

# ARUQ マニュアル

---

 株式会社ビーシステム



# 目次

ARUQ マニュアル .....	1
第 1 章 新規ファイルの作成 .....	1
1.1 新規ファイルの作成 .....	1
第 2 章 基本画面 .....	5
2.1 基本画面 .....	5
第 3 章 機能アイコン .....	7
3.1 GPS モード .....	7
3.1.1 GPS 点 .....	7
3.1.2 GPS ライン .....	8
3.2 フリーモード .....	10
3.2.1 点作成 .....	10
3.2.2 ライン作成 .....	11
3.2.3 点移動 .....	12
3.3 コンパスモード .....	13
3.3.1 コンパス作成 .....	13
第 4 章 メニュー .....	17
4.1 ファイル .....	17
4.1.1 新規 .....	17
4.1.2 開く .....	17
4.1.3 上書き保存 .....	17
4.1.4 名前をつけて保存 .....	17
4.1.5 バージョン情報 .....	17
4.2 データ作成・情報 .....	18
4.2.1 GPS 連続観測 .....	18
4.2.2 自動ポリゴン化 .....	18
4.2.3 方向距離計算 .....	19
4.2.4 単点情報 .....	19
4.2.5 ライン情報 .....	19
4.2.6 ポリゴン情報 .....	19
4.3 データ編集 .....	20
4.3.1 コンパス再編集 .....	20
4.3.2 単点の辺挿入 .....	20
4.3.3 単点削除 .....	20
4.3.4 一辺削除 .....	20
4.4 ナビ関係 .....	21
4.5 ファイル入出力 .....	22
4.5.1 シェープエクスポート .....	22
4.5.2 CSV エクスポート .....	22
4.5.3 SIMA エクスポート .....	22
4.5.4 編集用ベクタインポート .....	22
4.5.5 背景用ベクタインポート .....	22
4.5.6 CSV インポート (単点) .....	22
4.5.7 バックアップファイルを開く .....	22

4.6	その他	23
4.6.1	終了	23
4.6.2	システム情報	23
4.6.3	メモリ残容量チェック	23
第 5 章	ラスト切替	24
5.1	ラスタ一覧	24
5.1.1	ラスタ一覧	24
5.1.2	ラスタ表示	24
5.1.3	ラスタ設定	25
第 6 章	GPS メニュー	26
6.1	GPS POP メニュー	26
6.1.1	衛生配置図	26
6.1.2	取得設定	27
6.1.3	ナビ設定	27
6.1.4	計算・BT 設定	28
6.1.5	GPS 切断	29
第 7 章	設定	30
7.1	一般	30
7.1.1	表示設定	30
7.1.2	点・図形設定	32
7.1.3	地番・点名設定	32
7.1.4	ラスタ設定	32
7.1.5	背景・手書き設定	33
7.2	GPS	34
7.2.1	計算設定	34
7.2.2	取得設定	34
7.2.3	ナビ設定	34
7.3	コンパス	35
7.3.1	コンパス設定	35
7.4	保存・システムの設定	36
7.4.1	一般	36
7.4.2	SMZ 関連	36
7.4.3	システム設定	36
7.5	その他	37
7.5.1	その他	37

# 第1章 新規ファイルの作成

## 1.1 新規ファイルの作成

新規ファイル作成時にファイル保存についての初期設定を設定します。

新規ファイルの作成

ファイル名 (端末ID+日付+同一日連番+現場名)

新規 名称の指定

今すぐ開始 ファイル(SMR)を開く

今すぐ開始 (背景図ラスタを指定) ファイル(SMR)を開く (背景図ラスタの再セット)

戻る

## ファイル名

---

ファイル名を決定します。

[名称の指定]をタップします。

The screenshot shows a dialog box titled "ファイル名の作成" (File Name Creation). It has a light blue header. Below the header, there is a text input field labeled "現場名" (Site Name) with a dropdown arrow on the right. Below that, there is a label "自動ファイル名 (端末ID+日付+同一日連番+現場名)" (Automatic File Name (Terminal ID + Date + Same Day Serial Number + Site Name)) and a light purple rectangular area. Below this, there is a checkbox labeled "端末IDを付加" (Add terminal ID). At the bottom, there are two buttons: "OK" and "キャンセル" (Cancel).

