

AV 章

音響視聽、導航與電話系統

目錄

音響	2	音響主機端子和參考值	4
系統說明	2	故障診斷	5
音響系統	2	音響天線	6
零組件位置	2	天線位置	6
配線圖 — 音響 —	3	導航系統（附錄）	7
		TOBE 系統	50



NISSAN

裕唐汽車

AV

音響

音響

PFP:28111

系統說明

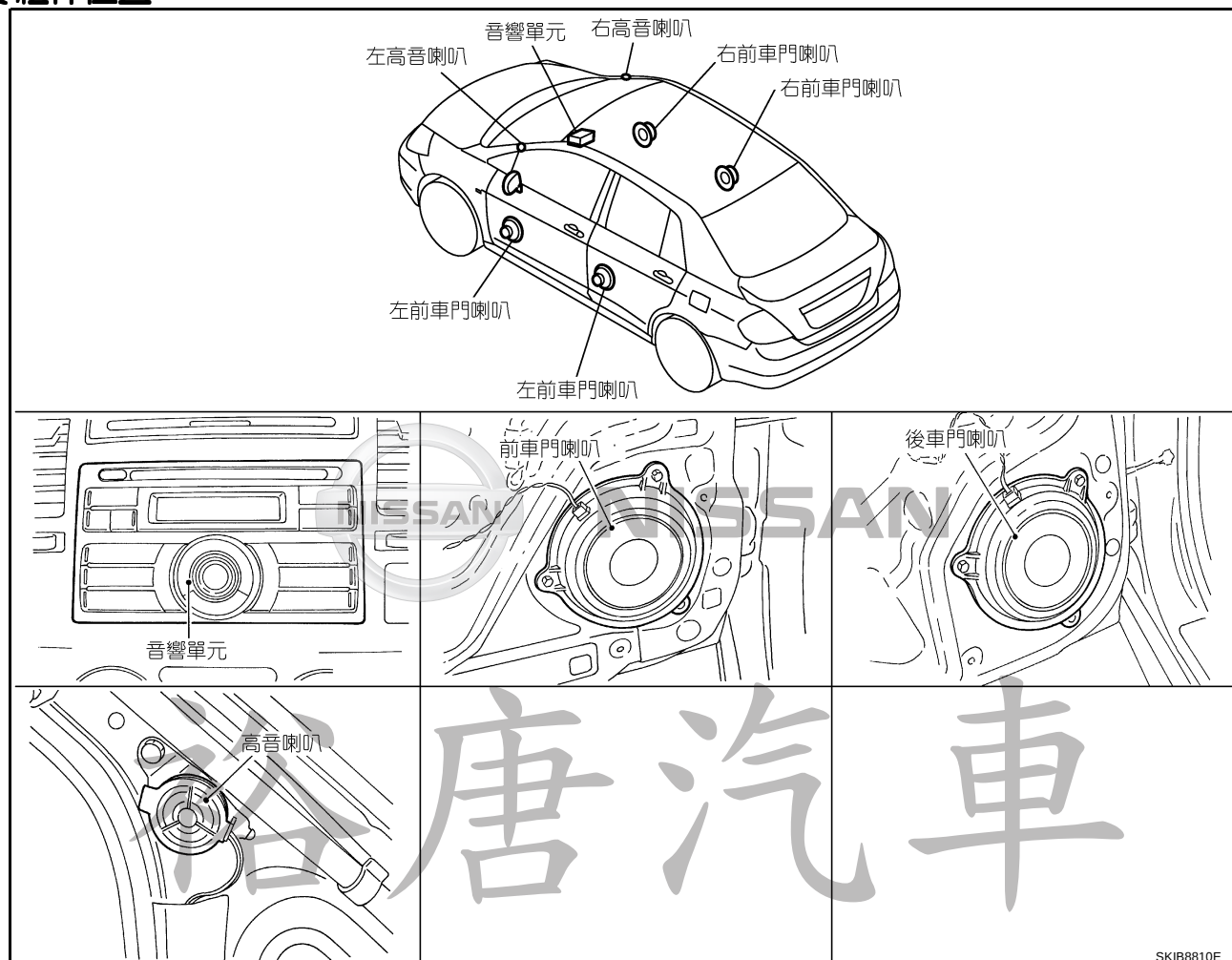
GKS00009

音響系統

關於音響系統的詳細操作程序，請參考車主手冊。

零組件位置

GKS00004



配線圖 — 音響 —

GKS0000B

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

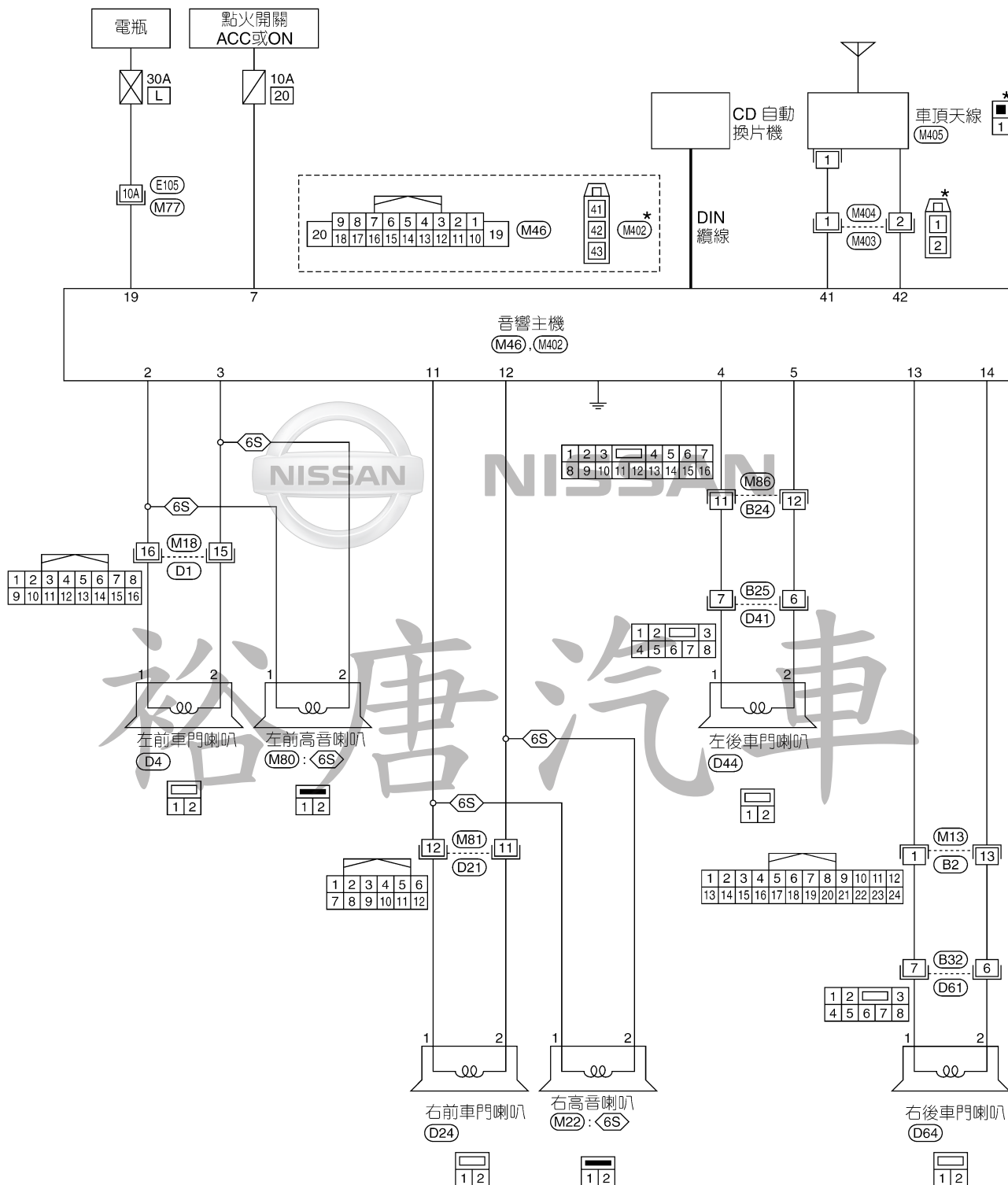
AV

L

M

AV-AUDIO

<6S> : 具有6個喇叭



* : 本接頭未顯示在 PG 章節的“線束配置”中。

參考下列各項。

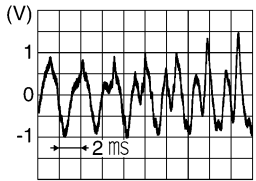
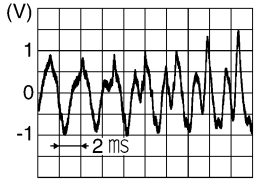
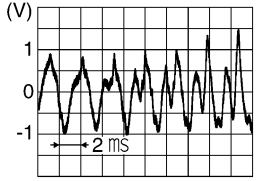
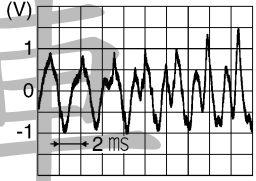
(M77) - 超級多重接頭(SMJ)

MKWA4620E

音響

音響主機端子和參考值

GRS00000

端子 (綠色)		項目	訊號輸入 / 輸出	狀況		參考值
+	-			點火開關	操作	
2 (W)	3 (BR)	左前音響訊號	輸出	ON	接收音響訊號	 SKIB3609E
4 (W)	5 (R)	左後音響訊號	輸出	ON	接收音響訊號	 SKIB3609E
7 (L)	搭鐵	ACC 電源	輸入	ACC	-	電瓶電壓
11 (G)	12 (SB)	右前音響訊號	輸出	ON	接收音響訊號	 SKIB3609E
13 (LG)	14 (GR)	右後音響訊號	輸出	ON	接收音響訊號	 SKIB3609E
19 (BR)	搭鐵	電瓶電源	輸入	OFF	-	電瓶電壓
41	搭鐵	天線放大器 ON 訊號	輸出	ON	-	約 12 V
42	-	天線訊號	-	-	-	-

故障診斷

GK50000E

- 大部份的音響故障都是外在原因造成的結果（不良的卡帶、電磁干擾等）。檢查下面的徵狀以診斷故障原因。
- 如果隔音元件或電氣裝置故障，則車輛本身可能是噪音的來源。檢查噪音是否會因引擎轉速、點火開關轉至各個位置、各件電氣裝置的操作而引起及 / 或改變，然後判斷原因。

徵狀	檢查項目
音響系統無法正常作用。	● 音響主機電源電路 ● 音響主機
所有音響喇叭都沒有聽到聲音。	音響主機
一個或多個音響喇叭沒有聽到聲音。	● 音響主機與音響喇叭之間的音響訊號電路斷路或短路 ● 前門喇叭 ● 後車門喇叭 ● 高音喇叭 ● 音響主機
收音機沒有聽到聲音或者雜訊嚴重。	● 天線放大器 ON 訊號 ● 天線饋電線 ● 天線放大器 ● 天線 ● 音響主機

註：

音場強度變化而產生的雜訊，例如衰减雜訊及多路徑雜訊，或者自火車和其他來源的外界雜訊。它並非故障。

- 衰减噪音：這個噪音的發生係由於山或建築物阻斷，而使磁場強度訊號在狹窄範圍裡變化。
- 多路徑噪音：這噪音係由於從廣播電台直接傳送的電波由於山或建築物反射而於不同時間到達天線造成。

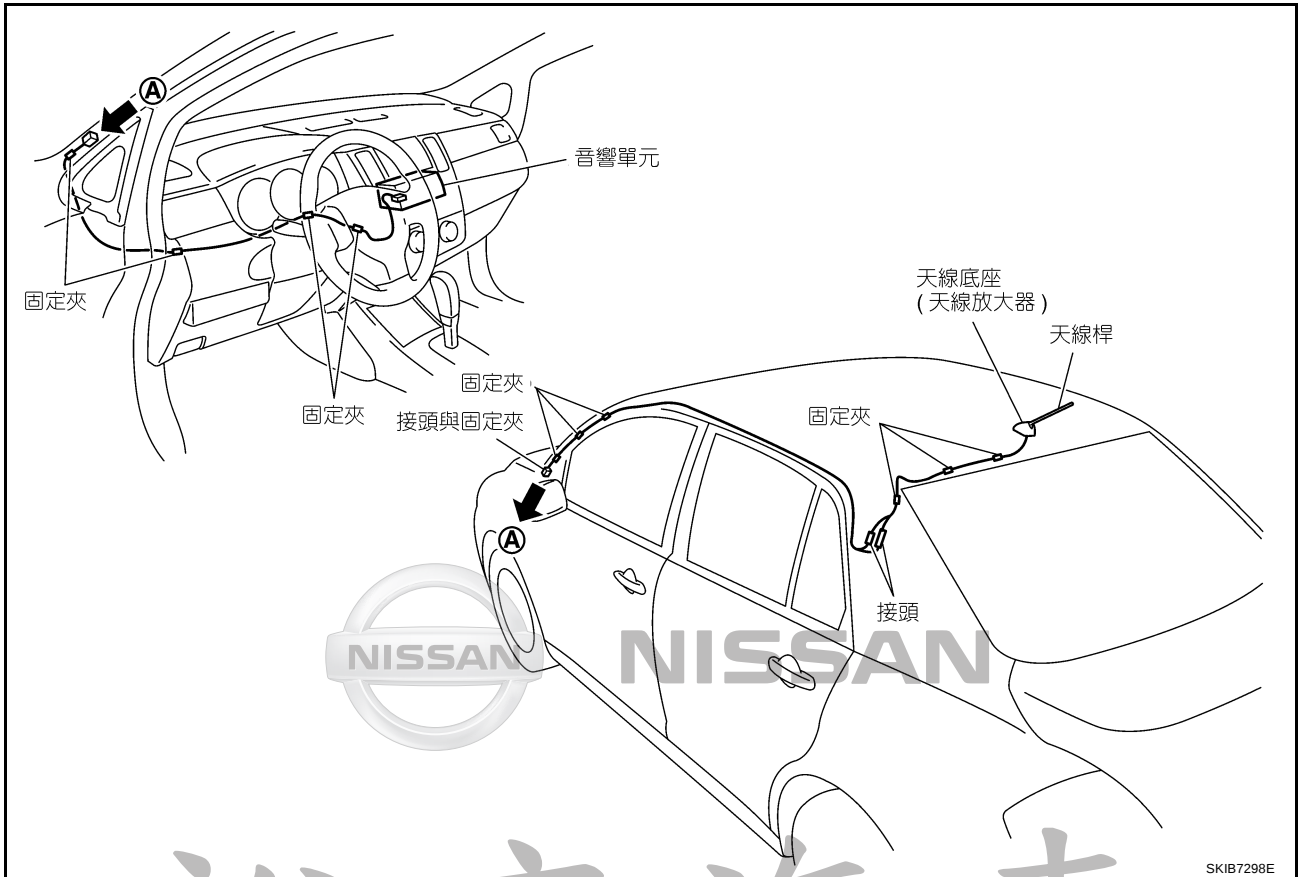
裕唐汽車

音響天線

音響天線 天線位置

PFP:28200

GKS0000J



SKIB7298E

導航系統(附錄)

系統描述

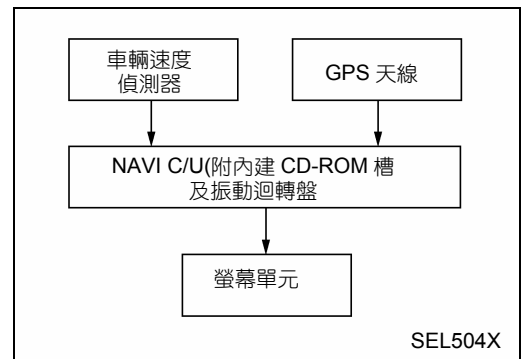
概述

導航系統依三個偵測裝置於固定時間間隔來決定車輛位置。

1. 車輛速度：決定車輛行駛距離。
2. 迴轉羅盤(角度速率偵測器)：決定車輛方向盤角度及方向改變。
3. GPS 天線(GPS 資料)：決定車輛的移動及方向。

由三項偵測器提供之資料與 CD-ROM 槽中之地圖資料相比較，可決定車輛目前所在之位置及接下來的行程(對應地圖)。這些資料會出現於液晶螢幕上。

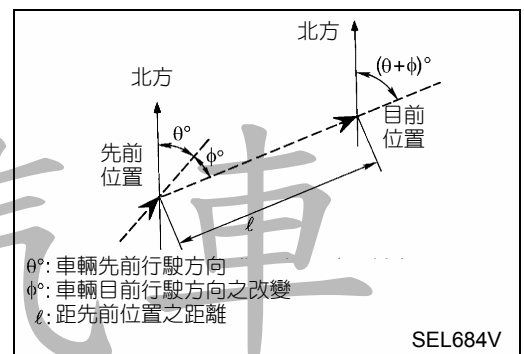
GPS 資料(車輛位置偵測)及地圖對應使得車輛可以精確地找出位置。



位置偵測器操作原則

偵測器經由計算先前偵測位置，自此位置行駛之距離及於此行程中方向改變而得以決定車輛之目前所在位置。

1. 行駛距離
行駛距離是利用車輛速率偵測器所接收之訊號所計算出來的。偵測器會自動補償因輪胎磨耗而造成之方向盤及輪胎直徑稍減。
2. 向前行駛(方向)
向前行駛方向的改變由迴轉羅盤(角度速率偵測器)及 GPS 天線(GPS 資料)計算而得。每一功能皆有其優點及缺點。依情況而定，下列的功能會較其他功能更能準確地測量出往前行駛的方向。



