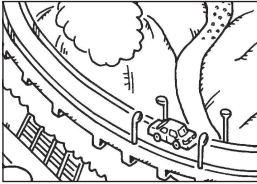


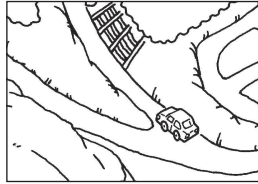
## 現在地(自転車)マークのずれについて

現在地(自転車)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衛星からの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



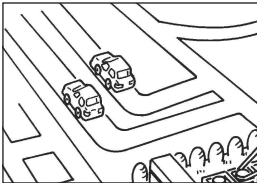
- 緩やかなY字路の走行



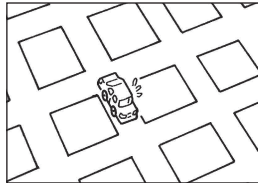
- S字の連続する道路の走行



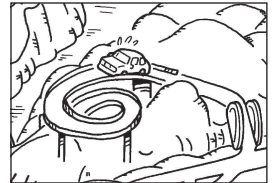
- 近くに似た形状の道路がある所の走行



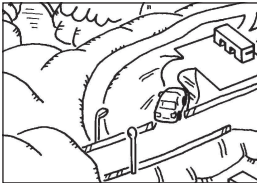
- 碁盤目状の道路の走行



- 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、形状が変わった道路などの走行



### お知らせ


- エンジンを開始してすぐ走行した場合も、現在地(自転車)マークの向きがずれることがあります。
- 現在地(自転車)マークの位置/方向を手動で修正することもできます。

 「[現在地\(自転車\)マークの位置を修正する](#)」I-13

## クイックGPSについて

本機が過去に受信した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を捕捉しやすくし、起動時の捕捉までの時間も早めます。

前回のGPS衛星電波受信後から6日以上経過している場合には機能しません。また、前回GPS衛星電波を受信した状況と起動時の状況の違いによっては、機能しない場合があります。

 「GPS情報について」F-12

## 自律航法(Gジャイロ)とマップマッチングについて

GPS衛星の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させます。

- 自律航法は、GPS衛星の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衛星の電波を受信できない状態が長く続くと、自転車位置に誤差が生じる場合があります。