- [現場名]： 現場名を手入力することが可能です。
- [▽]： 一度使った現場を再度選択する場合に使用します。  
新しい現場を入力し、「名前を付けて開始」を行うと、「現場リストに追加してよろしいですか？」と表示されますので、次回も使用する場合は「はい」を選択してください。
- [自動ファイル名]： 現場名を入力するか、選択すると、日付・連番を付加したファイル名を表示します。[今すぐ開始]または[今すぐ開始 (背景図ラスタを指定)]をタップした場合に適用されます。

## 今すぐ開始

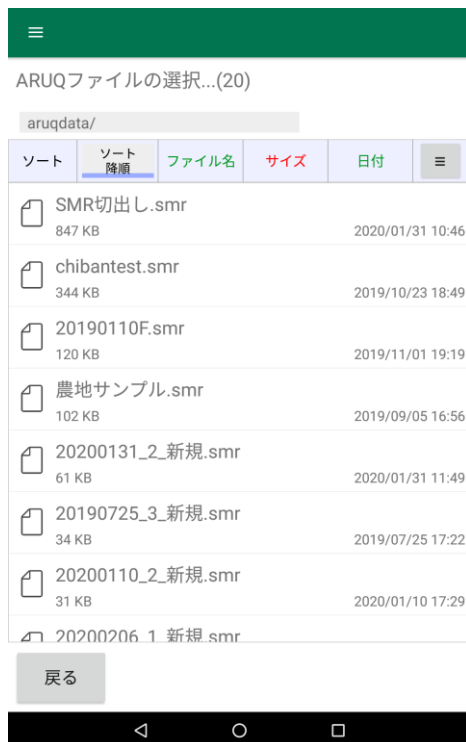
---

現場名を選択せず測定を開始します。(この場合現場名は「新規」になります。)

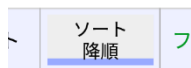
## ファイル（SMR）を開く

SMR ファイルを読み込みます。

[¥内部ストレージ¥aruqdata] に保存されている SMR ファイルを開きます。



[ソート降順/昇順] : タップするごとに降順と昇順を切り替えます。先に選択することで下記、



ソートを行うことができます。

[ソート] : [ファイル名]・[サイズ]・[日付]から並べ順をソートできます。



## 今すぐ開始（背景図ラスタを指定）

背景図ラスタを指定し測定を開始します。（この場合現場名は「新規」になります。）

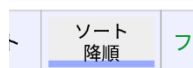
## ファイル（SMR）を開く（背景図ラスタを再セット）

Assist ユーザー用です。

Assist が出力する SMR のラスタ関連付け情報をクリアし、再度ラスタ（最大 4 グループまで）を関連付けさせます。[¥内部ストレージ¥aruqdata] フォルダにラスタをあらかじめ置いてください。



[ソート降順/昇順] : タップするごとに降順と昇順を切り替えます。先に選択することで下記、



ソートを行うことができます。

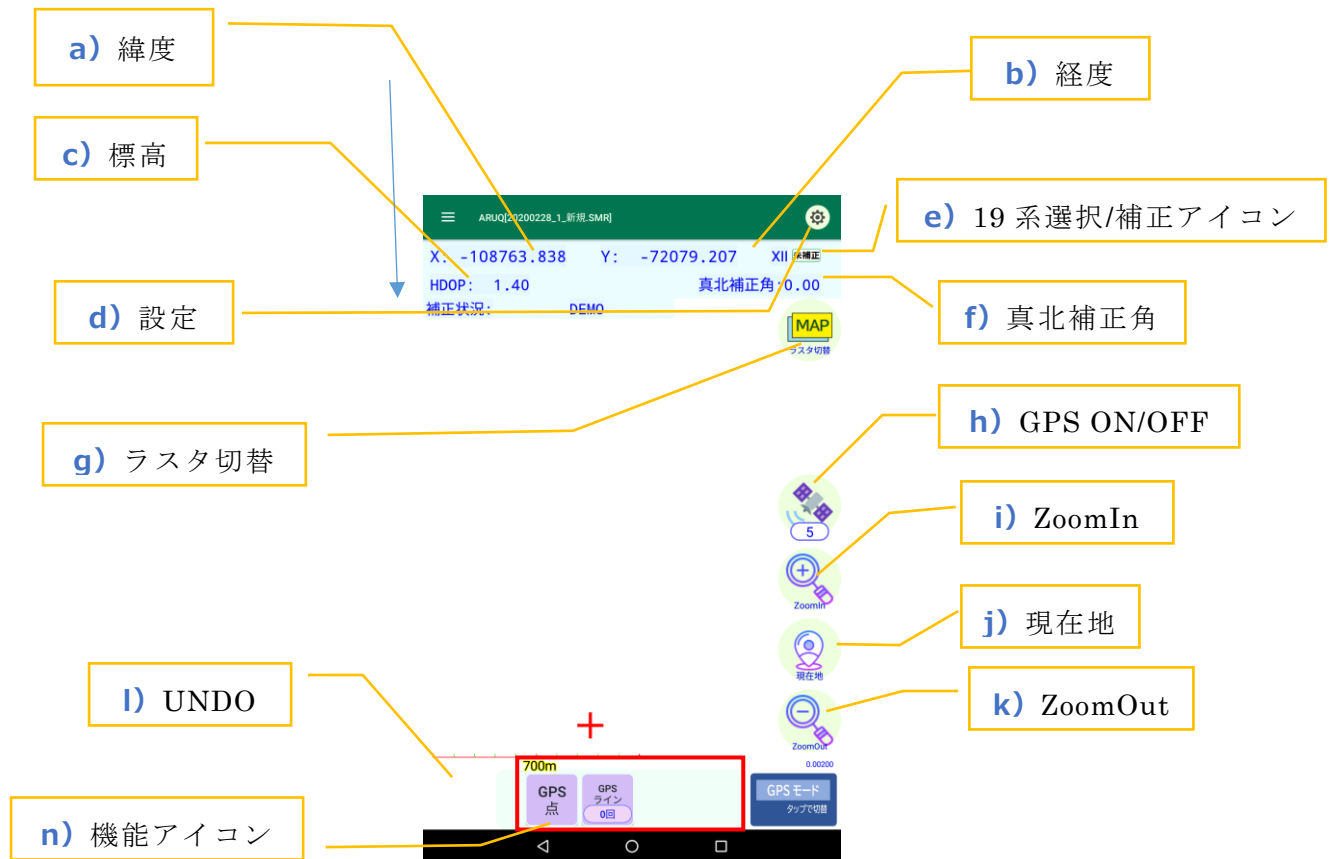
[ソート] : [ファイル名]・[サイズ]・[日付]から並べ順をソートできます。