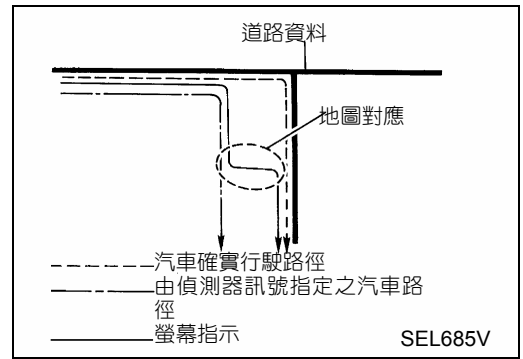
功能型式	優點	缺點
迴轉羅盤(角度速率偵測器)	能正確的偵測方向盤角度及每分鐘之方向改變。	計算誤差在經過長時間連續駕駛後會累計。
GPS 天線(GPS 資料)	能偵測車輛的四大方位之行駛方向(北、南、東及西)。	在車速緩慢時無法偵測車輛行駛的方向。

導航系統(附錄)

地圖對應

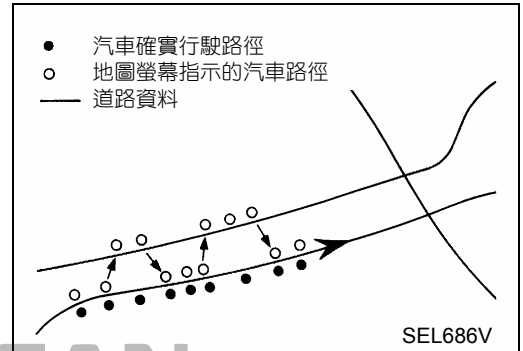
地圖對應使駕駛者可以比較所偵測之汽車位置資料與 CD-ROM 槽內之道路地圖。汽車位置會標示於 CD-ROM 地圖上。讓駕駛者正確地得知他/她於高速公路上之位置並決定適合之行駛路徑。

於行駛途中若 GPS 資料接收狀況不佳，汽車位置則不會被修正。此時，您須手動調整 CD-ROM 地圖之位置圖標。



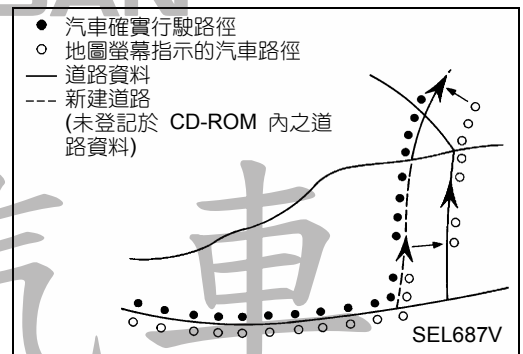
地圖對應讓駕駛者除目前正行駛之道路外，還有其他可能替代道路做優先權上之決定。

如行駛距離或方向發生錯誤，則其他道路之相對位置亦會發生錯誤。當二條道路緊臨互相平行時，這二條道路指示方向的優先權也會幾乎相同。因此，方向盤稍微的轉變可能會使得圖標指向另一條道路。



新建道路可能不會出現在 CD-ROM 地圖上。在此情形下，地圖對應是不可行的。道路路徑的改變也會影響正確的地圖對應。

當行駛於未出現於 CD-ROM 地圖上的道路時，用於地圖對應的位置圖標可能指向不同的道路。即使回到地圖上出現的道路上，位置圖標可能會跳到目前所偵測的位置。

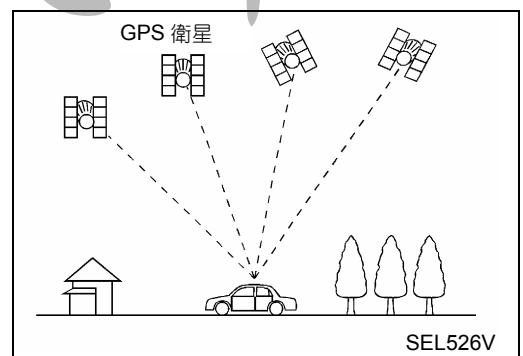


GPS (全球定位系統)

GPS 是由美國國防部所發展及營運的全球定位系統。GPS 衛星 (NAVSTAR) 約在 21000 公里 (13000 哩) 的距離外繞地球運行並傳輸無線電波。

GPS 接收器藉由 4 顆以上 GPS 衛星 (三度空間位置) 所接收無線電波之時間差而計算出車輛的三度空間位置 (經度、緯度，及海平面以上高度)。

當只收到三顆 GPS 衛星的無線電波時，計算出二度空間位置 (經度及緯度)，藉由第四顆 GPS 衛星 (二度空間定位) 所計算出的海平面以上高度。



定位能力於下列情形中會減低。

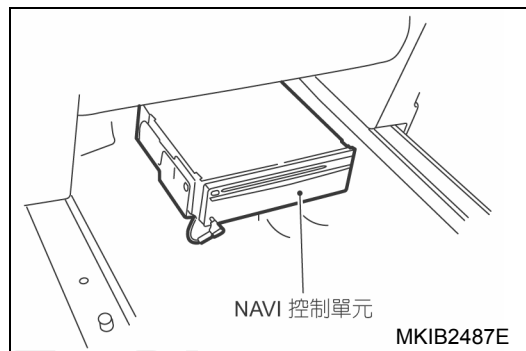
- 於二度空間定位下，當車輛的海平面高度改變時，精確度會降低。
- 即使使用高精確度的三度空間定位，位置偵測的表現也會有 100 公尺 (300 公尺) 的誤差。精確度受定位之 GPS 衛星的位置影響。位置偵測的表現可能會因使用 GPS 衛星的位置而打折扣。

- 當無法收到 GPS 衛星的無線電波時，例如，車輛位於隧道中，於室內停車場中，於架高的高速公路下或接近高壓電時，位置可能無法被偵測出。惡劣或閃電的天候環境也可能會影響定位的表現。如於天線上放置其他物品，可能無法接收 GPS 衛星的無線電波。

組件描述

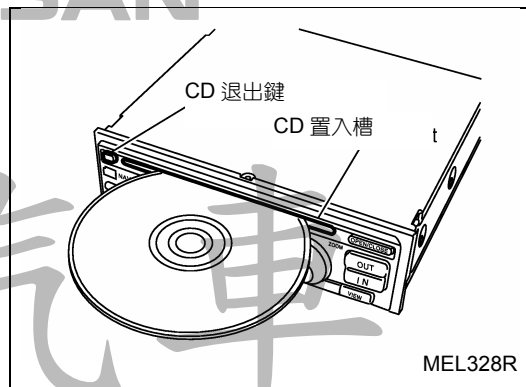
NAVI 控制單元

- 內建迴轉羅盤(角度速率偵測器)及 CD-ROM 槽以控制導航功能。
- 信號自迴轉羅盤、車輛速度偵測器及 GPS 天線接收。將此資料與 CD-ROM 地圖中的資料整合比對而得知車輛位置。位置資料顯示在液晶螢幕面板上。



CD-ROM 驅動程式

地圖、交通管制規則及其他相關資料可輕易地由 CD-ROM 光碟中讀取。

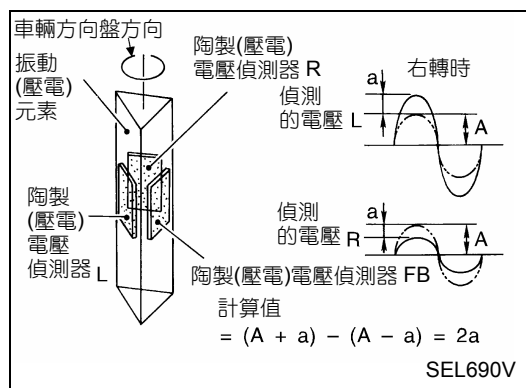


地圖 CD-ROM

- 地圖 CD-ROM 內含地圖、交通管制規則及其他相關資料。
- 為增進 CD-ROM 地圖對應及決定路徑功能，CD-ROM 使用專屬的原廠格式。因此，由其他製造商所提供之 CD-ROM 將無法使用。

迴轉羅盤(角度速率偵測器)

- 振動迴轉羅盤偵測器用來偵測汽車方向盤角度的改變。
- 振動迴轉羅盤定時偵測振動終端機的振動差異，是由車輛角度速率的改變所引起。電壓差異是由終端機左右二側的陶製電壓偵測器所偵測的。車輛角度速率直接地呈示電壓差異。
- 迴轉羅盤內建於導航(NAVI)控制單元之中。



導航系統(附錄)

鳥瞰

鳥瞰提供了詳細且易視的路況顯示，並涵蓋了車輛近距離內的所有區域。



地圖顯示

B-1



鳥瞰

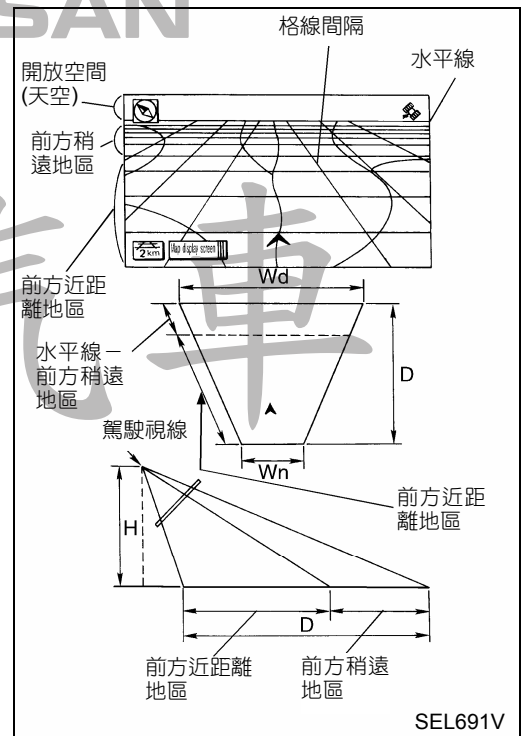
B-2

描述

- 顯示地圖：梯形表現顯示大約距離(W_n 、 D 及 W_d)。
- 十條水平格線表達顯示亮度，六條垂直格線表達顯示深度及方向。
- 劃線區域表示開放空間、深度及前方近距離地區。每地區以約 5:6:25 的比例呈現。

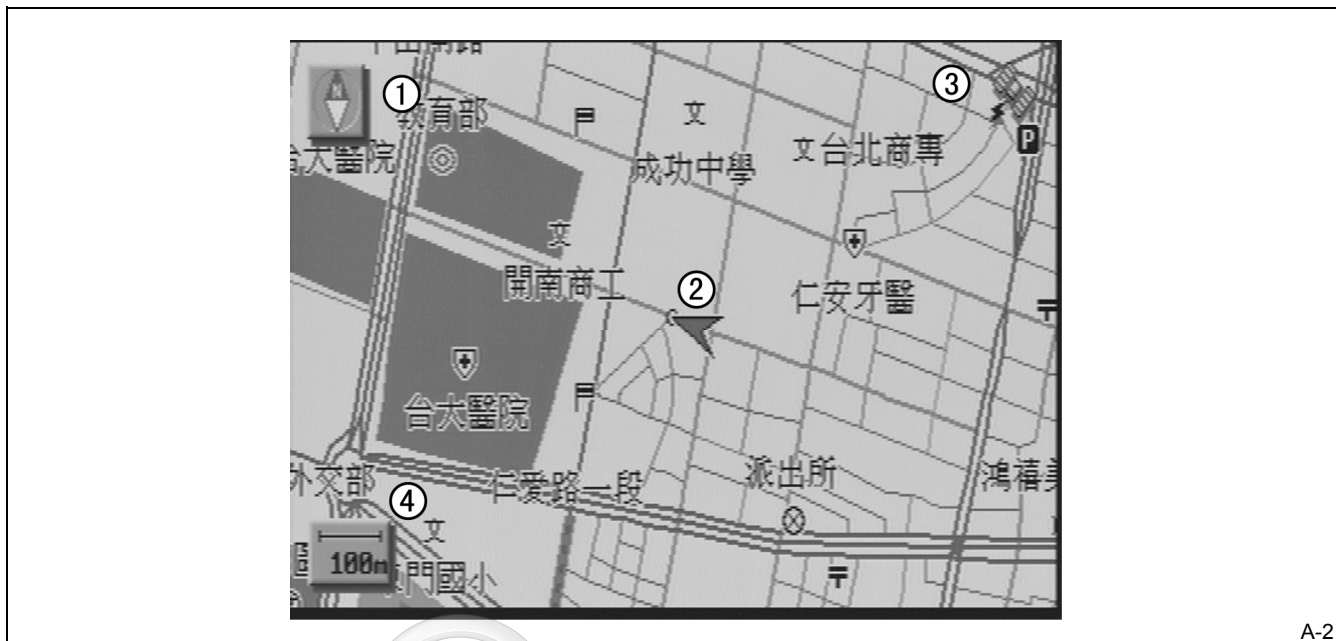
操作過程中按下“IN”鍵會於螢幕左側出現比例尺的變更及視線高度。

利用搖桿選擇“ZOOM”或“WIDE”來增加或減低視線的高度。



導航系統(附錄)

地圖顯示



A-2

圖標之功能如下述：

- ① 方位指示
- ② 位置標示
箭頭指向目前所在位置。箭頭方向指向車輛目前行駛的方向。
- ③ GPS 接收信號(指示目前接收狀況)
- ④ 距離顯示(以比例尺的方式來顯示距離)



NISSAN

裕唐汽車

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

AV

L

M

導航系統(附錄)

遙控器開關之功能

按下“DISP”開關後之螢幕顯示



圖標之功能如下述：

按鈕標示	功能說明
右畫面設定	做成雙畫面：畫面的分割、插入表示等的設定。
時間表示	在畫面內顯示時間。
夜間光切換	調整夜間畫面的明亮度：可用 2 階段，調整車輛燈光點亮時的畫面明亮度。
畫面消除	消除畫面。
表示色切換	切換畫面的表示色：按車輛燈光點亮時或關燈時的情形，來 2 階段調整畫面的色調。
明亮度	調整畫面的明亮度：按車輛燈光點亮時或關燈時的情形，分別調整畫面的明亮度。

導航系統(附錄)

