- 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。

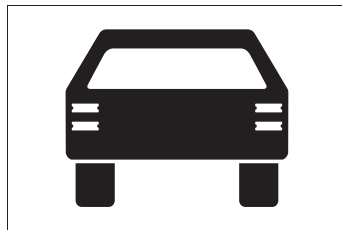
- 補機バッテリー端子を着脱したあと、しばらく走行するまでのあいだ
- VSC OFF 表示灯が点灯しているとき

■ 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.42)

図は検出する車両のイメージです。



■ システムの作動解除

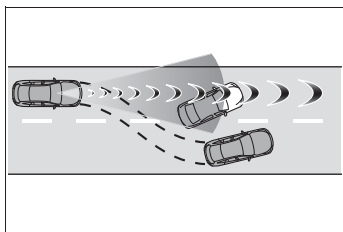
システム作動中に次の操作をすると、作動が解除される場合があります。

- 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

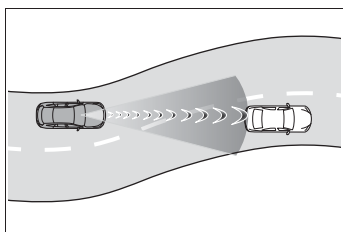
■ 衝突の可能性が高くなくてもシステムが作動するおそれがある状況

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。

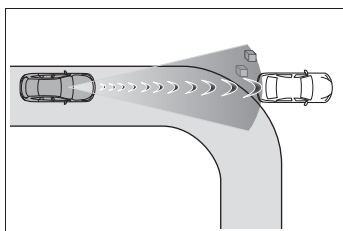
- 作動対象などのすぐそばを通過するとき
- 車線を変更して作動対象などを追い越すとき
- 車線変更している作動対象などを追い越すとき



- 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



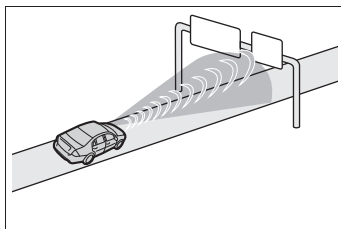
- 作動対象などに急接近したとき
- 道路脇の作動対象や物体（ガードレール・電柱・木・壁・雪など）に近づいたとき
- カーブ入り口の道路脇に作動対象や物体などが存在するとき



- 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

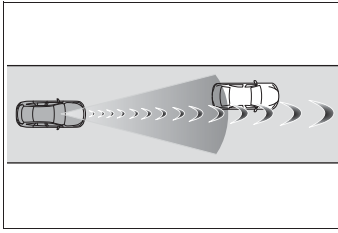
- 道路上方に物体（道路標識や看板など）がある場所を走行するとき



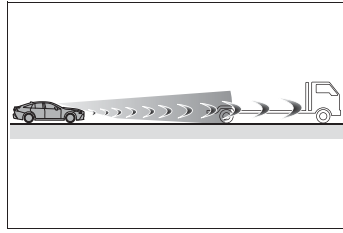
- ETC ゲートなどの開閉バーに接近したとき
- 自車の前方に水蒸気や煙などがあるとき
- 電波の反射が強い物体（大型トラック・ガードレールなど）の横を走行するとき
- テレビ塔・放送局・発電所・空港・レーダー搭載車両など、強い電波やノイズが発生する場所の近くを走行するとき

■ システムが正常に作動しないおそれがある状況

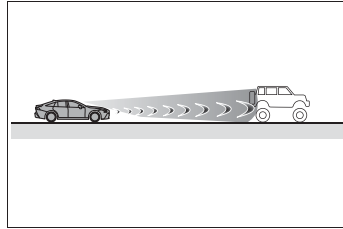
- 例えば次のような状況では、センサーが作動対象を検出できず、システムが正常に作動しないおそれがあります。
 - ・ 自車に向かって作動対象が近づいてくるとき
 - ・ 自車や作動対象がふらついているとき
 - ・ 作動対象が急な動きをしたとき（急ハンドル・急加速・急減速など）
 - ・ 作動対象に急接近したとき
 - ・ 作動対象が自車の中心軸からずれているとき



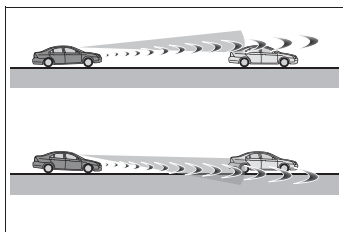
- ・ 作動対象が壁やフェンス・ガードレール・マンホール・路面の鉄板、他の車両などのそばにいるとき
- ・ 上方に構造物がある場所の下に作動対象がいるとき
- ・ 作動対象の一部が他のもので隠れているとき（ガードレールなど）
- ・ 作動対象が複数重なっているとき
- ・ 作動対象が太陽光などの強い光を反射しているとき
- ・ 作動対象の色合いが白系統で、極端に明るく見えるとき
- ・ 作動対象の色合いや明るさが背景に溶け込んでいるとき
- ・ 作動対象が割り込んできたり、飛び出してきたりしたとき
- ・ 自車の前方に水・雪・土ぼこりなどの巻き上げがあるとき
- ・ 自車の正面方向から強い光（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。

※ 車載の別冊「Toyota Teammate Advanced Drive 取扱書（基本編）」の「PCS（プリクラッシュセーフティ）」

を参照してください。

⚠ 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。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。

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.41

システムが正常に作動しないおそれがある状況：→P.42

- ・ 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

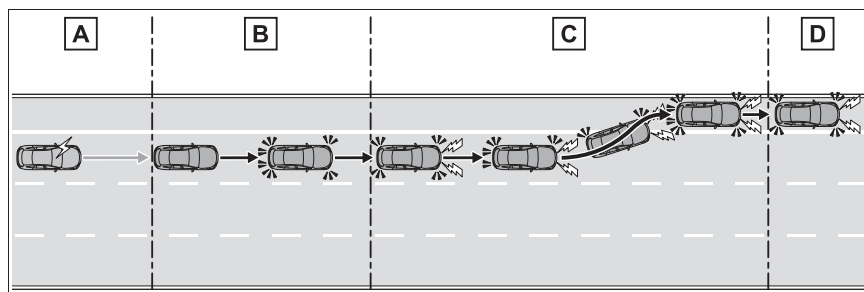
本システムは3つのフェーズに分けられます。

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。

路肩または自転車線内で停車後、停車状態を継続します。

※ 路肩退避できない場合、自転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.35)

B 警告フェーズ (→P.47)

C 制御フェーズ (→P.48)

D 停車フェーズ (→P.49)

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.23)
- 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.35）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.48）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.49）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.48

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.23, 24）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.41）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 **▶** を押して、 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 **▼** を押して、“Advanced Drive” を選択する
- 4 メーター操作スイッチの **▲** または **▼** を押して、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.36)

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.11)

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.35)

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.26)

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

■ “センサー自動洗淨” (→P.17)

センサー自動洗淨機能の作動／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.35）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

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°

▶ 側方 LiDAR ・ 後方 LiDAR

レーザー説明ラベル

Max average power: 91mW
Pulse duration: 4ns
Wavelength: 1064nm

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）；91mW

パルス持続時間；4ns

波長；1064nm

発散角（水平 × 垂直）； $120^{\circ} \times 27.5^{\circ}$

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 62J300

2021年11月 1 日

2022年 8 月22日 4

ミライ

トヨタチームメイト アドバンスドドライブ(Ver.03.00)