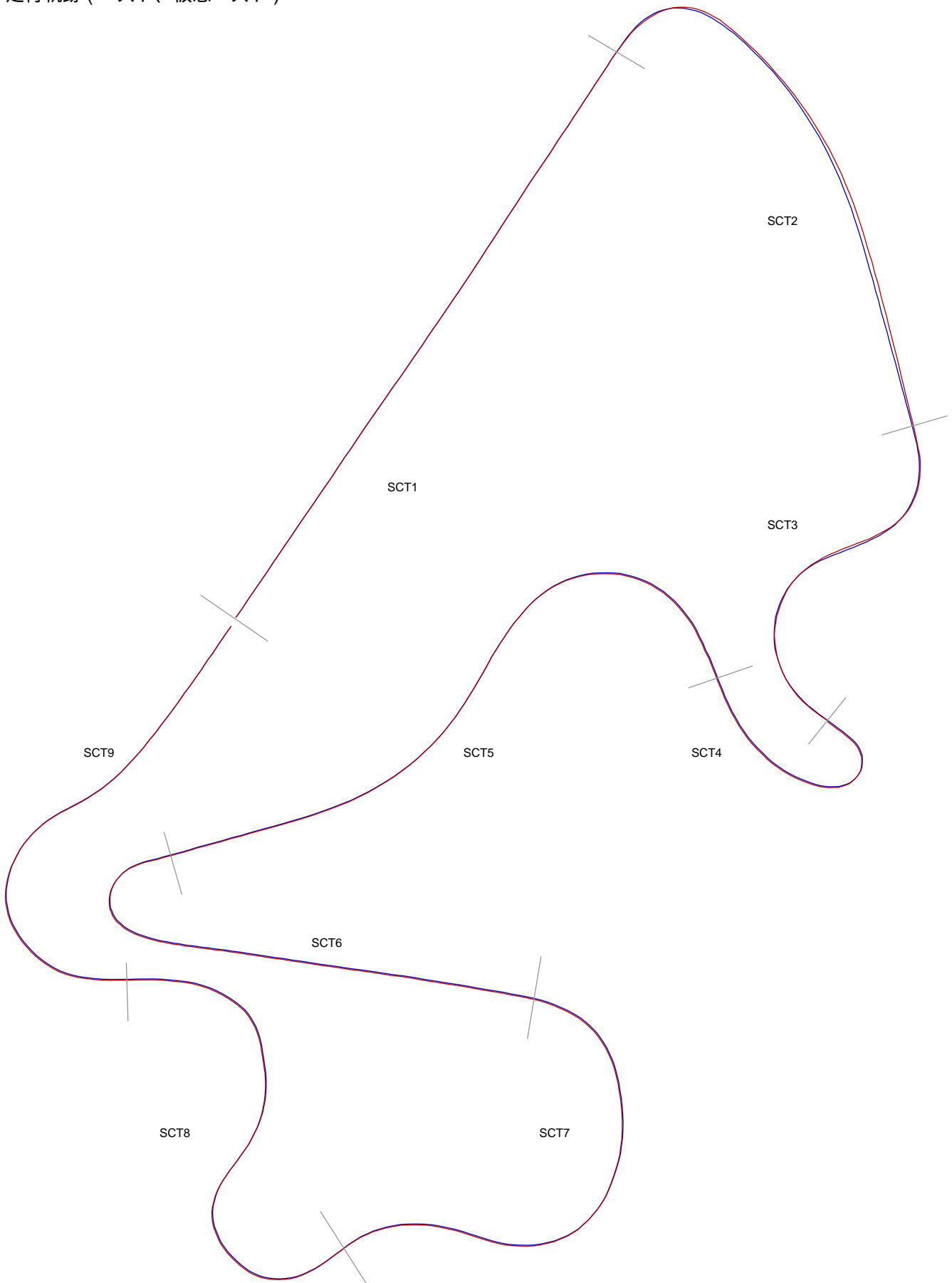
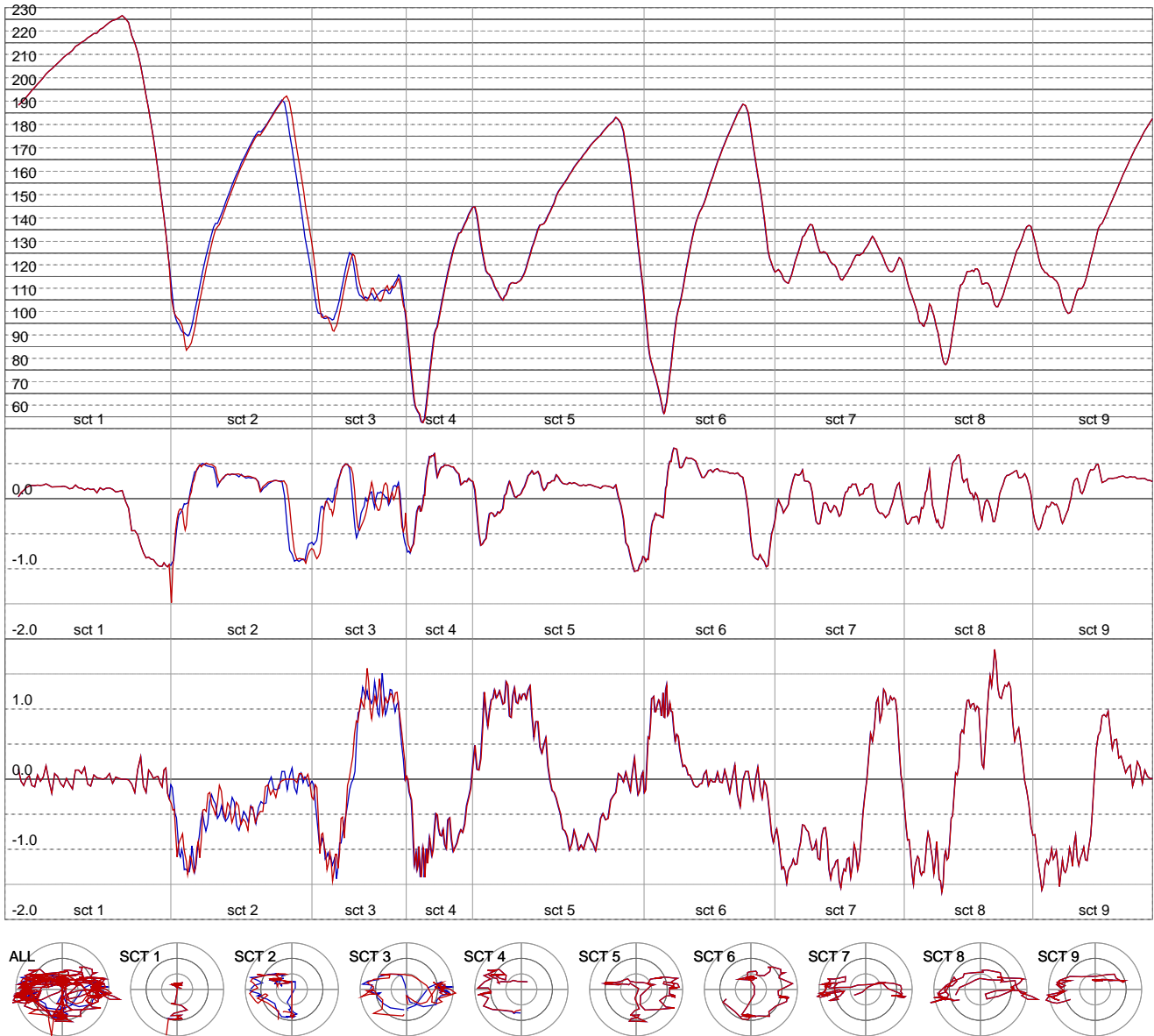