按下“ROUTE”開關後之螢幕顯示

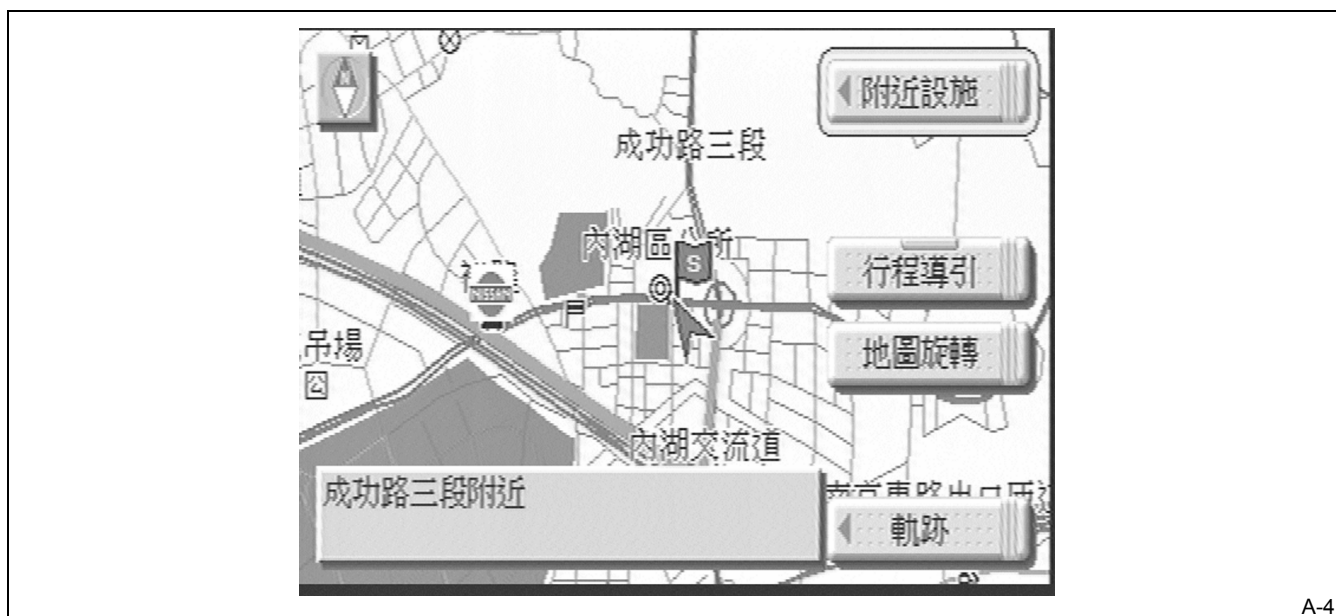


圖標之功能如下述：

按鈕標示	功能說明
行程搜尋	尋找路線前往已經設定的目的地。
登錄地搜尋	尋找已登錄地點場所的路線。
搜尋條件	設定尋找路線時的尋找條件。
行程表示	尋找到達目的地的全部路線。
繞道搜尋	做暫時的路線繞道。
語音導引	調整語音導航的音量。

導航系統(附錄)

按下“MAP”開關後之螢幕顯示



圖標之功能如下述：

按鈕標示	功能說明
附近設施	將表示在地圖上目前位置週邊的特定設施。
行程導引	只在尋找路線時會表示。要它引導(標示燈亮起)，或不要它引導(標示燈熄滅)，可以切換。
地圖旋轉	要地圖經常保持行進方向在上方，或固定保持北面在上方，可以調整。
軌跡	可以切換軌跡的保存、表示、或不表示。

導航系統(附錄)

按下“MENU”開關後之螢幕顯示



圖標之功能如下述：

按鈕標示	功能說明
行程設定	詳細加以設定，以便尋找路線。
登錄地設定	進行設定和編輯登錄地。
GPS 資訊	可以表示 GPS 資訊。(參閱 AV-15)
設施資訊	導引資訊的讀取方法(從目前位置週邊設施的表列，顯示出地圖，再設定目的地，或讀取詳細資訊)。
補助機能	其他操作與設定 現在地修正(參閱 AV-16)。
地圖 OFF	從畫面上消除地圖的顯示。

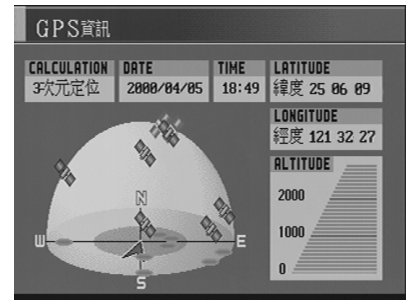
如何執行“GPS 資訊”模式

1. 起動引擎。
2. 按下“MENU”開關。
3. 選擇“GPS 資訊”。



導航系統(附錄)

4. 之後螢幕上會顯示“GPS 資訊”。



C-112

如何執行“現在地修正”模式

自車位置記號修正

1. 啟動引擎。
2. 壓下“MENU”開關。
3. 選擇“補助機能”。



X-38

4. 選擇“現在地修正”。



X-49

5. 選擇“自車位置記號修正”。



X-50

6. 使用搖桿，將地圖上的正確位置對準十字交叉的點。
7. 選擇“現在地修正”。
8. 選擇“是”。



X-52

自車方向記號修正

1. 起動引擎。
2. 壓下“MENU”開關。
3. 選擇“現在地修正”。
4. 選擇“自車方向記號修正”。



5. 選擇“↶”或“↷”鍵來測定行車方向(箭頭方向會依測定鍵之使用而旋轉)。
6. 選擇“設定”。車輛標示會與箭頭標示相一致。
7. 螢幕上會顯示“已修正方位”並回復至目前所在位置地圖的畫面上。



距離調整

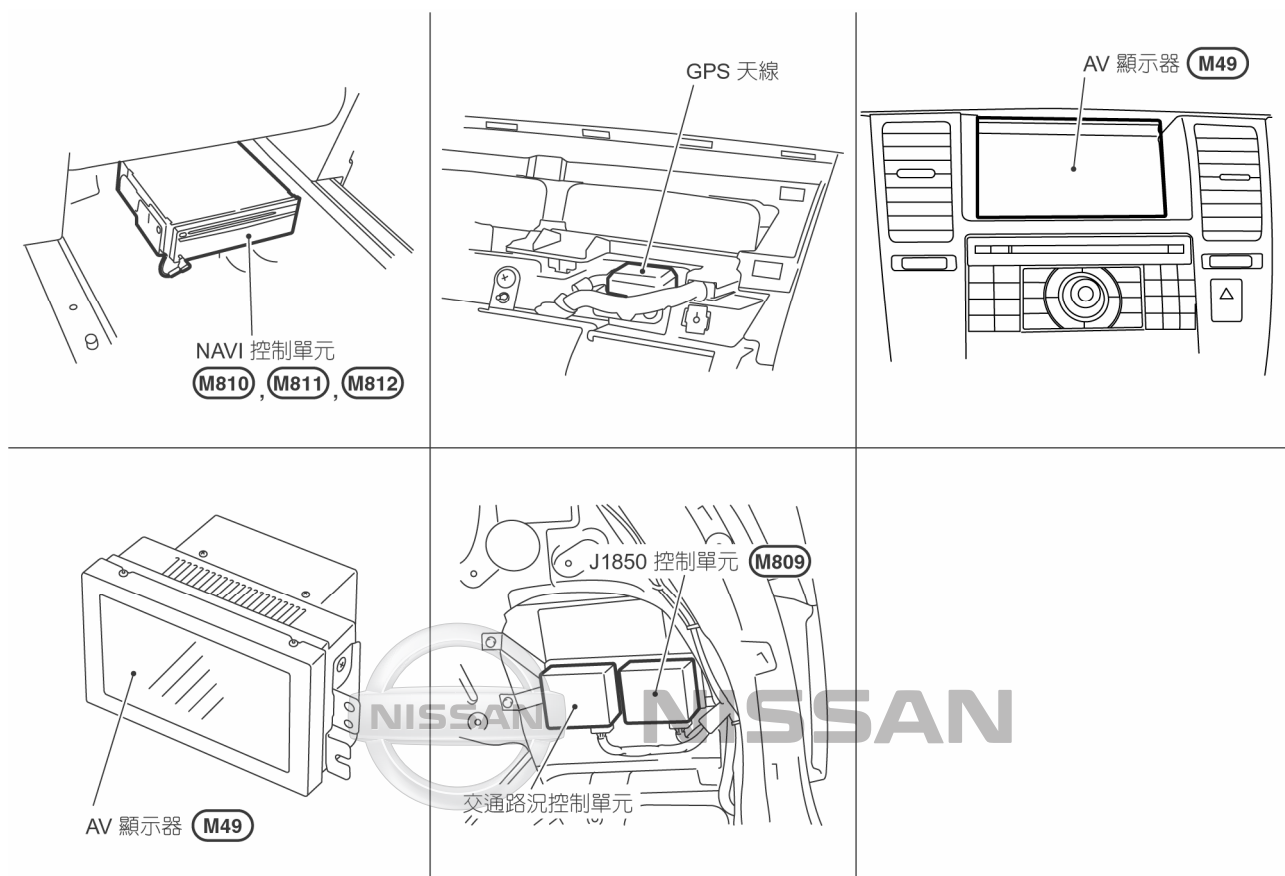
1. 起動引擎。
2. 壓下“MENU”開關。
3. 選擇“現在地修正”。
4. 選擇“距離調整”。



5. 碰觸“+”或“-”鍵來調整距離變動係數。
 - 碰觸“-”鍵來減低距離變動係數。
 - 碰觸“+”鍵來增加距離變動係數。
6. 選擇“設定”。



導航系統(附錄)



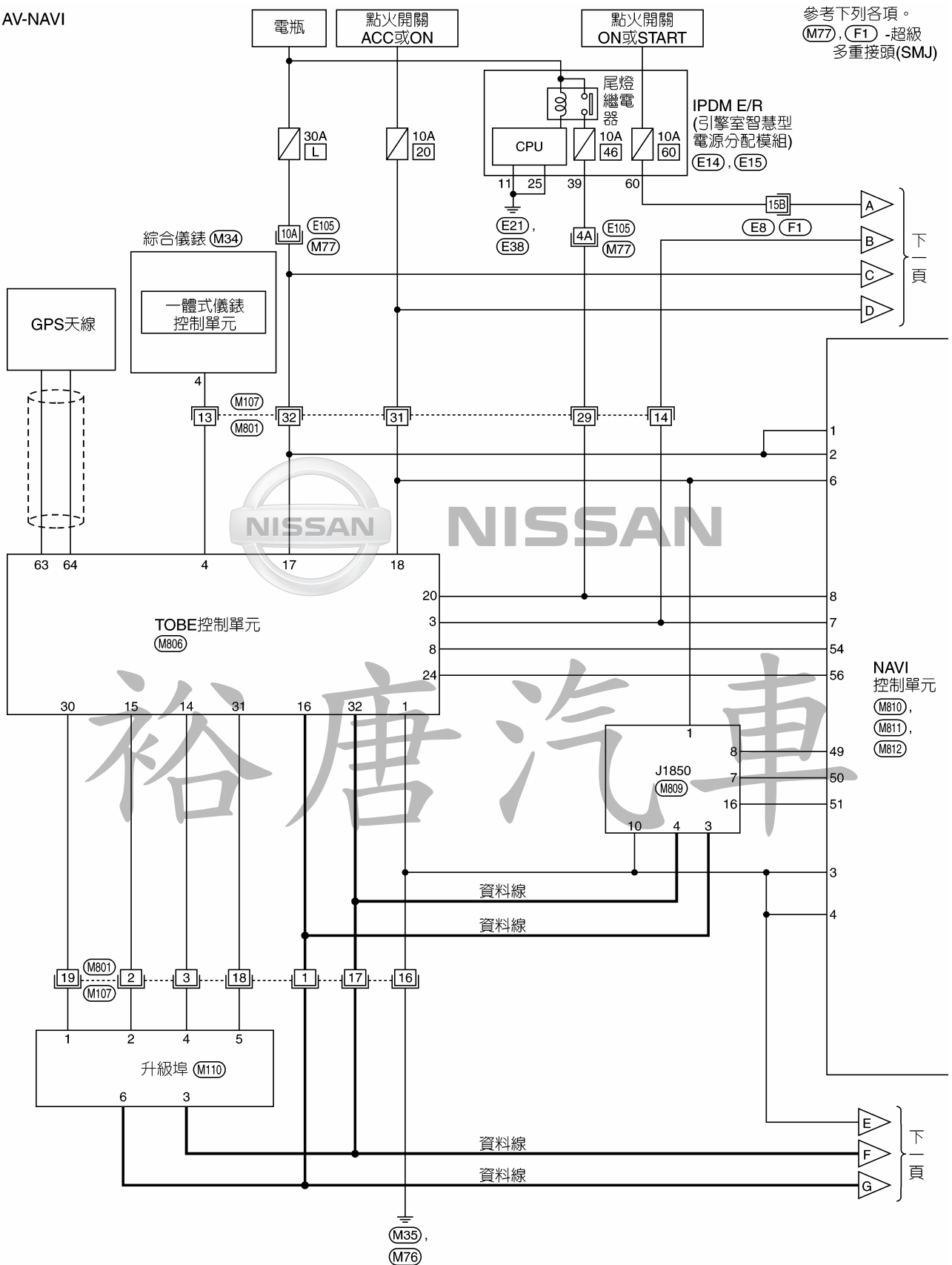
MKIB2486E

裕唐汽車

導航系統(附錄)

AV-NAVI

參考下列各項。
(M77). (F1) -超級
多重接頭(SMJ)

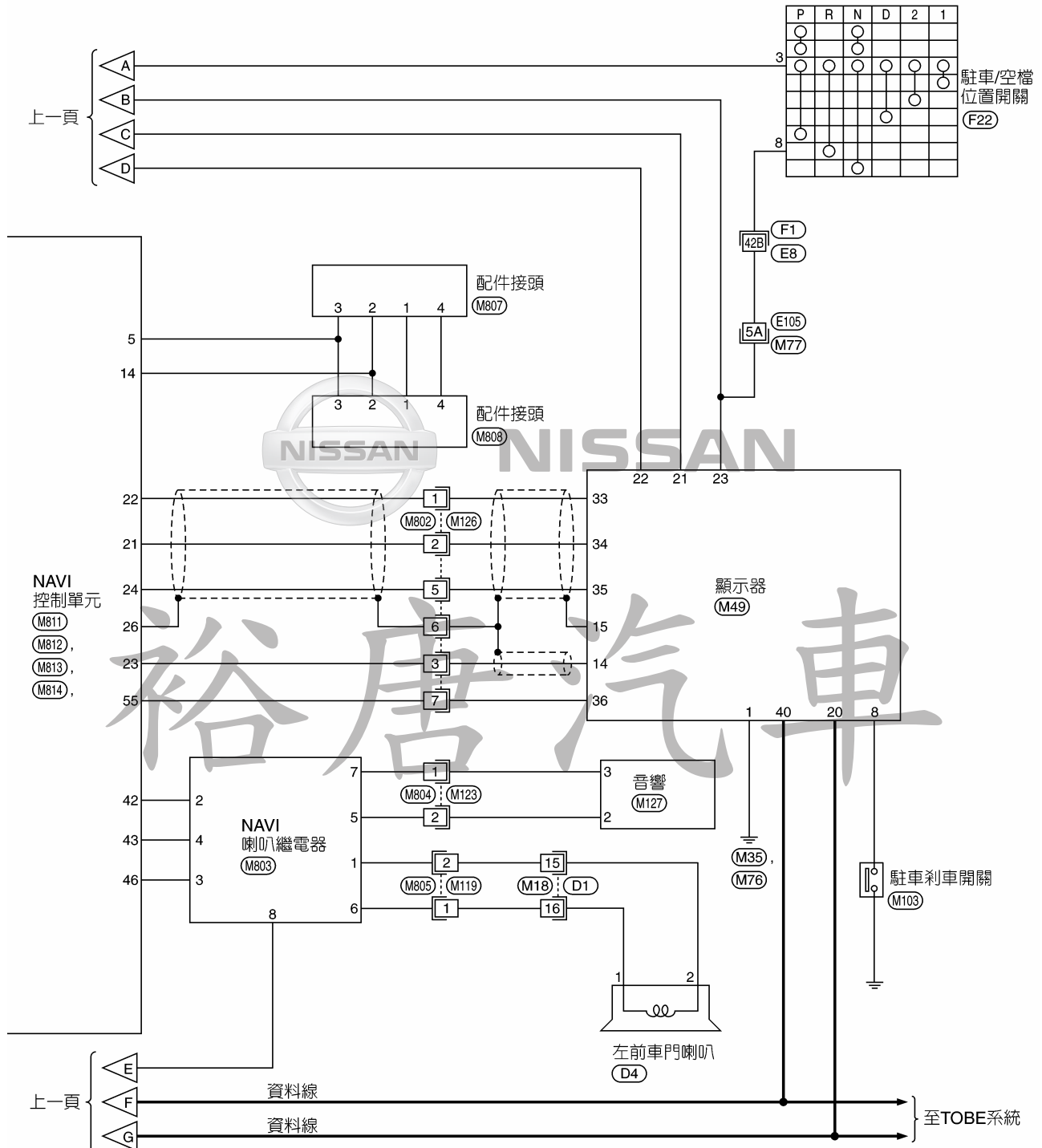


MKWA4656E

導航系統(附錄)

