

CACC 及び LKA を用いたトラック隊列走行の後続車有人システム実証実験

車両システム説明

■CACC システム（協調型車間距離維持支援システム）

通信で先行車の制御情報を受信し、加減速を自動で行い、車間距離を一定に保つ機能

■LKA システム（車線維持支援システム）

白線を検知して車線内での走行を維持できるようにステアリングを調整する機能

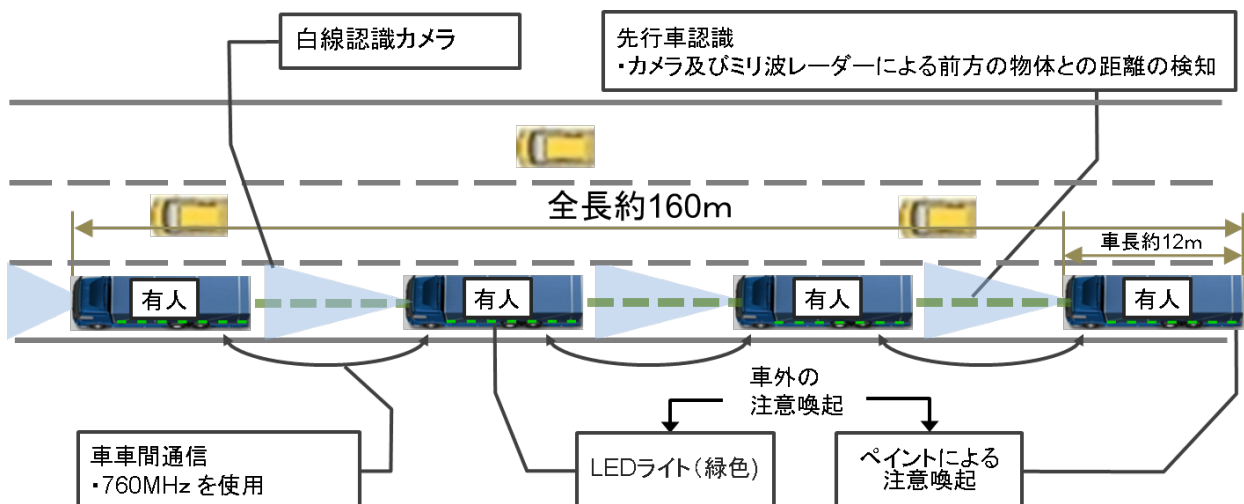
CACC システムは、従来の ACC で用いられている先行車との車間距離情報に加え、先行車の加減速制御情報を車車間通信（760MHz ITS 通信）で取得し加減速制御に用いることで、従来の ACC よりも応答遅れや車間距離の変動が少ない走行をすることが可能。

また LKA システムとの併用により、高速道路運転時に道路白線（黄線）をカメラで認識し、ステアリングを制御することで、車線に沿った走行がしやすいようにドライバーをサポートし、長距離走行におけるドライバーの疲労軽減が期待できる。

※ACC（定速走行・車間距離制御装置）

先行車と自車の車間距離を自車の機器のみで計測・算出して、自動で車間距離を一定に保つ機能

【システム概要】



【車両外観】

