

前言

辅助驾驶功能注意事项

理想 ONE 的辅助驾驶系统通过前视摄像头、毫米波雷达、以及超声波雷达等传感器感知周围环境，并对环境信息进行运算与分析，从而实现部分危险场景的预警和车辆的控制。在适合的场景使用辅助驾驶功能，可以缓解驾驶疲劳并提升行车安全。但辅助驾驶系统存在局限性，为了您的行车安全，在使用辅助驾驶系统前，请务必仔细阅读以下内容：

自适应巡航：自适应巡航功能开启后，车辆将主动控制车辆的加减速，以当前车速开始自适应巡航，或跟随前车并保持一定距离。车辆的前视摄像头可以识别路面上主要的运动交通参与物。但对于近距离加塞的车辆，以及静止的车辆或物体（如锥桶、水马、施工路牌、高速隔离带等），系统需要驾驶员做好随时接管的准备。

车道保持辅助：车道保持辅助功能在自适应巡航功能的基础上增加了对方向盘的控制。通过摄像头对车道线的识别，系统控制车辆保持在车道中间行驶。车道保持辅助功能除了存在和自适应巡航功能一样的局限性之外，当遇到路面上有不清晰、不规则的车道线或刹车印或沥青接缝，以及车道线数量变化或比较急的弯道时，系统需要驾驶员做好随时接管的准备。

辅助并线：辅助并线功能是在当车辆开启车道保持辅助时，系统辅助驾驶员自动完成并线操作。在使用此功能时，需驾驶员确认周围交通

环境的安全。在较急的弯道中，辅助并线功能可能会受到限制。

自动泊车：车辆可在车速低于 20km/h 时扫描车辆两侧车位。由于传感器的局限性，系统无法识别所有障碍物，存在以下类型障碍物时系统不识别或识别率下降，例如悬空障碍物（如消防箱、前车外备胎、旁车外后视镜）、细小物体（如细柱、篱笆、铁丝）、异形障碍物（如自行车、购物推车）和尖角障碍物（如拖车钩、水泥柱、门框），在使用自动泊车时需时刻注意观察周围环境。

自动紧急制动：自动紧急制动功能是一项主动安全功能。当本车和前方车辆有发生碰撞风险时，如果驾驶员未及时踩刹车，车辆将自动开始制动以降低事故发生率。系统保持驾驶员对车辆的绝对控制权，车辆会优先执行驾驶员的操作，例如当驾驶员急打方向盘或深踩加速踏板时，自动紧急制动功能不会介入。自动紧急制动可以帮助您应对部分危险场景，降低事故严重程度，但无法绝对避免事故的发生，驾驶员行车时应时刻观察前方路况，注意行车安全。

除了上述功能外，理想 ONE 还具有前方碰撞预警、侧方盲区辅助等其他辅助驾驶功能，更多关于辅助驾驶的功能介绍，请参考车机或手机 App 上的《用户手册》。