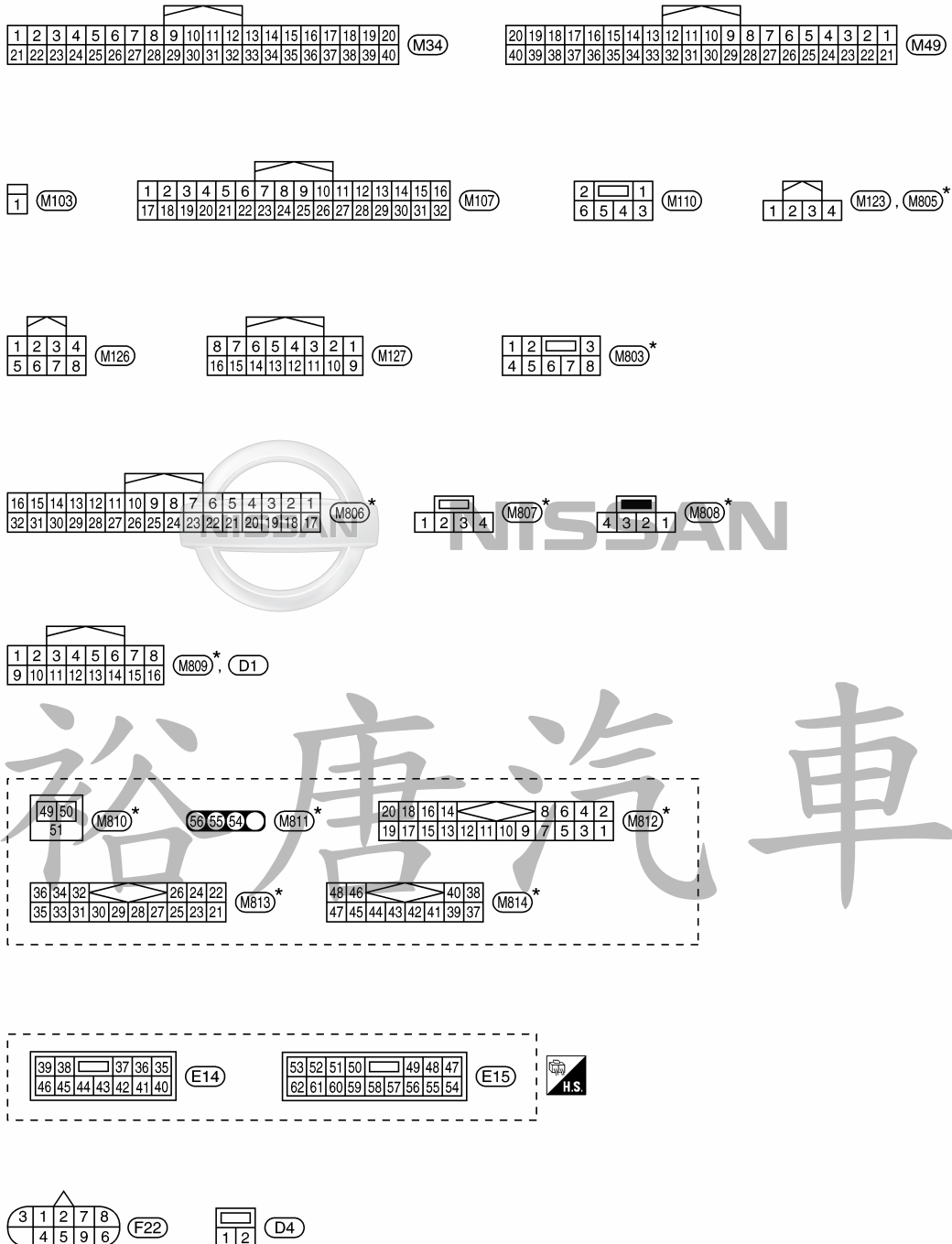
參考下列各項。

(M77), (F1) -超級多重接頭(SMJ)



MKWA4657E

導航系統(附錄)



※: 本接頭未顯示在 PG 章節的“線束配置”中。

MKWA4658E

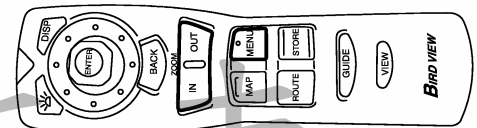
導航系統(附錄)

自動診斷模式 應用項目

模式		描述	參考頁次	
自動診斷		導航、螢幕及 GPS 天線連接的自動診斷。	AV-23	
確認、調整	螢幕診斷		於此模式下可檢查螢幕的色彩及灰色色階。	AV-25
	車輛信號診斷		於此模式下可監控 NAVI 控制單元的數個輸入訊號。	AV-26
	導航	檢查版次顯示	於此模式下可檢查插入 CD-ROM 的版本(零件編號)。	AV-27
		錯誤履歷	於此模式下, 先前儲存於記憶體(在將點火開關轉至 ON 的位置前)中的診斷結果會顯示於螢幕上。錯誤發生的時間及地點也會顯示在螢幕上。	AV-28
		經度、緯度顯示	顯示地圖。使用搖桿來調整位置。經度及緯度也會顯示於螢幕上。	AV-32
		角度調整	於此模式下可調整車輛於螢幕上的迴轉角度。	AV-33
		版本的表示	以此模式確認各部門(單元)及軟體的版本。	AV-34

如何執行自動診斷模式

1. 起動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。



3. 選擇“自動診斷”或“確認、調整”。
 - 有關進一步程序，請參閱以下章節中分就自動診斷模式下之各項應用之敘述。



X-1

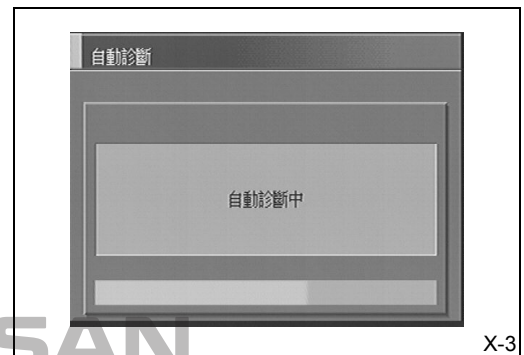
“自動診斷”

1. 啟動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“自動診斷”。



X-1

4. 將會執行自動診斷功能。



X-3

5. 診斷結果將會顯示在螢幕上並以顏色顯示結果。相關細節請參考 AV-24 “自動診斷結果”章節。



X-9

請選擇“NAVI”或“前方顯示幕”或“GPS 天線”，詳細診斷結果將顯示於螢幕上。



X-8

導航系統(附錄)

自動診斷結果

診斷項目	顯示顏色	詳細結果	描述	診斷/服務程序 每次檢查或更換系統前先進行系統檢查(當故障已被排除時, 便不須進一步進行修復的工作。)
“GPS 天線” (GPS 天線連接)	綠	—	GPS 天線正確無誤地連接至 NAVI 控制單元上。	—
	黃	連接至以下裝置是不正常的狀況。請參閱服務手冊有關進一步診斷之章節。	偵測 GPS 天線連接有錯誤發生。	1. 檢查 GPS 天線輸電纜至 NAVI 控制單元之連接。 2. 目視檢查 GPS 天線輸電纜。如遇不良則更換 GPS 天線組裝。 3. 更換 GPS 天線。
導航	綠	—	未發現任何錯誤。	—
	紅	[***是不正常狀況。]	NAVI 控制單元發生故障。	更換 NAVI 控制單元。
	灰	因未插入 CD-ROM, NAVI 的 CD-ROM 驅動程式內的自動診斷因而無法執行。	未置入任何 CD-ROM 或 NAVI 控制單元故障。	1. 確認地圖 CD-ROM 並未置入 NAVI 控制單元中。 2. 更換 NAVI 控制單元。
	黃	CD-ROM 或 CD-ROM 驅動程式發生不正常狀況。請參閱服務手冊中有關進一步診斷之章節。	NAVI 控制單元判斷插入 CD-ROM 發生故障。地圖 CD-ROM 或 CD-ROM 驅動程式發生故障。	1. 確認光碟被正確置入(而非上下相反)。 2. 執行“檢查地圖 CD-ROM 版次”模式的功能, 在 AV-27 來確認已置入正確的 CD-ROM。 3. 檢查光碟表面。表面上是否有刮痕、磨損或凹陷。 4. 更換 CD-ROM。 5. 更換 NAVI 控制單元。
		CD-ROM 發生不正常狀況。請檢查光碟。	插入地圖 CD-ROM 無法讀取。地圖 CD-ROM 或 CD-ROM 驅動程式發生故障。	
		與下列裝置之連接發生不正常的狀況。請參閱服務手冊中有關進一步診斷的章節。	偵測到 GPS 天線連接錯誤。	1. 檢查 GPS 天線輸電纜至 NAVI 控制單元之連接。 2. 目視檢查 GPS 天線輸電纜。視需要更換 GPS 天線組裝。 3. 更換 GPS 天線。

確認、調整模式

“螢幕診斷”模式

描述

使用“螢幕診斷”模式來檢查螢幕的色彩亮明暗度。如色彩明暗度呈現不正常的狀態，須更換 NAVI 控制單元。

如何執行

1. 起動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“確認、調整”。

4. 選擇“畫面診斷”。

5. 選擇“顏色顯示”鍵或“濃淡顯示”鍵。
6. 之後顏色長條或濃淡度長條會出現在螢幕上。



X-2



X-10



X-18



X-19



X-20

“車輛信號診斷”模式

描述

於“車輛信號診斷”模式下，螢幕上可檢查下列 NAVI 控制單元中之輸入信號。

項目	指示	車輛狀況
車速*	ON	車速超過 0 km/h (0 MPH)。
	OFF	車速為 0 km/h (0 MPH)。
腳剎車	ON	腳踩腳剎車。
	OFF	放開腳剎車。
駐車剎車	ON	剎緊駐車剎車。
	OFF	放開駐車剎車。
燈	ON	車燈開關位於第 1 或第 2 位置上。
	OFF	車燈開關位於“OFF”的位置上。
IGN	ON	點火開關位於“ON”的位置上。
	OFF	點火開關位於“ACC”的位置上。
INH*	ON	A/T 車：排擋桿停在 P 或 N 時。 M/T 車：鑰匙開關在 IGN 時。
	OFF	排擋桿停在 P 或 N 以外位置時。
倒車*	ON	排擋於“倒車”的位置上。
	OFF	排擋於其他非“倒車”之位置上。

*：當點火開關在“ACC”的位置上，指示會改變為“—”。

如何執行

1. 啟動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“確認、調整”。



X-2

4. 選擇“車輛信號診斷”。



X-11

5. 已執行“車輛信號診斷”模式。



X-16

“檢查地圖 CD-ROM 版次確認”模式

如何執行

1. 啟動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“確認、調整”。



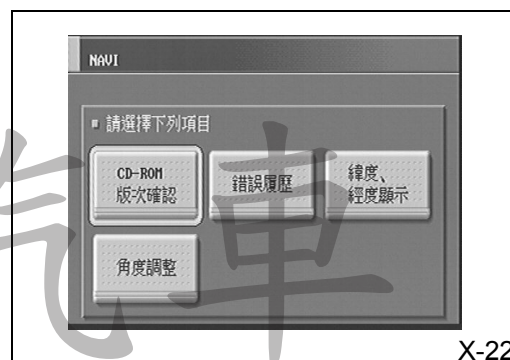
X-2

4. 選擇“NAVI”。



X-12

5. 選擇“CD-ROM 版次確認”。



X-22

6. 目前裝置於 NAVI 控制單元內之 CD-ROM 的版本(零件編碼)會出現在螢幕上。



X-26

“錯誤履歷”模式

描述

於此模式下，系統之錯誤履歷將以下列資料顯示於螢幕上。

- 錯誤偵測之次數
- 錯誤最後一次被偵測之時間
- 錯誤最後一次被偵測之地點

備註：

- 錯誤可累計至多 50 次。超過 51 次時皆將表示 50 次。
- GPS 機板故障(於 NAVI 控制單元內)會導致螢幕上出現錯誤的時間資料。
- 當錯誤發生時，螢幕上會出現錯誤的位置圖標。顯示資料之正確性(位置圖標)因而受影響。

如何執行

1. 起動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“確認、調整”。

4. 選擇“NAVI”。

5. 選擇“錯誤履歷”。



NISSAN

裕唐汽車



X-2



X-12



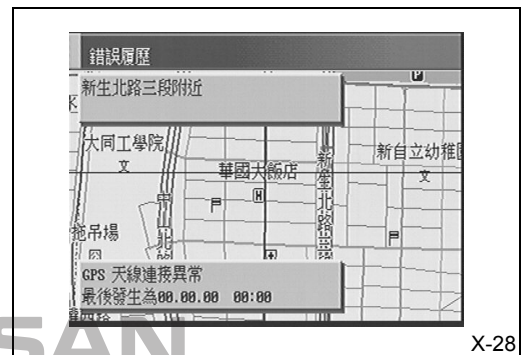
X-23

導航系統(附錄)

6. 如故障項目與計次同時出現，請依“錯誤履歷”表 AV-30 中之指示修復/更換系統。



7. 必要時，碰觸錯誤項目以顯示錯誤發生之時間及地點。



8. 修復系統後，清除診斷記憶體。

備註：

當須更換 NAVI 控制單元時，請勿清除診斷記憶體以便未來故障檢查時使用。

- 1) 啟動引擎。
- 2) 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
- 3) 選擇“確認、調整”。
- 4) 選擇“NAVI”。
- 5) 選擇“錯誤履歷”。
- 6) 選擇“刪除”。
- 7) 選擇“要”。



導航系統(附錄)

“錯誤履歷”表

偵測項目	描述	診斷/服務程序	參考頁次
中斷迴轉羅盤偵測器連接	NAVI 控制單元及內部迴轉羅盤之通訊故障	執行自動診斷以確認 NAVI 控制單元是否故障。若未偵測到任何故障，可能是因強烈的電磁波干擾引起瞬間或暫時性的故障。	AV -22
速率偵測器之連接問題	NAVI 控制單元及速率偵測器之輸入故障	於“車輛信號診斷”模式下檢查汽車速率信號。如偵測到輸入信號是不正確的，請檢查綜合儀表與 NAVI 控制單元間的連接是否打開或過短。	AV -26
中斷 GPS 連接	NAVI 控制單元與 GPS 機板之通訊故障	執行自動診斷以確認 NAVI 控制單元是否故障。若未偵測到任何故障，可能是因強烈的電磁波干擾引起剎那間或暫時性的故障。	AV -22
GPS 傳輸線纜故障			
GPS 輸入線連接錯誤			
GPS TCXO 上方	GPS 板頻率同步振動器(位於 NAVI 控制單元內)的傳輸電路送出較設定值較高或較低的振動頻率。	位置錯誤產生。可能因發生強烈的電磁波干擾。GPS 天線可能是在非常熱或非常冷的環境下。通常是暫時性的故障。	—
GPS TCXO 下方			
GPS ROM 故障	位於 NAVI 控制單元內部的 GPS 機板 RAM 或 ROM 內部故障。	執行自動診斷以確認 NAVI 控制單元是否故障。若未偵測到任何故障，可能是因強烈的電磁波干擾引起瞬間或暫時性的故障。	AV -22
GPS RAM 故障			
GPS RTC 故障	位於 NAVI 控制單元內部之 GPS 機板計時器 IC 故障。		
GPS 天線未連接	—	執行自動診斷以確認 GPS 天線已連接。若未偵測到任何故障，可能是因強烈的外力撞擊引起瞬間或暫時性的故障。	AV -22
GPS 低電壓	位於 NAVI 控制單元內之 GPS 機板的電源供的電壓太低。	1. 檢查 NAVI 控制單元的電源供應線路。	AV -38
		2. 執行自動診斷以確認 GPS 天線已連接。	AV -22
		3. 如以上診斷結果皆為正常，可能是因強烈外力撞擊引起瞬間或暫時性的故障。	—
CD-ROM 通訊錯誤	CD-ROM 驅動程式故障(位於 NAVI 控制單元內)	執行自動診斷以確認 NAVI 控制單元是否故障。若未偵測到任何故障，可能是因強烈的電磁波干擾引起瞬間或暫時性故障。	AV-22

導航系統(附錄)

偵測項目	描述	診斷/服務程序	參考頁次
載入機械故障	—	檢查光碟是否能無誤地插入及彈出。 如載入功能無法正常運作，請更換 NAVI 控制單元。	—
CD-ROM 讀取錯誤	確認 CD-ROM 光碟已於 CD-ROM 載 入裝置中，不然，不能讀取任何資料。	執行自動診斷以確認插入之光碟是否 發生故障。	AV -22
CD-ROM 錯誤更正故障	CD-ROM 上讀取到錯誤資料。錯誤無 法更正。		
CD-ROM 對焦故障	CD-ROM 資料讀取光束無法對焦。	行駛於不平整路面上可能會造成 CD 跳針，如同音樂 CD 音響般。	—
CD-ROM 故障	—	執行自動診斷以確認插入之光碟是否 發生故障。	AV -22