様 ベスト 2'04.599 (仮想ベスト 2'04.505)

走行軌跡 (ベスト、仮想ベスト)



車速 - 距離グラフ (ベスト、仮想ベスト)



ラップタイム一覧

通過時刻	タイム	SCT1	SCT2	SCT3	SCT4	SCT5	SCT6	SCT7	SCT8	SCT9
20:34:31	<u>2'04.599</u>	<u>11.919</u>	14.350	12.111	<u>9.960</u>	<u>16.876</u>	<u>15.022</u>	<u>14.577</u>	<u>16.098</u>	<u>13.686</u>
20:36:36	2'05.414	12.110	<u>14.270</u>	<u>12.097</u>	10.005	17.003	15.388	14.627	16.192	13.721

ログデータは <http://get.dp3.jp/> からダウンロード出来ます。

PLACE: ID: PASS: (0 ~ 9 の数字、a ~ f の小文字)

LAP+Analyzer (ラプラスアナライザ) について

- ・ 走行軌跡、車速グラフともに青いライン (モノクロ印刷の場合、黒) が1周を通してのベストタイム時の情報です。赤いライン (モノクロ印刷の場合、グレー) は区間ベストの情報をつないだ物 (仮想ベスト) です。
- ・ 車速グラフは縦軸が km/h、横軸が距離 (%) になります。ベストタイムの情報を基準に区間ラインを描画している為、仮想ベストに対してずれが発生する場合があります。
- ・ ラップタイム一覧の通過時刻はゴールを通過したと判定した時刻です。

免責事項

- ・ GPS は 50% の確率で半径 2.6m の範囲に収まるという誤差を含む測位方法です。位置補正処理を行っていますが結果には一定の誤差を含みます。
- ・ 位置補正処理の影響で、同一情報であっても仮想ベストの走行軌跡と " 通常の軌跡とが合致しない場合があります。
- ・ 金属による遮蔽物、分厚い雨雲、激しい雨、電磁ノイズ等の影響により誤差が大きくなる事があります。雨の心配が無い場合は必ず天井の上に設置してください。

- ・GPS に極めて強い衝撃が加わった場合、1 秒ほど情報を記録出来なくなる場合があります。
- ・走行途中において GPS に大きな位置ずれが発生した場合、該当する前後のラップタイムの誤差が大きくなる事があります。また、その間に区間ベストを記録した場合、仮想ベストの走行軌跡ずれが大きくなる事があります。
- ・通信障害、ハードウェア障害等によりログデータがダウンロード出来ない場合が考えられます。安定運用に努めておりますが、ログデータの提供を保証するサービスではありません。