

- お買い上げ時の現在地は、東京駅に設定されています。
- 現在地が測定できない場所(下記)や室内で使用するときなど、自車位置を設定することで、ルート作成など(ナビゲーション以外のこと)ができます。(※48ページ「GPS衛星からの信号が受信できないときは」)
- 長期間ナビゲーションを使わなかった場合は、ナビゲーションを行う前に現在地を表示(測定)してください。
- GPS航法での測定誤差は、約30~200mくらいです。
- 自立航法での誤差について(※46ページ)

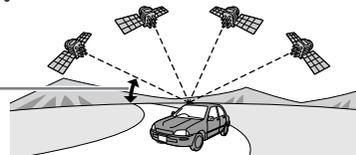
GPS航法について

GPS航法とは、米国国防総省により打ち上げられているGPS衛星からの信号を受信し、現在の位置を測定する方法です。

GPS航法では、3個以上のGPS衛星からの信号を受信すると、現在地を表示します。

GPS衛星の配置が悪いと、GPS衛星からの信号を受信できていても、一時的に現在地のずれが大きくなったり、現在地を表示しなかったりすることがあります。

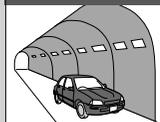
角度が10度未満のときは受信できません。



GPS航法では現在地が測定できない場所

右のような場所ではGPS衛星からの信号を受信しにくいいため、測定できません。場所を移動してください。

トンネルの中やビル内の駐車場



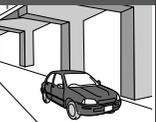
高層ビルなどに囲まれた場所



高い樹木に囲まれた場所



多層構造の道路の下など



自立航法について〔KX-GT200Vは別売品が必要です(別売品については※141、142ページ)〕

自立航法では、GPS衛星が受信不能な状況でも、自立航法ユニット内のセンサーが方位や距離を検出し、現在地を画面に表示できます。

自立航法の種類	簡易ハイブリッド航法	ハイブリッド航法
現在地の測定方法	車速(パルス)信号を使わず、車の加速/減速によってGPSアンテナ内のセンサーに加わる加速度の変化で、車の速度を計算し現在地を測定します。	車速(パルス)信号を使って現在地を測定します。
配線	車速(パルス)信号の取り出しは不要です。 ● 付属の自立航法ユニット内蔵GPSアンテナの取り付け(※30ページ)だけで簡単に使用できます。 ● 車速(パルス)信号が出ていない車種などでも使用できます。	エンジンコントロールコンピュータユニット(ECU)から車速(パルス)信号を取り出す必要があります。(接続方法※26ページ) ● 接続には、車に関する専門知識が必要になります。また、車速(パルス)信号取り出し箇所については、お買い上げの販売店にご相談ください。 ● 車速(パルス)信号が出ていない車種では使用できません。
自立航法の設定(※94ページ)	お買い上げ時の設定(速度の計算方法【簡単】)のまま使用できます。	速度の計算方法を【車速】に設定してください。

- 簡易ハイブリッド航法で使用する場合、長い高架下や長いトンネルなどで、GPS衛星の信号が受信できない状況が続くと現在地を表示できなくなることがあります。常により正確な現在地を表示したい場合は、より精度の高い車速(パルス)信号を用いたハイブリッド航法をおすすめします。

次ページへ▶