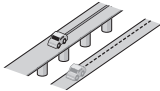


ナビゲーションシステムとは

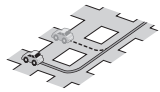
自車位置精度について

■ 走行環境やGPS衛星の状態により、自車マーク位置が正しく表示されない場合があります。

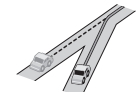
- 高速道路と一般道路が近くにある



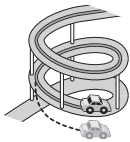
- 基盤目状の道路を走行している



- 角度の小さなY字路を走行している



- らせん状の道路などを走行している



そのまましばらく走行すると、マップマッチングやGPS衛星からの情報を利用して自車マーク位置は自動的に補正されます。

■ 下記の場合も、自車マーク位置が正しく表示されない場合があります。

- エンジンスイッチON(電源ON)後、GPS信号を受信できるまで
- 本機を取り付けて初めて走行するとき
- タイヤを交換したとき、特に応急用タイヤを使用時
- フェリー、車両運搬車などで移動したあと
- 勾配の急な山岳などを走行しているとき
- 直線路を長い間走行したあとに、右左折したとき
- 道幅の広い道路で蛇行運転したとき
- 雪道・砂利道などの滑りやすい道路を走行しているとき、またはタイヤチェーン等を装着して走行しているとき
- 地下駐車場や立体駐車場で、らせん状の道路を走行したあと一般道に出たとき

- エンジンスイッチOFF(電源OFF)状態で、ターンテーブルなどで旋回したとき
- (車種によっては、低速(数km/h)で走行時に車速信号を検出できないことがあるため)駐車するときや渋滞区間を走行中など、低速での走行状態が続くとき

■ GPS衛星はアメリカ国防総省により管理されており、故意に位置精度を落とすことがあります。このようなときは、自車マークがずれる場合があります。

■ 3Dセンサーによる高架判定について

自車が都市高速に入ったときなど車の上下移動を3Dセンサーで感知して、自車位置を測位します。(高架判定)

- 3Dセンサーによる高架判定は、センサーの補正が完了後に動作可能です。車両信号情報画面で「3D」の学習レベルの状態を確認してください。
- 高速道路など一定速度で走行が続くような場合、補正完了まで50 km程度の走行を要する場合があります。
- 道路状況や走行状況により正しく高架判定できない場合があります。(道路の傾斜がゆるやか、発進・停車の繰り返し、急ハンドルによる車の横揺れなど)
- 下記の場合には、必ず車両信号情報画面でセンサー学習値初期化を選んでください。
 - ・別の車に載せかえた
 - ・取付位置を変更した
- 3Dセンサーの高架判定は、地図データと3Dセンサーからの情報で行います。(一部地域のみ)