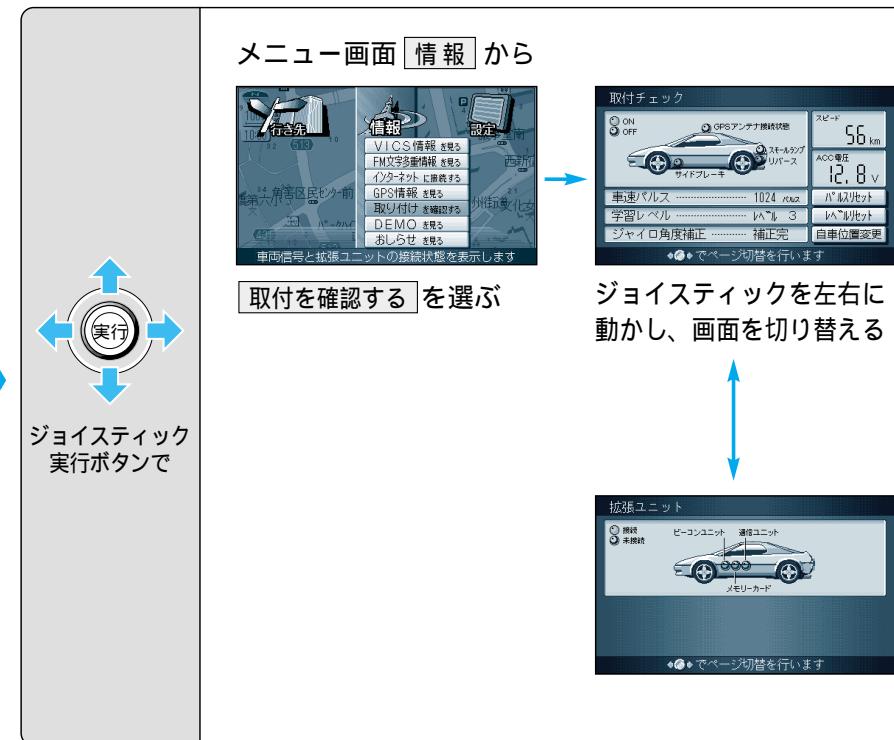


# 確認する・設定する

配線を確認する



## 取付チェック画面

- スモールランプ : 車のライトスイッチを ON にする  
 サイドブレーキ : サイドブレーキを引く  
 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  
 GPSアンテナ接続状態 : ON 表示になっている  
 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 : ナビ本体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 (☞18 ページ)

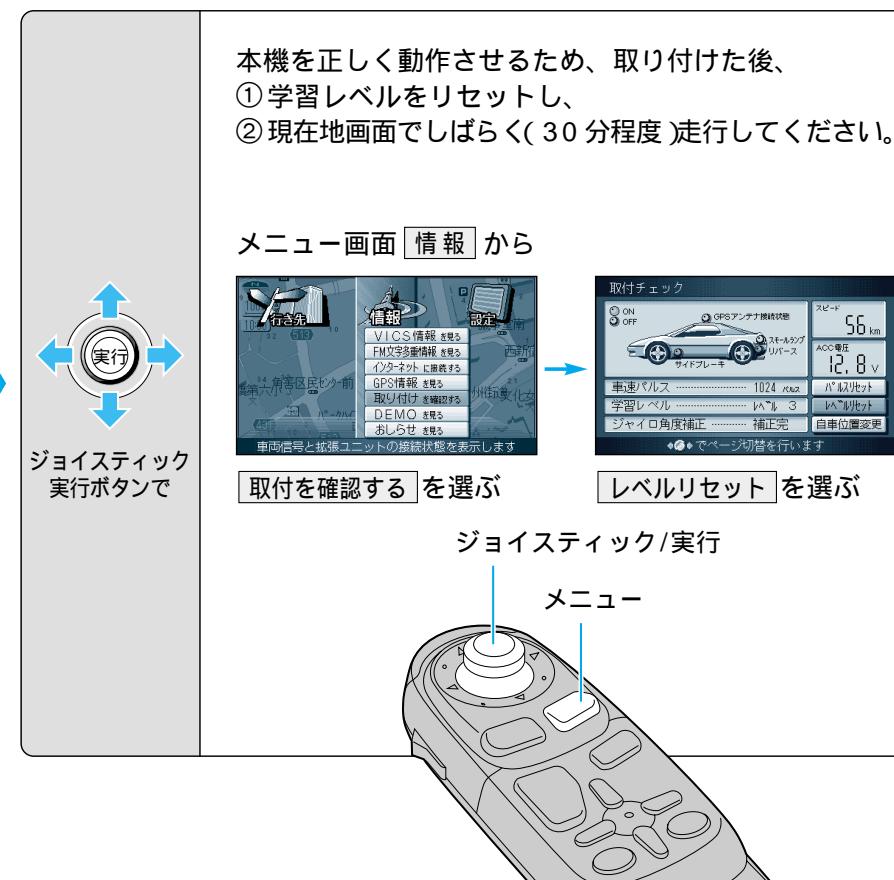
ON 表示になる  
 ON 表示になる  
 ON 表示になる

## 拡張ユニット画面

- 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  
 通信ユニット : ON 表示 通信ユニット (別売) が正しく接続されている  
 ピーコンユニット : ON 表示 ピーコンユニット (別売) が正しく接続されている  
 (CN-DV2000TD/CN-DV2000TWD/CN-DV2000TAD の場合)

**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。

距離補正を確認する(必ず行ってください)



## 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。学習レベル 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きます。しばらく (30 分程度) 走行すると次第にそれはなくなり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継続します。

## 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。

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ことがあります。

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。補正処理を行っている間は故障ではありません。

本機は GPS のデータを使って距離係数の補正をします。GPS を受信していることを確認してください。

## お願い

次の場合にも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  
 同じ車でもタイヤローテーションした場合  
 別の車に載せ変えた場合

ご使用前に

確認する・設定する