

自适应巡航控制

自适应巡航控制系统概述

自适应巡航控制系统 (ACC) 用于维持与前车保持一定间距或在前方没有速度低于本车速度的车辆时保持设定的车速。可将速度设置在 32 公里/小时 (20 英里/小时) 与 180 公里/小时 (112 英里/小时) 之间。设定速度将会在信息中心确认。

该系统通过使用发动机控制和制动器调节车速来进行工作。

⚠ ACC 并非碰撞报警或规避系统。另外, ACC 不会对以下情况作出反应:

- 道路上的行人或障碍物。
- 同一车道内迎面而来的车辆。

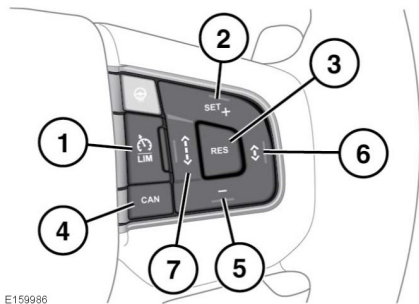
ACC 系统使用一个雷达传感器, 传感器向车辆前方直射出一束电波, 用以检测前方物体。

雷达传感器装在车辆前部, 位于下冷却孔导管后方, 藉此为雷达波束提供开阔的前方视野。

- 仅在道路状况良好时使用 ACC, 如按车道行驶的主干道。
- 切勿在突然操控或急转弯时使用, 例如, 交通岛、交叉路口、驻车车辆过多或人车并行区域。
- 能见度低的情况下, 如雾天、大雨、水雾或雪天时请勿使用。
- 勿在结冰或打滑路面使用。
- 驾驶员有责任在任何情况下保持警惕、安全驾驶并操控车辆。
- 保持车辆前部无脏物、金属标牌或物体, 包括车辆前部保护器, 这些可能对雷达传感器工作造成干扰。

使用 ACC

使用安装在方向盘上的控制按钮操作该系统。驾驶员也可以随时使用制动踏板或加速器踏板介入控制。



E159986

1. **LIM (限制)**: 按下按钮以便在 ASL 和 ACC 之间切换。ACC 报警灯将点亮以确认 ACC 正在运行。请参阅 43, 巡航控制 (绿色)。
2. **SET+ (设置+)**: 按下可将车辆当前速度设置为设定速度。ACC 启动后, 再次按下按钮会使设定速度高于当前车速。车速将逐渐增加至新的设定速度。
3. **RES (恢复)**: 在取消 ACC 后恢复设定速度。
4. **CAN (取消)**: 按下可取消, 但在存储器中保留设定的速度。
5. 按下 (-) 可减小设定速度。车速将逐渐降低至新的设定速度。
6. 按下可减小跟车模式车距。请参阅 106, 进入跟车模式。
7. 按下可增加跟车模式车距。

进入跟车模式

⚠ 在跟车模式下, 车辆将不会自动减速至停车状态, 也不会始终足够迅速地减速以避免车辆碰撞。