NISSAN

裕唐汽車

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

AV

L

M

導航系統(附錄)

“經度、緯度顯示”模式

描述

“經度、緯度顯示”是用來確認某些選擇地點之經緯度。

如何執行

1. 起動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“確認、調整”。

4. 選擇“NAVI”。

5. 選擇“經度、緯度顯示”。

6. 使用搖桿並碰觸“設定”來調整指標位置。
7. 螢幕上會顯示經度、緯度。



X-2



X-12



X-24



X-30

“角度調整”模式

描述

如果螢幕上所顯示之旋轉角度較實際旋轉角度來得大或小，迴轉羅盤(角度速度感應器)之測量值須經過檢查。

當螢幕上顯示之迴轉角度較實際來得大時，選擇“+”鍵。

當螢幕上顯示之迴轉角度較實際來得小時，選擇“-”鍵。

如何執行

1. 起動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“選擇、調整”。

4. 選擇“NAVI”。

5. 選擇“角度調整”。

6. 選擇“左迴轉”將角度向左方調整，選擇“右迴轉”將角度向右方調整。
7. 選擇“+”來增加角度改變係數或“-”來減少角度改變係數。
8. 選擇“設定”將變更值存入記憶體中。
9. 顯示幕上之車輛迴轉角度已經完成調整。



NISSAN

裕唐汽車



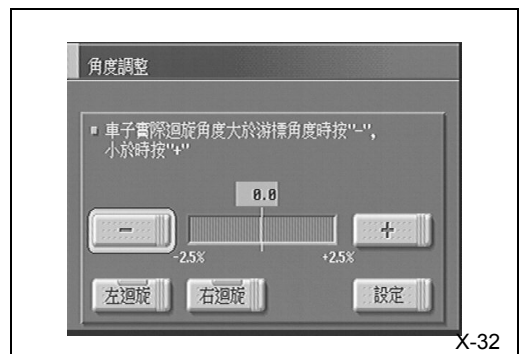
X-2



X-12



X-25



X-32

“版次顯示”模式

如何執行

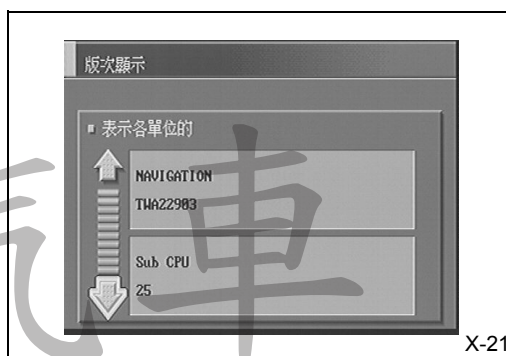
1. 啟動引擎。
2. 依序按下遙控器開關“MENU”一次→“OUT”三次→“IN”二次。
3. 選擇“確認、調整”。



4. 選擇“版次顯示”。



5. 顯示各單位及軟體的版本。



導航系統(附錄)

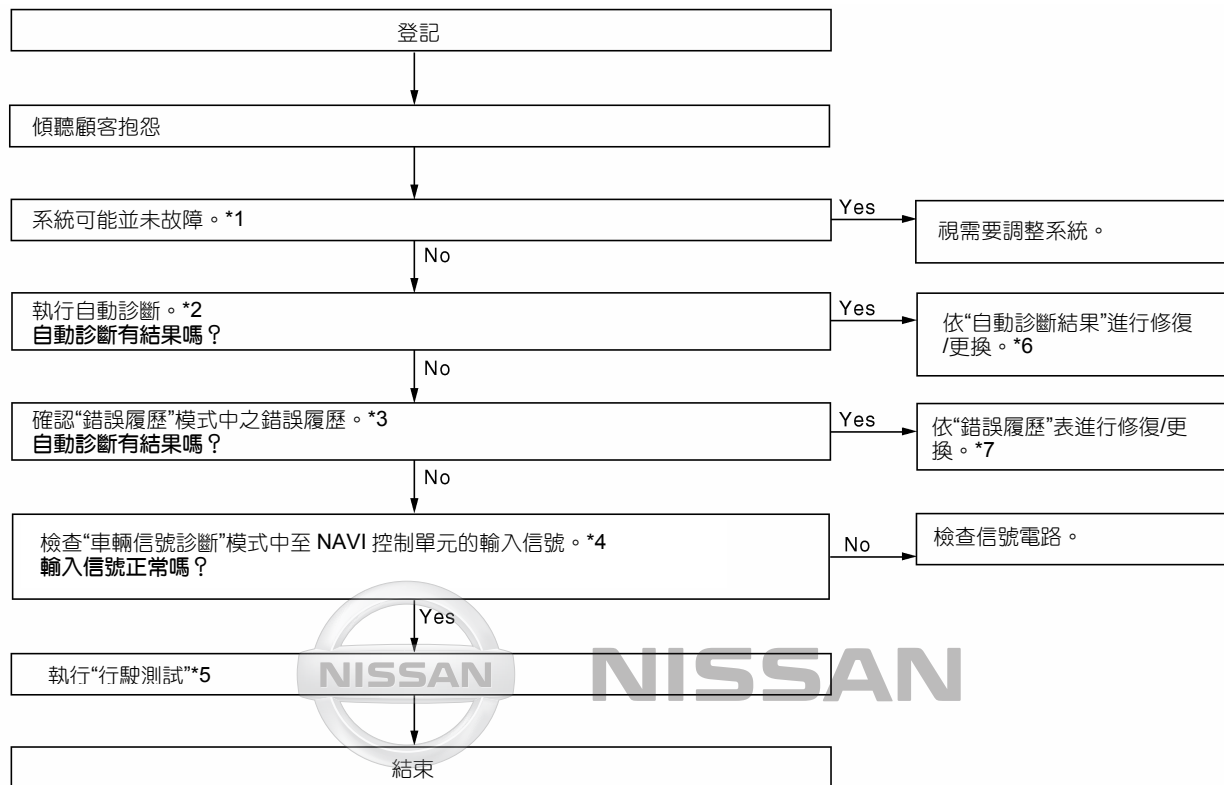
錯誤診斷 症狀表

症狀	診斷/服務程序	參考頁次
系統之任一功能無法作用。	檢查電源供應及 NAVI 控制單元的搭鐵。	AV-38
奇怪的螢幕色彩或不尋常的螢幕亮度。	1. 按下“DISP”開關，檢查“夜間光切換”及“表示色切換”模式。	AV-12
	2. 檢查“螢幕診斷”模式下的螢幕。	AV-25
當燈光開關為 ON 時，螢幕未暗下來。	1. 按下“DISP”開關，檢查“夜間光切換”及“表示色切換”模式。	AV-12
	2. 檢查於“車輛信號診斷”模式下車燈開關訊號正確地輸入 NAVI 控制單元。	AV-26
由前方駕駛座側喇叭中未聽見任何導航語言導引。	1. 檢查“語言導引設定”。	AV-13
	2. 檢查喇叭繼電器。	AV-39
位置標記未追蹤目前行駛路徑。	到“導航檢測的工作流程”。	AV-36
位置標記未指示前後移動。	檢查於“車輛信號診斷”模式下倒車信號正確地輸入 NAVI 控制單元。	AV-26
無法接收 GPS 無線電波(螢幕上的 GPS 圖標並未變成綠色)	1. 儀錶板上是否有任何物件干擾到 GPS 天線? (GPS 天線設在儀錶板下方。)	—
	2. 檢查於“GPS 資訊”模式下 GPS 無線電波接收狀況。	AV-15
	3. 檢查於“自動診斷”模式下 GPS 天線。	AV-23
位置圖標的方向與車輛行進方向並不相符。	1. 執行“自車方向記號修正”模式。	AV-17
	2. 到“導航檢測的工作流程”。	AV-36

裕唐汽車

導航系統(附錄)

導航檢測之工作流程



SEL519X

*1 : AV-40

*2 : AV-26

*3 : AV-28

*4 : AV-22

*5 : AV-37

*6 : AV-30

*7 : AV-28

行駛測試

於駕駛測試時，利用各偵測器分別打開及關閉而造成之症狀差異來進行系統診斷檢查。

測試型態 1

目前位置調整非依據 GPS 資料的測試方式。

- 自 NAVI 控制單元上移除 GPS 天線連接器。駕駛汽車。於駕駛汽車前，執行“自車方向記號修正”模式(AV-17)。

測試型態 2

未使用地圖對應功能的測試程序。

- 駕駛汽車前執行“自車方向記號修正”模式(AV-17)。關閉點火開關且自 NAVI 控制單元中移除地圖 CD-ROM 後，再駕駛汽車。駕駛汽車後再重新裝回地圖 CD-ROM。將儲存下來的車輛的目前位置的行駛道路與地圖上的道路相比較。

範例

<行駛於相同地區中，位置圖標一直指示錯誤的位置。請決定是地圖對應功能或 GPS 功能所造成的結果。>

→執行測試型態 1。

<確認螢幕上道路的準確性。>

→執行測試型態 1 和 2。

- 比較地圖與儲存的行駛道路。儲存行駛道路的特準度誤差為數百公尺。

<進行距離調整與修正>

→執行測試型態 1 和 2

- 將車輛駕駛於已知路段上以進行調整。(高速公路或其他清楚標示距離的道路)。根據實際距離來調整距離。使用下述公式。
調整值=螢幕顯示距離/實際距離。

裕唐汽車

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

AV

L

M

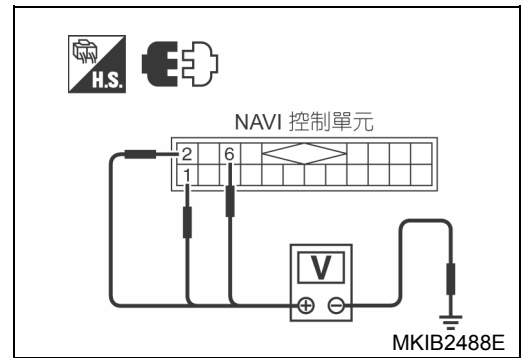
導航系統(附錄)

NAVI 控制單元的電源及搭鐵檢查 電源供應迴路檢查

端子		點火開關		
(+)	(-)	OFF	ACC	ON
1	搭鐵	電瓶電壓	電瓶電壓	電瓶電壓
2	搭鐵	電瓶電壓	電瓶電壓	電瓶電壓
6	搭鐵	無電壓	電瓶電壓	電瓶電壓

如 NG，請檢查下列事項：

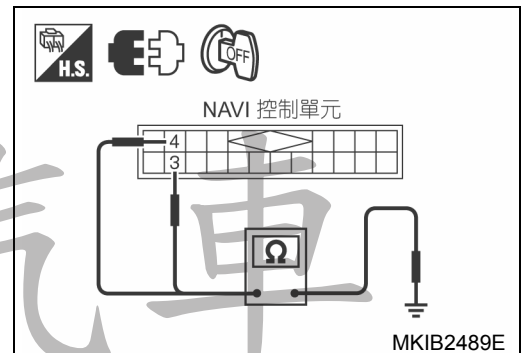
- 10A 保險絲[No.20 位於保險絲盒中]
- 30A 保險絲[No.L 位於保險絲盒中]
- 於保險絲與 NAVI 控制單元之間的線束是否斷路或短路。



NISSAN

搭鐵檢查

端子	導通性
3-搭鐵	是
4-搭鐵	是



導引喇叭繼電器檢查

1. 檢查導引喇叭繼電器 ON 信號

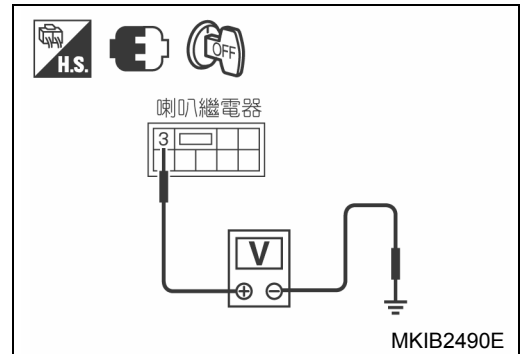
檢查喇叭繼電器線束接頭。
M803 端子 3 與搭鐵之間的電壓。

按下“GUIDE”(導引)開關時，3 秒鐘 V 電壓。

OK 或 NG

OK >> 到 2。

NG >> 檢查 NAVI 控制單元端子 46 與喇叭繼電器端子 3 之間的線束是否斷路或短路。



2. 檢查導引喇叭繼電器的搭鐵電路

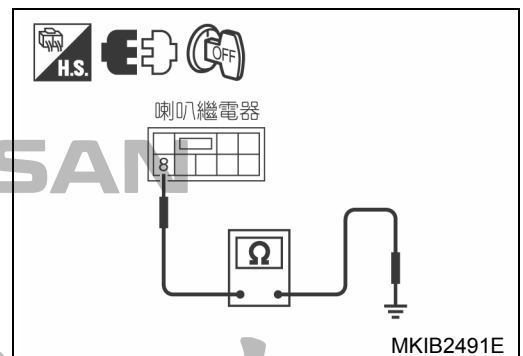
拆開喇叭繼電器。
檢查喇叭繼電器線束接頭 M803 端子 8 與搭鐵之間的導通性。

應導通。

OK 或 NG

OK >> 到 3。

NG >> 修理線束。



3. 檢查導引喇叭繼電器

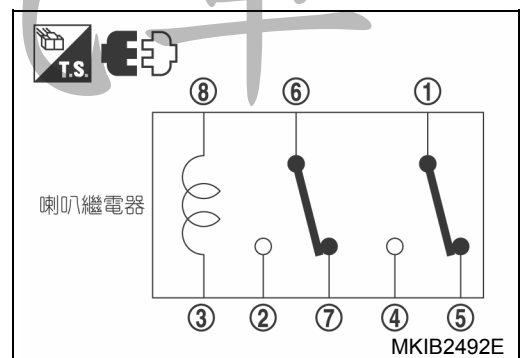
以下列狀況檢查喇叭繼電器端子間的導通性。

狀況	端子					
	⑦	⑥	⑤	②	④	①
5V 直流電接通 ⑧號及 ③號端子						○—○
		○—○				
其他非上述情況			○—○			
	○—○					

OK 或 NG

OK >> 到 4。

NG >> 修理線束。



4. 檢查導引喇叭繼電器之作用

音響作用時，左前喇叭是否響起？

是 或 否

是 >> 檢查 NAVI 控制單元端子 42、43 間及喇叭繼電器端子 2 與 4 之間的線束是否斷路或短路。

否 >> 檢查喇叭、音響與喇叭繼電器之間的線束是否斷路或短路。

導航系統(附錄)

此狀況非正常狀況

基本操作錯誤範例

症狀	可能原因	修復順序
未顯示任何影像。	螢幕亮度控制設定至全黑。	重新調整螢幕亮度。
螢幕上未出現地圖。	地圖光碟未插入或是插入時上下相反。	標籤面朝上，置入光碟。
	地圖模式已被關閉。	按下“MAP”開關。
未聽見任何導引聲響。	語音導引關閉/音量調整設定為最低或最高。	調整語音導引大小。
語音導引音量太高或太低。		
螢幕太暗/影像移動緩慢。	車內溫度過低。	等候車內溫度回升至適當水準。
螢幕上出現小黑點或小白點。	獨特的液晶顯示現象。	沒問題。
於特定操作下，出現“沒有放入 CD”的訊息。	地圖光碟表面被弄髒/光碟表面部份被刮損。	檢查光碟表面。如有髒污，請用軟布清潔。
		如地圖光碟表面損毀，更換光碟。

