




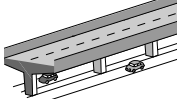

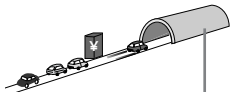
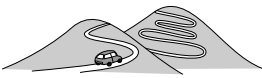
● 簡易ハイブリッド航法を使用した場合のみ

簡易ハイブリッド航法では、車の加速/減速によってセンサーに加わる加速度の変化で、車の速度を計算しています。下記の状況や運転のしかたによっては、重力や慣性の力が安定せず、誤差が大きくなることがあります。誤差の状況により、自車マーク(🚗)の色が変わります。

下記の条件のような場所を通過後しばらくすると正常な位置に補正し、自車マークが赤色に変わります。

表示の色と誤差の状況

- 🚗 (赤) : GPS信号を受信し、現在地を表示している
- 🚗 (黄) : GPS信号を受信できず誤差が出始めたとき
- 🚗 (白) : GPS信号を受信できない状態が続く誤差が大きくなったとき (位置表示の更新を停止することがあります。) 電源を入れた時やテレビを見た後など、GPS信号を受信するまでの間(前回使用していた時の位置を表示します。)

| 自車 / 本機の状況 | 誤差の状況 |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"> ● 電源を入れたとき ● テレビ画面から ナビテレビ でナビゲーション画面に切り替えたとき | <p>少しずつ現在地がずれたり、進まなくなったりすることがあります。</p> |
| <ul style="list-style-type: none"> ● トンネル内で傾斜が変わるようなとき 海底トンネルなど  | |
| <ul style="list-style-type: none"> ● 長時間GPS衛星を受信できないとき <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>長いトンネル</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>トンネルが連続する場所</p>  </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 10px;"> <div style="text-align: center;"> <p>連続した高架の下</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>ビルに囲まれ空が見えにくい場所</p>  </div> </div> | |
| <ul style="list-style-type: none"> ● 急激に速度が変化するようなとき 料金所を出て直後のトンネル内での加速進入時  <p style="text-align: center;">GPS衛星を受信できない</p> | |
| <ul style="list-style-type: none"> ● 急激に勾配が変化するようなとき 立体駐車場 険しい山道  | |

● ハイブリッド航法を使用した場合のみ

下記の状況では、誤差が大きくなることがあります。

| 自車 / 本機の状況 | 誤差の状況 |
|--|----------------------------------|
| <ul style="list-style-type: none"> ● 初めて本機を使用する。 ● 他車に本機を取り付け直した。 ● タイヤを交換した。 | <p>走行を始めてしばらくは誤差が大きいことがあります。</p> |

GPS衛星からの電波を受信しやすい場所で約2～10 km 走行を続けると、GPS衛星の位置データをもとに位置を補正し、次第に道路から外れにくくなります。(車種によっては位置補正に時間がかかりますので、さらに走行を続けてください。)