

## ④ ビーコン

接続 : 光/電波ビーコン対応VICSユニット(別売)が正しく接続されています。

非接続 : 光/電波ビーコン対応VICSユニット(別売)が接続されていない状態です。または、正しく接続されていません。

## ⑤ 車速パルス(自立航法をハイブリッド航法で使用中表示。簡易ハイブリッド航法使用中、または、自立航法の使用を【しない】に設定しているときは「-」と表示)

積算値 : 00000 ~ 99999

- 走行すると、数値が変化します。数分間走行しても数値が変化しない場合は、下記の確認をしてください。
  - 車速パルス入力コード(☞26ページ)の接続
  - 自立航法の速度の計算方法が【車速】に設定されているか(☞94ページ)

学習度 : 1 ~ 3

- 1 : 学習が十分ではなく、自車位置がずれることがあります。
- 2 : 実用上十分な学習ができていますので、自車位置のズレは少なくなります。
- 3 : 最も誤差が少ない状態です。自車位置のズレはほとんどなくなります。

## 車速パルスの学習度について

学習度1~3とは距離補正の精度を表します。本機の内部コンピュータで、自動的に距離補正を行います。しばらく(30分程度)走行すると次第にズレはなくなって精度は高まってきます。その後もさらに精度を高める処理を継続します。学習度「3」が最も精度の高い状態です。学習度を「3」にするには、約4時間以上の走行が必要です。(ただし、走行状態によっては、それ以上かかる場合があります。)

- 他の車にのせかえてすぐの場合などに表示される学習度の数値は、正確なものではありません。しばらく走行すると、正しい数値を表示します。

## ⑥ 自立航法(自立航法の使用を【しない】に設定しているときは「-」と表示)

簡単 : 自立航法ユニットが正しく接続されていて、速度の計算方法が【簡単】に設定されています。

車速 : 自立航法ユニットが正しく接続されていて、速度の計算方法が【車速】に設定されています。

非接続 : 自立航法ユニットが接続されていない状態です。または、正しく接続されていません。

- 自立航法の使用、速度の計算方法を設定するには(☞94ページ)

## ⑦ GPSアンテナ(自立航法ユニット内蔵GPSアンテナ接続時のみ表示)

自立航法ユニット内蔵GPSアンテナ(KX-GT300Vに付属)の取り付け角度を表示

(許容範囲は - 15 ° ~ + 15 °)

適切 : 適切な角度(±15 °以内)で取り付けられています。

要調整 : 自立航法ユニット内蔵GPSアンテナの取り付け角度を調整してください。(☞31ページ)



- 地図画面に戻るには → を押す