注意：跟车模式是 ACC 的一项集成功能。关闭跟车模式后，您将无法使用巡航控制来保持车速。

一旦选择了设定速度，驾驶员可以释放油门踏板，车辆将保持设定的道路行驶速度。

当前方有车辆进入相同车道，或前方相同车道内有行驶速度较慢的车辆时，系统将自动调节车速，直至与前方车辆车距达到设定车距。此时车辆处于**跟车模式**。

跟车模式报警灯将亮起以确认跟车模式正在运行（请参阅 **43, 跟车模式（琥珀色）**）。

信息中心将以车辆形式显示车距设定，其前方有很多指示条。

车辆将与前方车辆保持恒定时间间隔，直至：

- 前方车辆加速至设定速度以上。
- 前方车辆驶离车道或离开雷达视野范围。
- 选择新的车距设置。

必要时，可自动应用制动器，减慢车速，以便与前方车辆保持间距。

必要时驾驶员可以采取制动操作进行干预，对 ACC 的最大制动力加以限制或干预。

注意：驾驶员的制动操作将取消 ACC。

如果 ACC 预测到自己的最大制动水平不足以制动车辆，则发出报警声，同时 ACC 继续采取制动。**驾驶员干预**将显示在信息中心。请立即采取措施。

在跟车模式下，当前方道路通畅时，车辆将自动返回到设定速度，例如当：

- 前方车辆加速至设定速度以上或变换车道。
- 您可向任一侧改变车道或进入出口车道。

必要时驾驶者应进行干预。

如果使用转向指示灯，则 ACC 将减小与前车的间距，以更快响应预期操作。如果未执行操纵，则在几秒之后恢复先前的间距。如果 ACC 检测到车距不正确，则不会提高响应速度，例如，与前方车距太近或您已变换至其他车道。

改变跟车模式设定车距

驾驶员需要根据驾驶条件选择合适的车距。

共有 4 种车距设定值。当操作车距调整按钮后，所选的车距设置将显示在信息中心。

每个车距等级由在信息中心显示的车辆图标前方的一个额外指示条表示。打开点火开关后，将自动选择默认车距（车距3）用于 ACC 操作。

如果选择全地形反馈草地/砂砾/雪地模式，则会初始选择最大车距（车距 4）。

干预速度和跟车模式

无论驾驶员何时踩下油门踏板干预 ACC，ACC 都不会自动采取制动措施保持与任何前车的车距。

当车辆以恒定速度巡航或处于跟车模式时，可以通过踩下加速器踏板干预设定速度和车距。当干预ACC时，车辆处于跟车模式，则跟车模式警告指示灯将熄灭且信息中心将显示**巡航超控**。如果跟车模式启用，当释放加速器踏板后，ACC 将再次运行，并且车速将减速至设定速度，或者减速至一个较低的速度。

队列辅助

队列辅助是自适应巡航控制系统 (ACC) 的一项增强功能，启用时将跟随前方车辆停止而停止。它用于很少需要转向的主干道线路。

当前车停止时，队列辅助系统将停止车辆并使其保持静止。