未顯示區域名稱

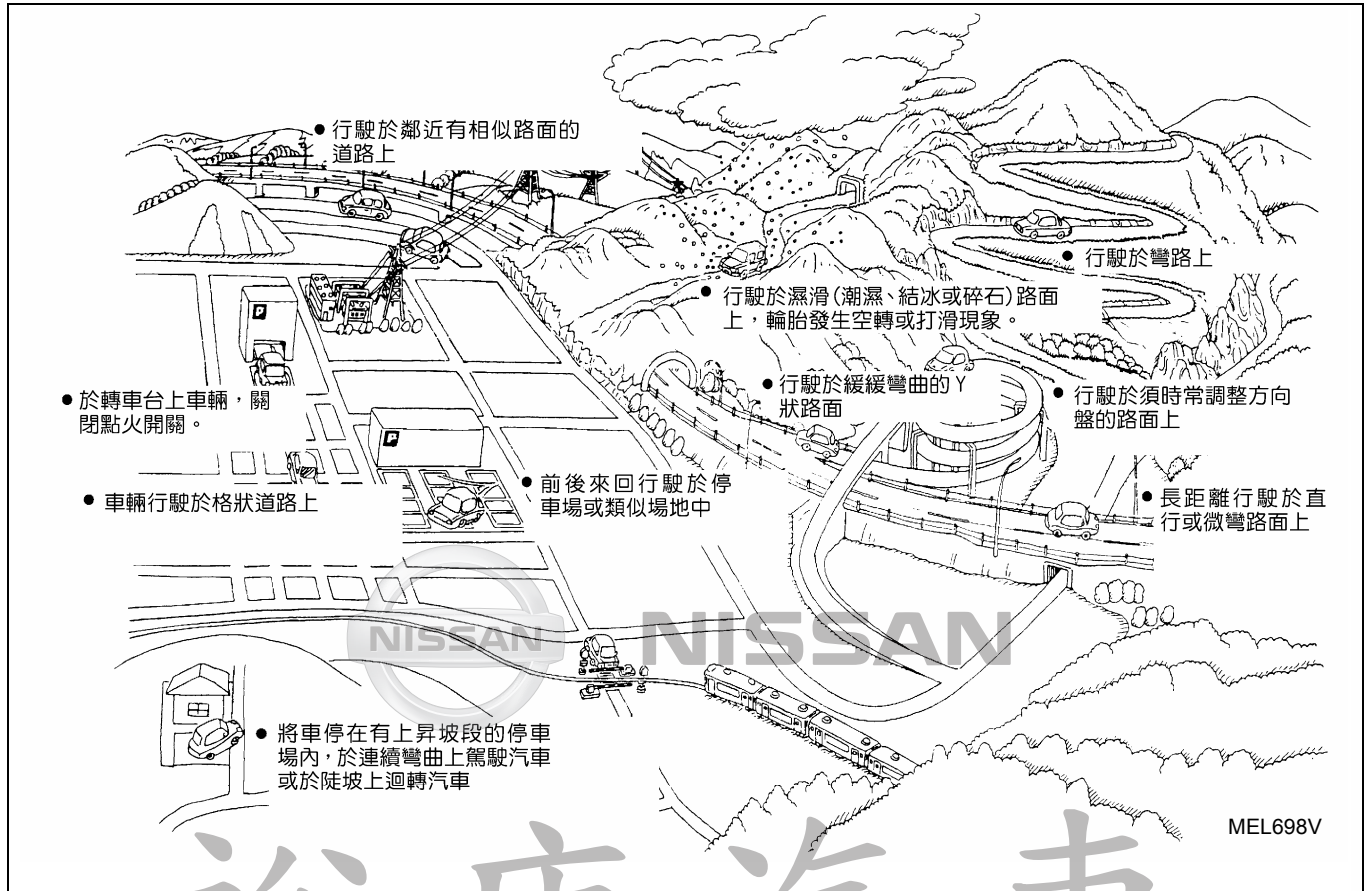
如地圖顯示上未出現區域名稱，可能這些地名不存在。

使用鳥瞰平面地圖顯示功能。顯示結果可能會相異。注意下列鳥瞰之相關事項。

- 車輛行駛方向之地名具有較高之顯示優先權。
- 路面及方向盤角度(平面方向改變)的汽車行駛距離會擴展其顯示，當顯示畫面被另一畫面取代時，此現象會消失。
- 前方鄰近地區或前方稍遠地區的道路及區域名稱可能不同。
- 文數字的顯示受簡單與清晰限制，因細節上的顯示而產生時間及地點的不同。
- 在螢幕上，相同的地名及道路名可能會出現在不同的位置。

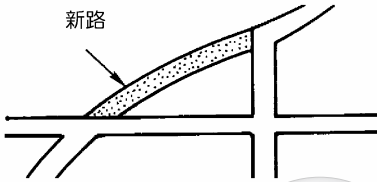
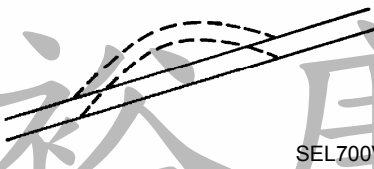
目前車輛所在位置錯誤範例

導航系統讀取車輛距離及方向盤角度資料。因為在車輛移動狀態，目前所在位置的指示勢必會有錯誤發生。當錯誤發生後，繼續短程駕駛車輛。停車後如果位置圖標並未回復至原始位置上，請執行“自車方向記號修正”(AV-17)。

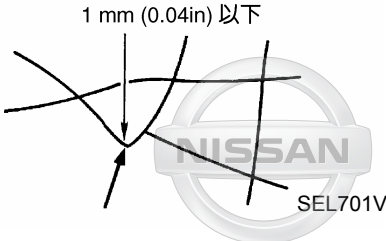
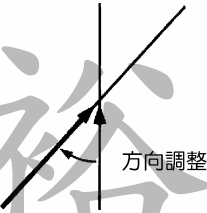


裕唐汽車

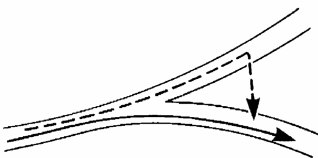
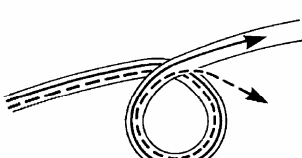
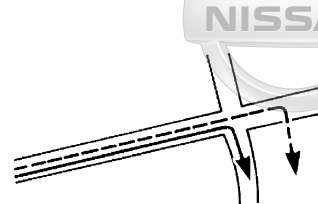
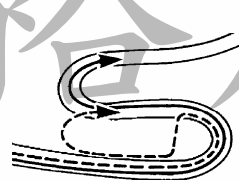
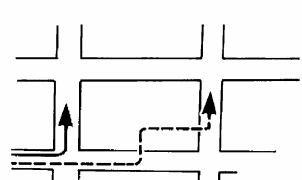
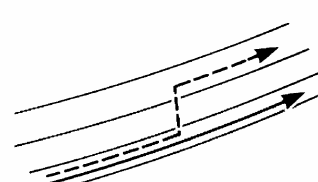
導航系統(附錄)

	可能原因	行駛狀況	服務程序
地區	濕滑路面	於濕滑、結冰或碎石路面上，因常發生輪胎打滑現象，因此距離計算可能錯誤。位置圖標可能顯示車輛於錯誤位置上。	
	傾斜區域	山坡地區路面常有一系列的彎路。當車輛進入這些連續彎路後，方向盤角度測量可能發生錯誤。位置圖標可能顯示車輛於錯誤位置上。	
地圖資料	某一路段未出現於地圖顯示上。 	當車輛駕駛於現有地圖上並未標示之新造路面上時，地圖圖標及調整無法作用，位置圖標或可能指示一錯誤位置，然此錯誤位置距現有實際位置相差不遠。接下來當車輛行駛於地圖標示路面上時，位置圖標仍可能指向錯誤的位置上。	當車輛行駛 10 公里(6 英哩)後，位置圖標仍無法移到正確的位置上，請執行“自車方向記號修正”模式(AV-17)。視需要執行“距離調整”(AV-17)。
	車輛行駛於被更改的路面上(通常用來改善路況或是消除某些障礙)。 	當螢幕上顯示的地圖資料與實際路況不符時，地圖對應功能無法作用。位置圖標可能於距實際位置不遠處指向一錯誤位置，如果車輛持續行駛於指示道路上，錯誤仍會發生。	
車輛	使用輪胎雪鏈(暴風雨)	輪胎鏈會影響距離偵測。位置圖標會指向錯誤位置。	當車輛行駛 10 公里(6 英哩)後，位置圖標仍無法移到正確的位置上，請執行“距離調整”(AV-17)。當移除輪胎鏈後偵測精確度會自動回復。

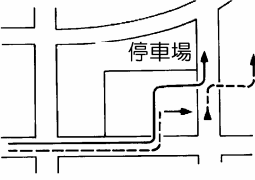
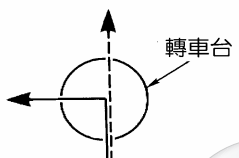
導航系統(附錄)

可能原因		行駛狀況	服務程序
操作	啟動引擎後立即駕駛。	迴轉羅盤(角度速率偵測器)於引擎啟動後需 15 秒的時間才可準確地偵測角度速率。啟動引擎後馬上移動車輛會造成方向偵測錯誤，位置圖標可能指向錯誤位置上。	啟動引擎後等候一會兒再駕駛車輛。
	長距離持續駕駛(中途不停)	當長距離駕駛車輛不中途停車，可能會發生方向偵測錯誤。位置圖標可能指向錯誤位置上。	停下車輛，執行“距離調整”(AV-17)。
	不平整或惡劣路面行駛	輪胎空轉或相似的不當駕駛技巧會降低偵測的精確度，位置圖標可能指向錯誤的位置上。	當車輛行駛 10 公里(6 英哩)後，位置圖標仍未移到正確的位置上，請執行“自車方向記號修正”模式(AV-17)。
位置調整程序	定位調整精確度 	如果目前車輛的位置只被大略地設定，系統可能無法找出目前正行駛的道路。(尤其是有許多路的地區更是如此)	執行“自車方向記號修正”模式(AV-17)，精確度標準為螢幕上的 1mm (0.04 吋)。 備註： 調整時，儘可能使用愈詳細的地圖愈好。
	定位調整方向 	調整位置時請檢查車輛方向。如果車輛方向錯誤，接下來車輛所在位置的精確度也會受影響。	執行“自車方向記號修正”模式。請參閱 AV-17。

導航系統(附錄)

可能原因 —：汽車行駛 —：指示	行駛狀況	服務程序
Y-岔路  SEL703V	於分開的 Y 字型岔路上，方向偵測可能發生錯誤。可能會造成位置圖標指示錯誤的道路方向。	
迴轉路面  SEL704V	於迴轉橋面及類似建築等須持續大幅度轉彎的路面上，迴轉角度可能偵測錯誤。因此，位置圖標可能與地圖上之路徑分離。	
直行路面  SEL705V	長距離行駛於直平路面或微彎曲路面上，錯誤的地圖標示可能會發生。因此，位置圖標可能會因錯誤的距離計算，而於下一個轉彎時偏離目前正在行駛的道路。	當車輛行駛約 10 公里(6 英里)後，位置圖標仍無法移到正確的位置上，請執行“自車位置記號修正”。視需要亦可執行“自車方向記號修正”模式 (AV-17)。
彎曲路面  SEL706V	於彎曲路面上行駛時可能會發生方向偵測精確度錯誤，於地圖對應過程中，位置圖標可能偏離至具有類似形狀的鄰近路面上。接下來的位置圖標皆可能發生錯誤。	
方格道路  SEL707V	因鄰近區域內許多道路皆具有相似形狀、方向偵測、距離偵測及精確偵測皆可能發生錯誤。於地圖對應的過程中，位置圖標可能會偏離至具有類似形狀的鄰近路面上。接下來的位置圖標皆可能發生錯誤。	
平行路面  SEL708V	行駛於平行路面上，可能發生地圖對應錯誤。接下來的位置圖標錯誤也可能發生。	

導航系統(附錄)

	可能原因 —：汽車行駛 —：指示	行駛狀況	服務程序
位置調整程序	停車場或類似地區  SEL709V	當車輛行駛在停車場或類似區域上時，例如於地圖上不標示為道路的区域，在地圖對應的過程中，系統會選擇鄰近的道路。當車輛駛出停車場並行駛於正常路面後，此錯誤仍可能持續發生。於停車場內的車輛操作可能會有頻繁的轉彎及上下操作。方向偵測錯誤可能會因此發生而導致接下來的路徑及定位錯誤。	當車輛行駛約 10 公里(6 英哩)後，位置圖標仍無法移到正確的位置上，請執行“自車位置記號修正”，視需要亦可執行“自車方向記號修正”模式 (AV-17)。
	轉車台  SEL710V	當點火開關在 OFF 的位置上(當車輛於轉車台上的一般情況)，導航系轉車台統收不到迴轉羅盤(角度速率偵測器)傳來的任何資訊。當轉車台旋轉時，不會偵測到任何方向上的改變。在接下來的車輛操作中，可能會發生方向及路徑錯誤。	

位置圖標顯示完全不同的位置

在下述狀況下，GPS 訊號接收狀況可能會造成位置記號的錯誤。執行“自車方向記號修正”模式(AV-17)。

備註：

- 當 GPS 衛星訊號接收不良時，位置圖標的位置可能錯誤。如未立即修正，會加深位置圖標的錯誤而指向一完全不同的地區。在 GPS 衛星訊號接收狀況良好的區域內，系統可回復至正常作業。
- 當車輛於點火開關閉閉的情況下經輪船海運或經由拖吊一段距離，無法偵測汽車的移動。不會計算目前的位置且目前位置的資料也不會出現在螢幕上，使用 GPS 以精確地找出車輛目前的所在位置。當 GPS 衛星訊號接收狀況轉佳時，系統可回復至正常作業。

位置圖標跳格

在下述狀況下，位置圖標可能因系統的自動位置修正而產生跳格的現象。

於地圖對應過程中：

- 於地圖對應過程中，位置圖標可能由某一點跳至另一點。在此情形上，可能會指向錯誤的道路或是指向沒有任何道路的區域中。

GPS 位置修正

- 使用 GPS 資料來偵測車輛目前位置。執行位置調整功能。位置圖標仍在錯誤的位置上，並可能由螢幕上的一個區域中跳至另一個區域上。在此情形下，可能會指向錯誤的道路或是指向沒有任何道路的區域中。

位置圖標指示車輛位於海中或大河中央

導航系統無法判定土地或海洋表面。因此，有些位置錯誤會顯示出車輛位於水面上。

當車輛重複行駛於相同路面上時，位置圖標卻不同。

行駛於相同道路上並使用 GPS 天線及迴轉羅盤(角度速率偵測器)時，行駛道路及方向盤移動會造成位置圖標在不同的位置上。

利用地圖對應來慢慢地修正位置

- 地圖對應功能須先確認當地資料。車子須行駛一些距離後，才可使地圖對應功能作用。
- 在有許多平行道路的地區，地圖對應功能可能無法發揮正確的表示。直至系統判定道路特徵前，會顯示錯誤位置。

導航系統(附錄)

GPS 訊號接收狀況良好。但是，位置標記並未回復至其適當位置上。

- 系統偵測汽車位置的誤差約有 100 公尺(328 英呎)，基於精確度上的限制，即使 GPS 訊號接收狀況良好，位置標記亦可能不正確。
- 導航系統使用 GPS 資料來決定車輛位置。於地圖對應過程中，資料被用來與其他地點偵測資料相比較。系統會決定那一種資料較精確而加以使用。
- 當車輛靜止不動時，不能使用 GPS 資料來進行系統修正。

地圖螢幕上的地區指示圖與鳥瞰圖螢幕不同。

為避免螢幕上過度擁擠，文數字資訊因而被刪減

[沒有問題]

未顯示車輛的正確定位

當點火開關被轉至 OFF 的位置上後，車輛位置改變(車輛於船上、火車上或其他方式搬運)。

[於 GPS 接收狀態下，短時間讓車輛運作]

當車燈開關被轉至 ON 的位置上時，螢幕並未切換至夜間模式

車燈已打開。在“夜間光切換”模式下，夜間模式已被切換至日間模式。

[再次打開車燈，將螢幕設定為夜間模式。請參閱 AV-12]

當車輛位置改變後，地圖也不會向上或向下捲頁。

螢幕上未出現目前的區域

[按下“MAP”開關]

未出現車輛位置圖標。

螢幕上未出現目前的區域

[按下“MAP”開關]

地圖表面精確度(GPS 衛星圖標)顯示仍為灰色。

車輛停放在大樓內或大建築的陰影下，這截斷了 GPS 訊號。[將車輛移至較具開放空間的位置上]

因於儀表板上放置其他物件因而收不到 GPS 訊號。

[自儀表板上移走物件]

[等待直至 GPS 衛星的位置改善]

