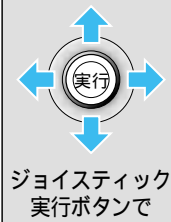


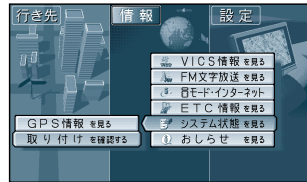
確認する・設定する

配線を確認する



ジョイスティック
実行ボタンで

メニュー画面 **情報** から
(☞12 ページ)



システム状態を見る
取り付けを確認する を選ぶ

取付チェック画面



ジョイスティックを左右に
動かし、画面を切り替える

拡張ユニット画面



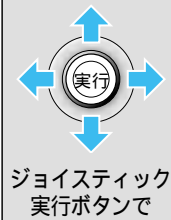
取付 チェ ック	GPS アンテナ	ON 表示になっている。
	スモールランプ	車のライトスイッチを ON にする。 ON 表示になる
	リバース	サイドブレーキを引き、停車した状態でギアを R (リバース) レンジに入れる。 ON 表示になる
	サイドブレーキ	サイドブレーキを引く。 ON 表示になる
	スピード	自車の速度を表示する。
	ACC 電圧	12V (11 ~ 16V) を確認する。
	車速パルス	安全な場所で車を走らせて、停車して、数字の変化を確認する。
学習レベル	下記参照。	
ジャイロ角度補正	本機の取り付け角度の自動補正状態を表示する。	
自車位置変更	自車マークの位置、向きを修正する。(☞26 ページ)	

拡張 ユニ ット	メモリーカード	ON 表示 メモリーカード (別売) が正しく挿入されている。取扱説明書「スマートメディア操作編」を参照してください。
	通信ユニット	ON 表示 モバイルコミュニケーションユニット (CY-CM200D) が正しく接続されている。
	ETC ユニット	ON 表示 ETC ユニット (CY-ET100D) が正しく接続されている。

お願い

配線確認時、表示が変化しないときは、配線をもう一度確認してください。画面上での確認は停車してから行ってください。走行中はしないでください。モバイルコミュニケーションユニット CY-HCM200D および CY-CM100D は、本機に接続できません。

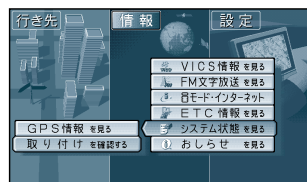
距離補正を確認する (必ず行ってください)



ジョイスティック
実行ボタンで

本機を正しく動作させるため、取り付け後、
① 学習レベルをリセットし、
② 現在地画面 (☞22 ページ) でしばらく (30 分程度) 走行してください。

メニュー画面 **情報** から



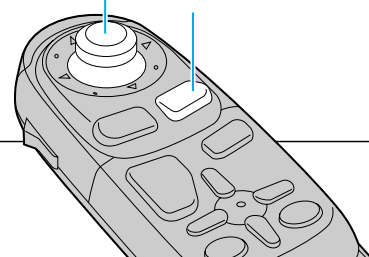
システム状態を見る
取り付けを確認する を選ぶ



レベルリセット を選ぶ

ジョイスティック/実行

メニュー



全自動距離補正システムについて

本機は車から出力される車速パルスを利用して一定の係数 (以下距離係数と呼びます) をかけて距離を算出しています。しかし、車からの車速パルスは車種ごとに異なるうえ、同じ車でもタイヤの空気圧や磨耗度によっても距離係数は変化します。

本機では車ごとに異なる距離係数の設定や補正を GPS のデータを用いて自動的に行います。

学習レベルとは

距離補正の精度を表します。レベル 3 が最も誤差の少ない状態です。

本機の内部コンピュータで、取り付けた車に距離係数などをあわせる初期設定を自動的に行っています。しばらく (30 分程度) 走行すると次第にずれはなくなって精度は高まってきます。その後も更に精度を高める処理を続けます。

走行時のお願い

オープニング画面が終了するまでは発進させないでください。平均時速 20km 以上で見通しの良い場所を走行してください。GPS 天空図で GPS 信号を受信していることを確認してください。(☞26 ページ)

お願い

次の場合にもレベルリセットが必要です。
同じ車で違うタイヤに交換した場合
同じ車でタイヤをローテーションした場合
別の車に本機を載せ替えた場合

お知らせ

市街地などで渋滞・停車を頻繁にくり返すコースや右左折が多いコース、また GPS 信号を受信しにくいコースでは補正処理に時間がかかり、学習内容に誤差が出る場合があります。車種によっては、スピードをあげると自車マークが動かなくなることがありますが、補正処理を行っている間は故障ではありません。

準備

確認する・設定する