

## 自立航法による現在地表示の誤差

下記の状況では、自立航法が正常に動作しにくくなり、実際に走行している道と現在地が一致しなくなることがあります。

自転車/本機の状態	誤差の状況
<ul style="list-style-type: none"> <li>● Y字路を曲がった。(右図)</li> </ul> 	<p>実際の道と異なる道路に現在地を表示することがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● ループ橋など、方位が連続して変化する道を走行している。</li> <li>● ヘアピンカーブを走行している。(右図)</li> <li>● 現在地を測定している状態でトンネルや高架道路下などを長時間走行している。</li> </ul> 	<p>道路から外れて現在地を表示することがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 直線コースや、緩やかなカーブなどが続く道を長距離走行している。</li> </ul>	<p>少しずつ現在地が道路から外れたり、現在地の誤差が大きくなることがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 平行している道のどちらかを走行している。(右図)</li> <li>● 駐車場や、地図ディスクに道路データがない道を走行している。</li> </ul> 	<p>隣の道路に現在地を表示することがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 地図上に上下車線を区別して表示している場所(高速道路や有料道路など)を走行している。</li> </ul>	<p>反対車線に現在地を表示することがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 駐車場(特に地下駐車場や立体駐車場)で旋回や切り返しを繰り返した。</li> </ul>	<p>そのあとしばらく、誤差が大きくなることがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● ターンテーブルで旋回した。</li> </ul>	<p>進行方向の表示が実際の進行方向とは異なることがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 車を後進させた。</li> </ul>	<p>後進時も現在地は前進をするため、誤差が大きくなることがある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 雪道や砂利道などスリップしやすい道路を走行している。</li> <li>● タイヤチェーンを装着して走行している。</li> <li>● 蛇行運転をしている。</li> </ul>	<p>距離が狂うため、誤差が大きくなることもある。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 本機の電源を切って走行後、再度電源を入れた。</li> <li>● フェリーなどで移動後、電源を入れた。</li> <li>● テレビ・ビデオ画面で走行後、ナビゲーションを始めた。</li> </ul>	<p>以前に電源を切った場所に、現在地をしばらくの間表示する。</p>