

## 自立航法を使う

### 自立航法による現在地表示の誤差 つづき

#### ハイブリッド航法を使用した場合のみ

下記の状況では、現在地の表示が実際に走行している道路から、外れていることがあります。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。



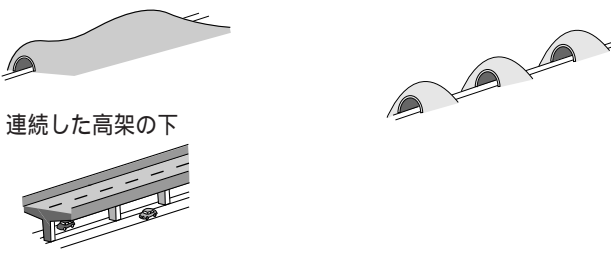

(車種によっては位置補正に時間がかかりますので、さらに走行を続けてください。)

自転車/本機の状況	誤差の状況
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 初めて本機を使用する。</li> <li>● 他車に本機を取り付け直した。</li> <li>● タイヤを交換した。</li> </ul>	走行を始めてしばらくは誤差が大きいくちがある。

#### 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圧力の変化で、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。

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ます。

自転車/本機の状況	誤差の状況
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 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</li> </ul> 	<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る。</p> <p>この場合、現在地表示(  )が赤色から黄色に変わります。</p>
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 長時間GPS衛星を受信できないとき</li> </ul> <p>2km以上の長いトンネル</p> <p>連続した高架の下</p> <p>トンネルが連続する場所</p> 	
<ul style="list-style-type: none"> <li>● 急激に速度が変化するとき</li> </ul> <p>料金所を出て直後のトンネル内での加速進入時</p>  <p>GPS衛星を受信できない</p>	

上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ます。

### 現在地表示について

-  黄色...現在地のずれ始めや、ずれが大きいくちに表示します。
-  赤色...現在地のずれが小さいときに表示します。