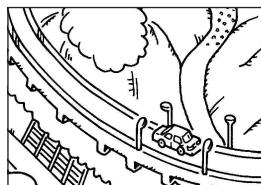


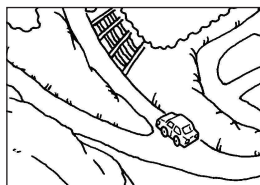
現在地(自車)マークのずれについて

現在地(自車)マークの位置や進行方向は、下記のような走行条件などでずれることがあります。GPS衛星電波をさえぎる障害物がない見晴らしの良い場所を、しばらく走行すると現在地の位置が補正され、正常に使用することができます。

- 直線や緩やかなカーブの長距離走行



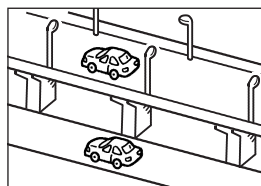
- 緩やかなY字路の走行



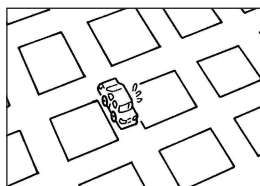
- S字の連続する道路の走行



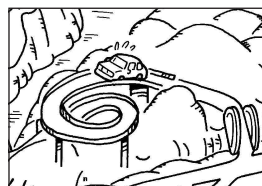
- 高速道路と一般道路が近くにある場所の走行



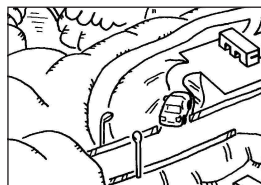
- 碁盤目状の道路や近くに似た形状の道路がある場所の走行



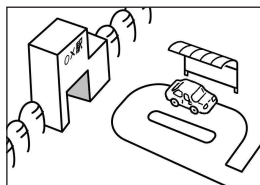
- ループ橋などの走行



- 地図画面に表示されない道路、新設された道路、改修などで形状が変わった道路などの走行



- 駅のロータリーや、道路に隣接する私有地・駐車場に入った場合



お知らせ

エンジンをかけてすぐ走行した場合も、現在地(自車)マークの向きがずれたり動かないことがあります。

クイックGPSについて

本機が過去6日以内に受信したGPS衛星データを用いて現在のGPS衛星位置を予測することにより、GPS衛星を捕捉しやすくし、本機を起動したときに捕捉までの時間を早めます。

本機を起動した時間が、過去6日以内にGPS衛星データを受信した時間帯と異なる場合、または前回の起動から6日以上経過している場合には機能しません。

自律航法(Gジャイロ)とマップマッチングについて

GPS衛星電波を受信しにくい高架下やトンネルなどでも、本機に搭載のジャイロセンサーと加速度センサーを利用した自律航法で現在地を補正します。現在地が道路以外(例えば川の中など)になった場合は、マップマッチングで誤差を補正し、近くの道路に現在地を表示します。

- 自律航法は、車動作時のみ利用することができます。[P.32]
- 自律航法は、GPS衛星電波を受信してしばらく走行し、センサー学習をしてから動作を始めます。
- 自律航法動作時でも、GPS衛星電波を受信できない状態が長く続いたり、分岐のあるトンネルなどを走行中は、自転車位置に誤差が生じたり停止する場合があります。