GPS 衛星的位置不佳。

車輛位置精確度不佳。

地圖表面精確度顯示(GPS 衛星圖標)仍為灰色。

[請參閱“地圖表面精確度顯示(GPS 衛星圖標)仍為灰色”項目(症狀)]

車輛速度及行駛距離是由汽車速度電波所計算出的。此電波依輪胎大小而有所不同。如車輛使用輪胎鏈，準確度會受影響(電波速度會太快或太慢)

若您將系統自您的車輛中取出裝到其他車輛上，情形也是一樣。

[持續以超過 30km/h (19 MPH)的速度駕駛車輛超過 30 分鐘，自動調整應會發生作用，如未作用(仍太快或太慢)，則須調整距離刻度，或是短距離駕駛車輛，執行“距離調整”(AV-17)。當您取下輪胎鏈後，偵測的準確度將可自行回復。]

不良的地圖資料或是瑕疵(於同一地區一直發生同樣的錯誤)。

路徑搜尋/行程導引

- 自動重設路徑計算的是到原始路徑的回程路段，因此，可能無法找到合適的新路徑。如您已離開原始路徑，並欲選擇一合適的新路徑，請選擇“行程搜尋”。
- 自動重設路徑功能有時需要相當的作業時間。
- 顯示的高速公路交流道的路徑號碼及方向指示資訊，可能會與實際路標上的資訊不同。
- 顯示的高速公路出口的街道名資訊可能會與實際路標上的資訊不同。

導航系統(附錄)

- 因道路架構等。導引可能已事先完成一段時間了。如發生此情形，請遵循圖標來到達目的地。
- 目的地左右二邊的資訊可能因資料錯誤而與實際路況有所出入。

無法設定目的地、路徑及/或功能選項。

症狀	可能原因	修復順序
於重新插尋模式下無法找到路徑。	已經過此路徑或是被認定已被經過。	如您欲第二次經過某路徑，重新執行“路徑訂定”。
迴轉表未顯示於螢幕上。	路徑搜尋不作用。	設定目的地區域並執行路徑搜尋。
	汽車圖標不出現於建議路徑上。	依建議路徑駕駛。
	行程導引被取消。	啟動行程導引至 ON。(壓下“GUIDE”開關)
自動搜尋無法作用。	車輛未行駛於搜尋路徑上(以藍、綠、橘、棕或紅色標示的道路)。	依搜尋路徑駕駛或執行手動路徑搜尋。注意此時所有路徑皆會被重新搜尋。
無法選擇繞道路徑。	車輛未行駛於建議路徑上。	使用“行程搜索”模式來重新搜尋或是回到建議路徑上。
繞道路徑搜尋結果與前次相同。	所有可能狀況皆已列入考慮，然結果仍相同。	此狀況並非正常。
無法設定路徑。	前次已設定超過 5 種以上的路徑(且尚未清除)。	同時間不能指定超過 5 種以上的路徑。請將其分割成較小區段後再執行搜尋。
無法於路徑設定過程中選擇起始點。	於路徑設定過程中，起始點通常便是您目前所在的位置。	此狀況並非正常。
無法選擇某些功能選項。	汽車正行駛中。	將車輛停放在安全區域內並執行作業。

語言導引資訊

症狀	可能原因	修復順序
語音導引無法作用。	語音導引只於某些岔路(以 P 標記) 才可作用。在某些情形下，當車輛轉彎時，導引也不會發生作用。	此狀況並非正常。
	車輛未行駛於建議路面上。	回到建議路面上或執行路徑搜尋。
	語音導引是關閉的。	將語音導引啟動至 ON 的位置上。
	行程導引被取消。	開啟行程導引至 ON。
導引內容與實際路況不符。	語音導引內容可能會因交叉路面型態而有所不同。	請依交通規則及法令來行駛車輛。

路徑搜尋資訊

症狀	可能原因	修復順序
朝欲往之方向前進。但是朝欲往方向之路徑搜尋無法作用。	無法於欲往的方向找到合適的路徑。	此並非正常。

導航系統(附錄)

症狀	可能原因	修復順序
未顯示路徑。	於目的地鄰近區域未搜尋到路徑。	於目的地鄰近區域將定位調整到一般路徑(棕色) 在交通方向分開顯示的地區，請密切注意交通行駛的方向。將目的地區域及路徑設定在路的上方。
	已相當接近開始指向目的地。	將目的地區域自螢幕上的起始點移開。
已經過之路徑自螢幕上消失。	建議路徑分割成獨立的控制區段。當第 1 段路徑已經過時，自起始點到第一段路徑的資料便被清除。	這是正常狀況。
搜尋建議繞道路徑。	起始點或目的地鄰近地區可能有特殊情況(單行道等)繞道路徑可能會顯示於螢幕上。	稍微更動起始點及目的地設定。
地標顯示未符合實際路況。	錯誤或遺失地圖資料可能會造成顯示錯誤。	更換地圖光碟。
建議路徑稍微偏離起始點、路徑及目的地。	顯示於地圖上的精密定位的起始點、路徑及目的地區域可能沒有路徑搜尋資料。起始點、路徑及目的地地點的路徑導引可以分開進行。	將目的地區域設定為一般路徑(由棕色線標示)。然而，即使選定路徑為主要道路，合適的路徑搜尋資料仍可能不存在。

汽車圖標位置

- 如車輛停放在多層停車場或地下停車場，當剛行駛出停車場時，汽車圖標的位置可能是不正確的。
- GPS 的準確度為± 100 公尺(300 英尺)內。即使在接收良好的情況下，也可能不會有更進一步的定位修正。

重新搜尋

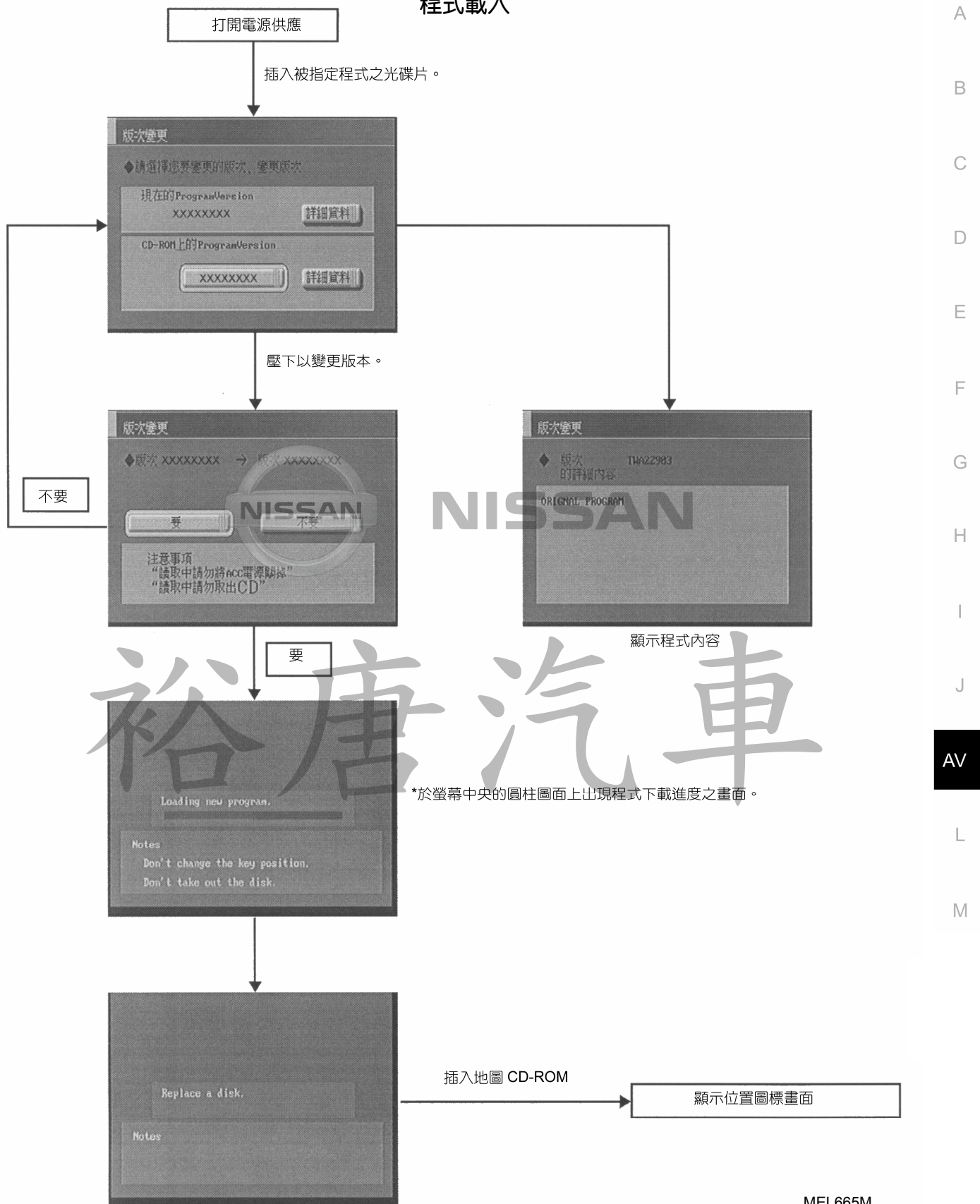
- 地圖中可能不會有某些新大樓及建築的資料。

GPS 天線

- 請勿於儀表板上之 GPS 天線的上方放置金屬物件。這會對信號接收造成干擾。
- 請勿於儀表板上之 GPS 天線的附近放置手機或是汽車無線電接收器。這會對信號接收造成干擾。

導航系統(附錄)

程式載入



TOBE 系統

配線圖 - TOBE -

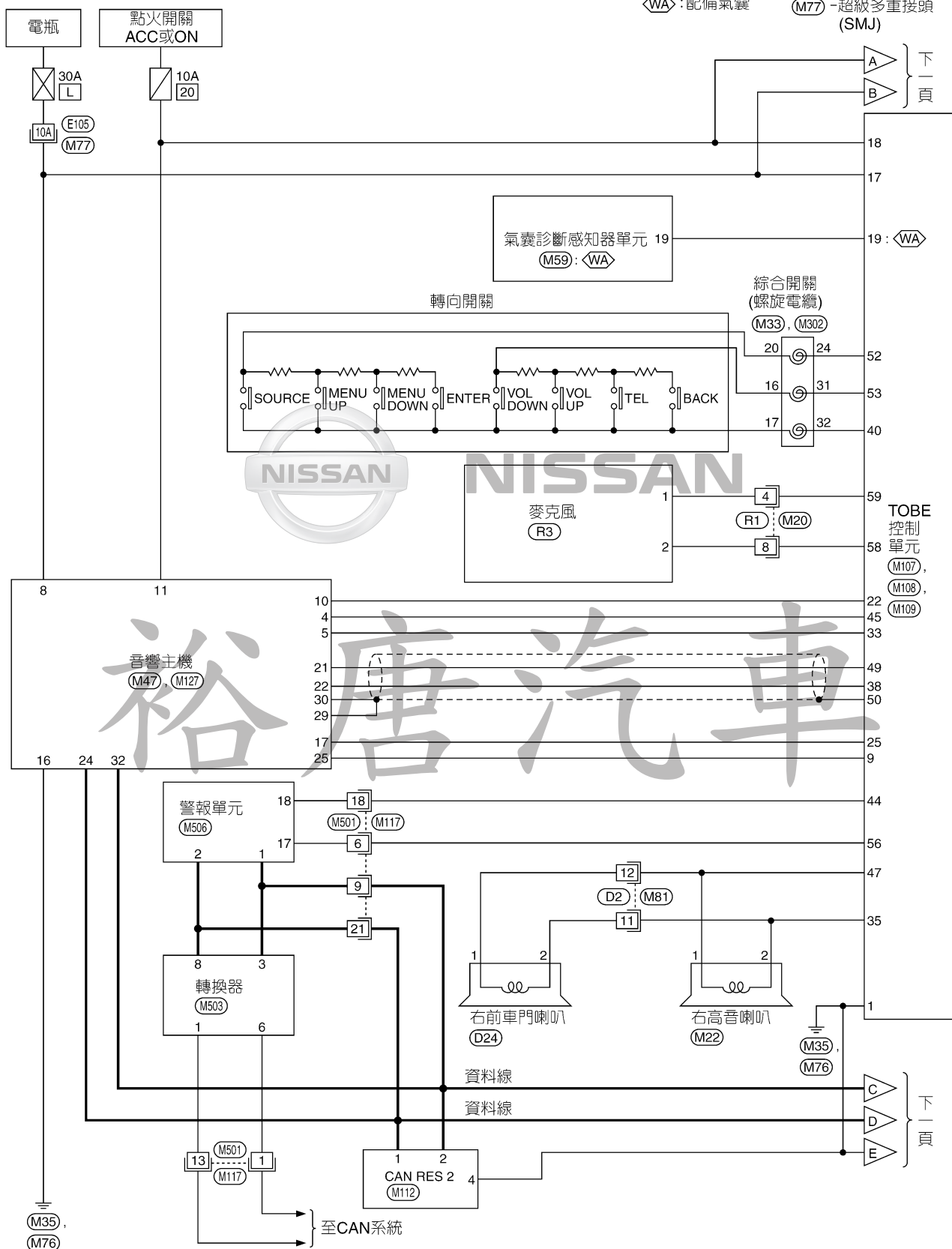
CV 系統

AV-TOBE(COMPLETE VERSION)

◊WA◊ : 配備氣囊

參考下列各項。

◊M77◊ - 超級多重接頭 (SMJ)

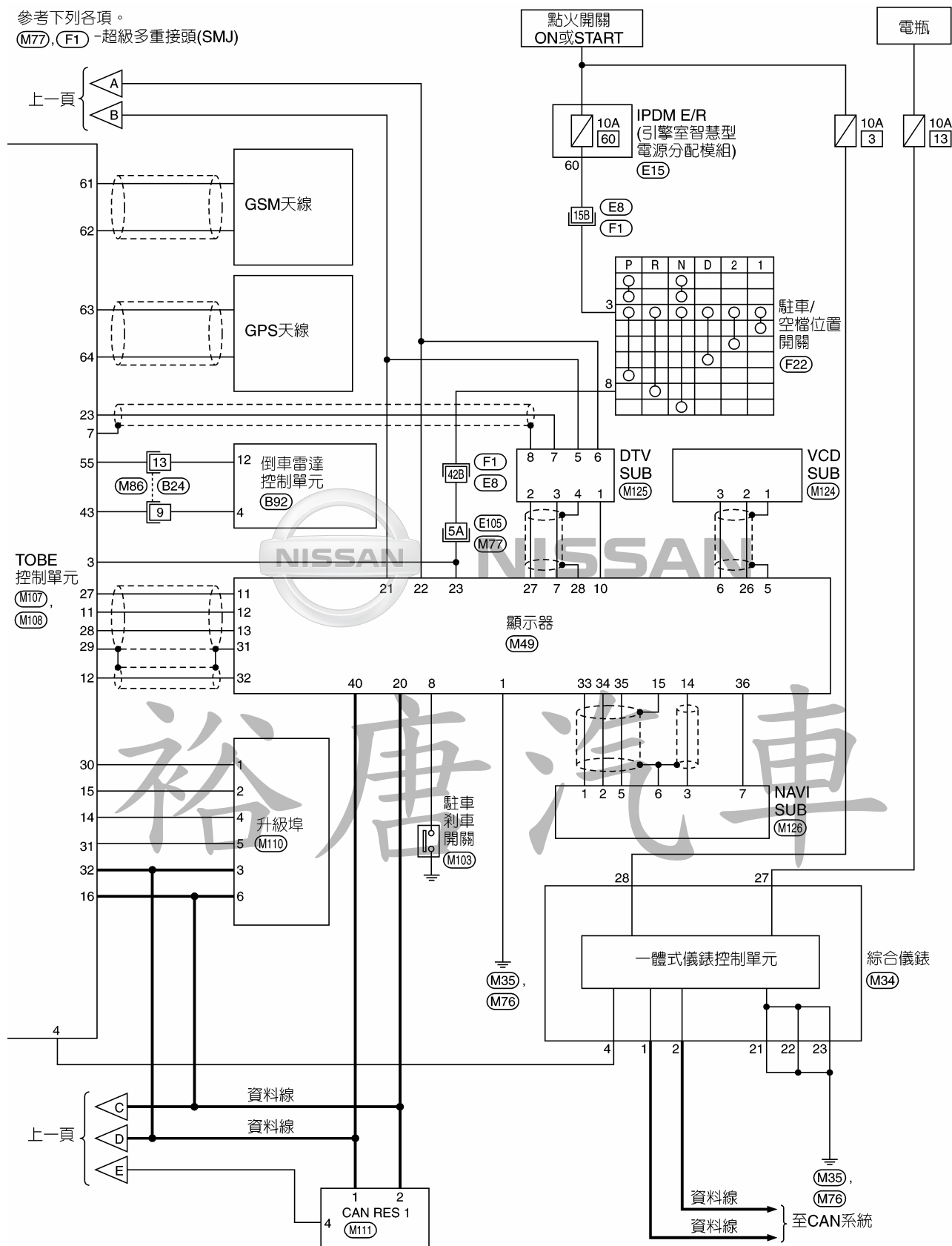


MKWA4623E

TOBE 系統

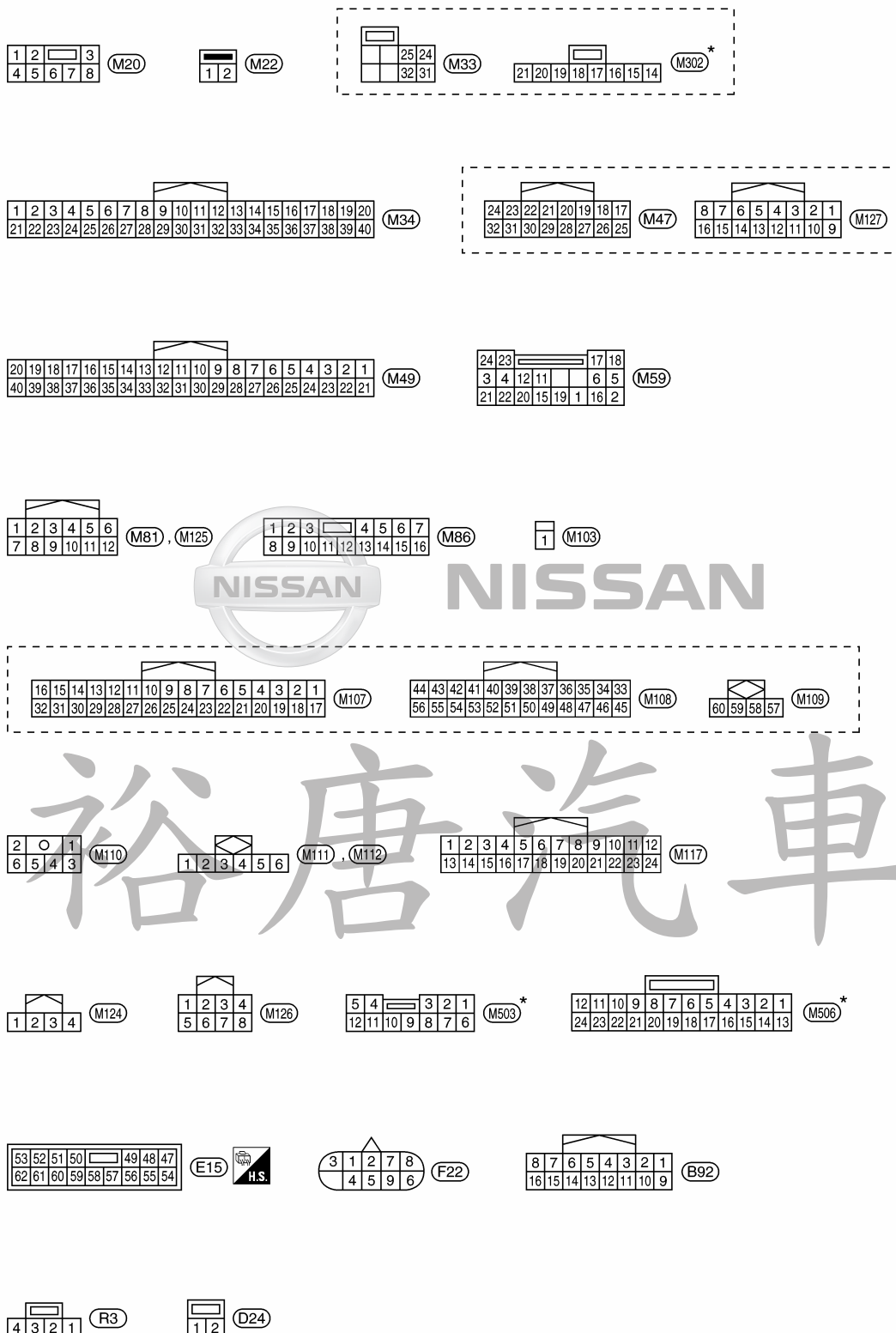
參考下列各項。

(M77), (F1) -超級多重接頭(SMJ)



MKWA4624E

TOBE 系統



* : 本接頭未顯示在PG 章節的“線束配置”中。

MKWA4625E

TOBE 系統

配線圖－TOBE－

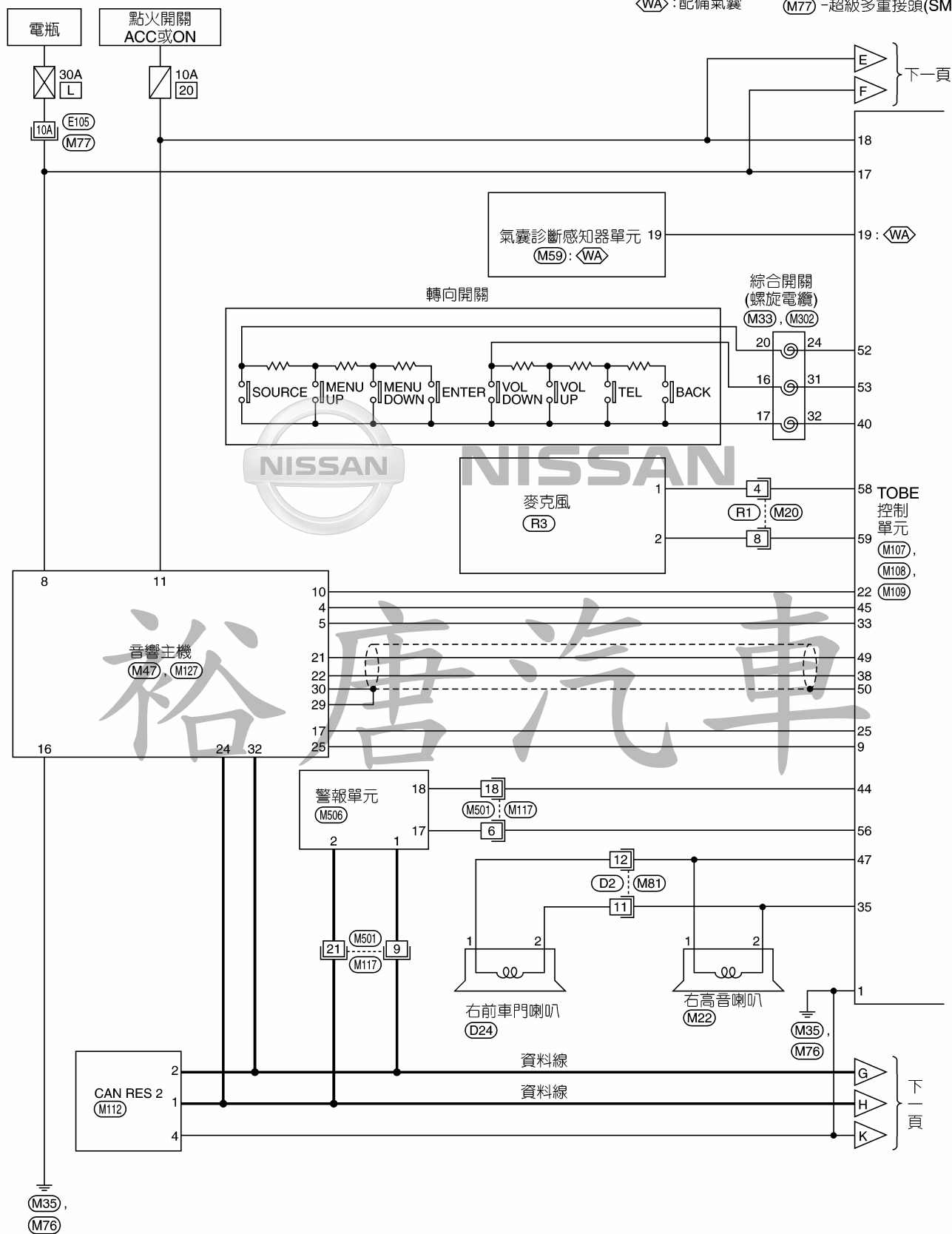
SV 系統

AV-TOBE (SIMPLE VERSION)

: 配備氣囊

參考下列各項。

⑦ M77 - 超級多重接頭(SMJ)

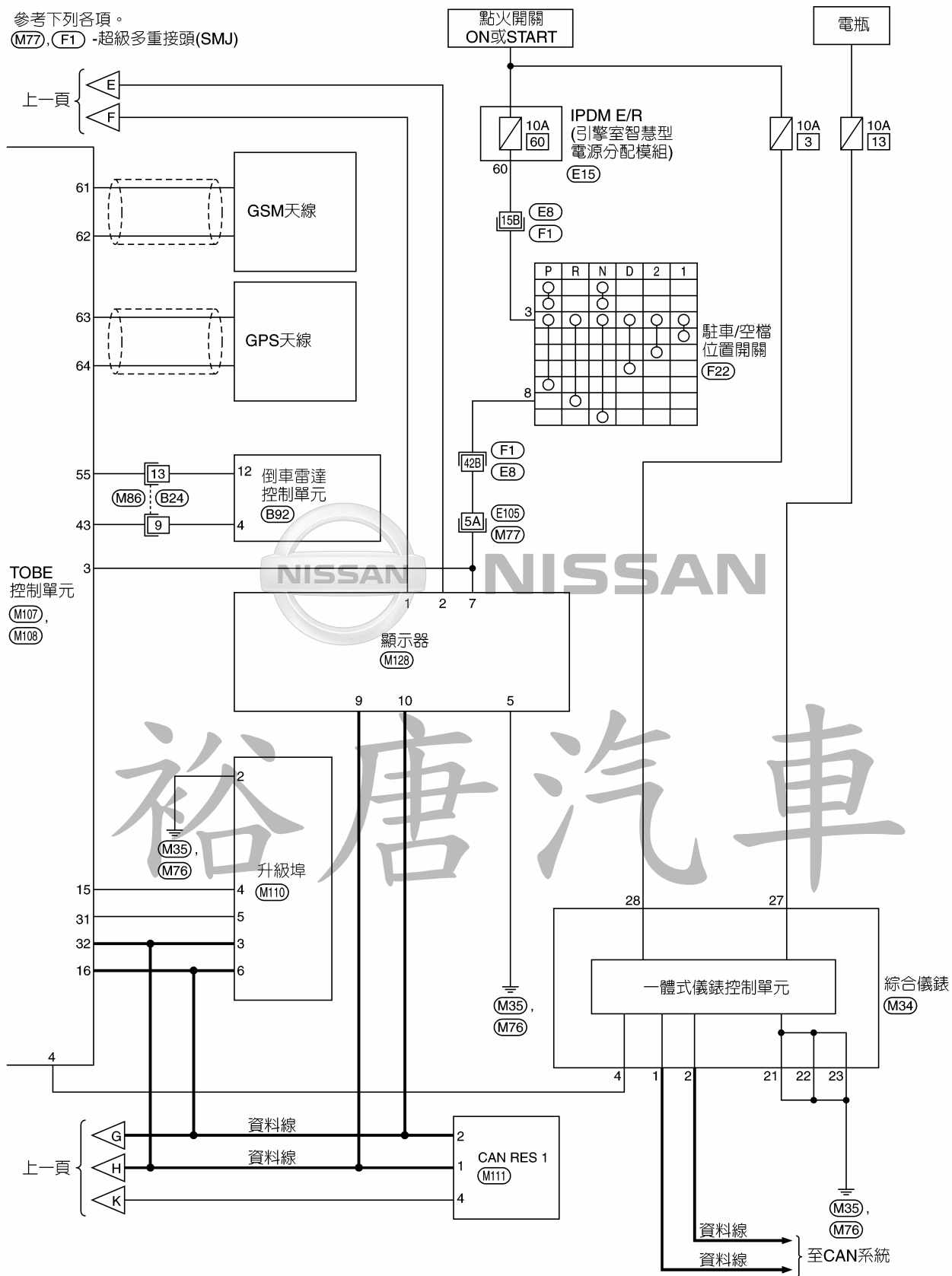


MKWA4626E

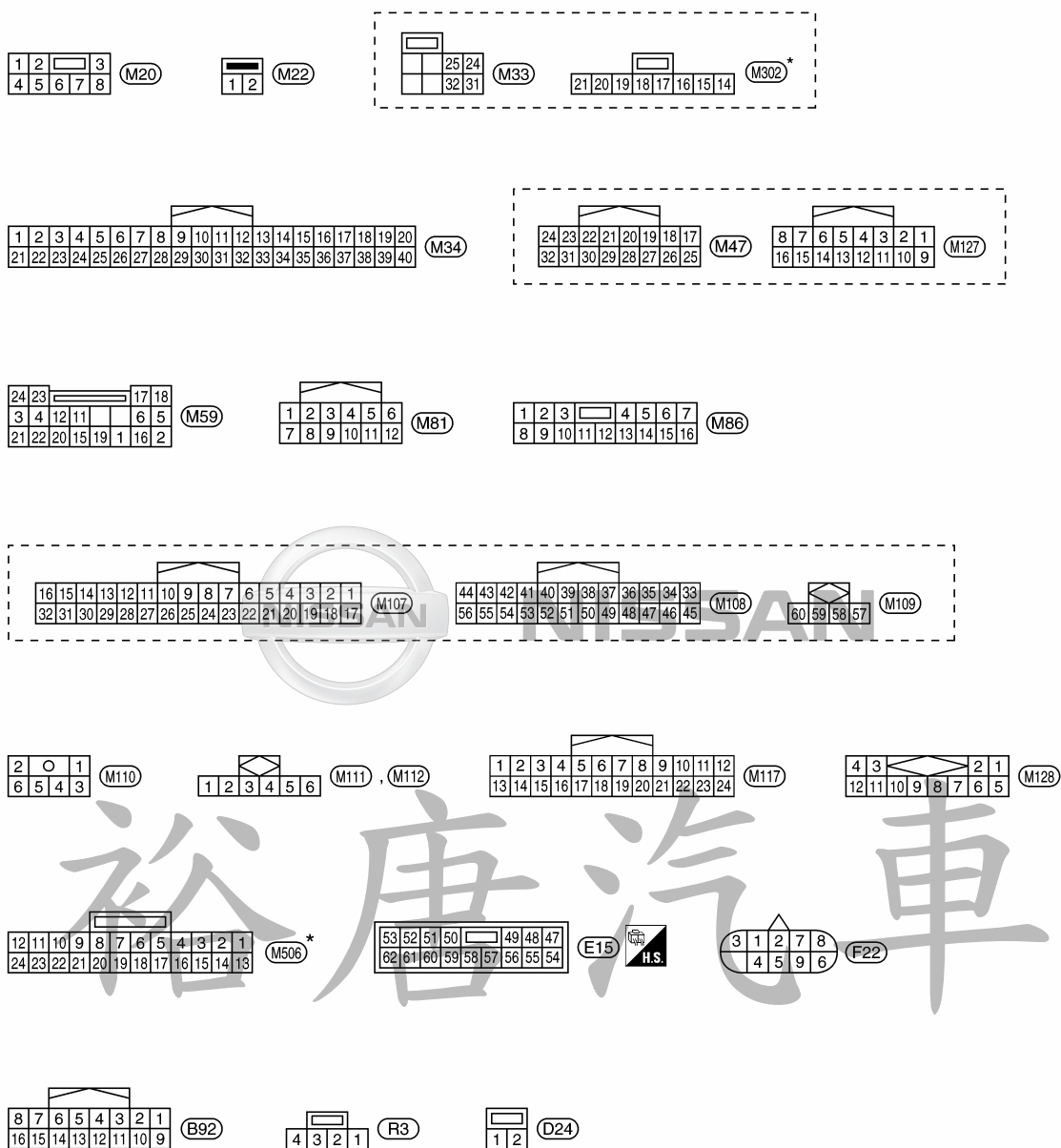
TOBE 系統

參考下列各項。

(M77), (F1) -超級多重接頭(SMJ)



MKWA4627E



*: 本接頭未顯示在 PG 章節的“線束配置”中。