## 第2章 基本画面

### 2.1 基本画面



#### a) 経度

GPS で測定した経度が表示されます。タップすると緯度・経度であれば X Y 座標表示、X Y 座標表示であれば緯度・経度表示に変わります。

#### b) 経度

GPS で測定した経度が表示されます。タップすると緯度・経度であれば X Y 座標表示、X Y 座標表示であれば緯度・経度表示に変わります。

#### c) 標高

GPS で測定した標高が Z 座標で表示されます。

## d) 設定

---

設定を変更します。(詳細は [P.26](#) へ)

## e) 19 系選択/補正アイコン

---

選択されている 19 座標系と補正アイコンが表示されます。

## f) 真北補正角

---

コンパスオプションで使用する、真北を指す方位に修正するための角度を入力します。タップするとコンパス設定が表示されます。(コンパスオプションがある場合のみ表示)

## g) ラスタ切替

---

表示ラスタを切り替えます。

## h) GPS ON/OFF

---

GPS の接続または切断を切り替えます。

接続中にタップまたは切断中に長押しすると GPSPOP メニューが表示されます (詳細は [P.22](#) へ)

## i) ZoomIn

---

画面を拡大します。

## j) 現在地

---

現在地を表示します。

## k) ZoomOut

---

画面を縮小します。長押しで全体図表示に切り替えるか確認メッセージが出ます。

## l) UNDO

---

元に戻します。

## n) 機能アイコン

---

メニューが表示されます。左右にスワイプすると他メニューに切り替わります。

右下のモードアイコンをタップすることで、GPS モード、フリーモード、コンパスモードの順に変わります。

# 第3章 機能アイコン

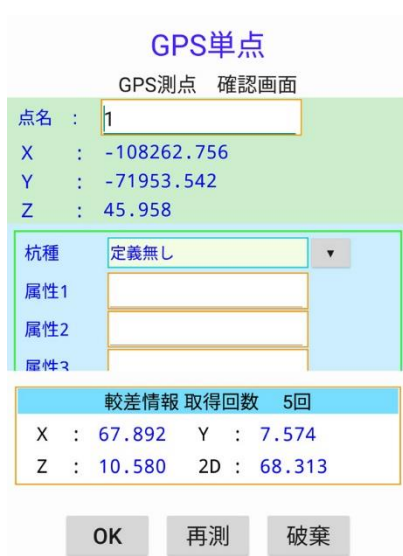
## 3.1 GPSモード

### 3.1.1 GPS点

GPS  
点



取得設定で、設定した平均化取得数の取得を開始します。  
自動で[GPS単点 GPS測定 確認画面]画面に移行します。



測定された単点に[杭種]・[属性]が入力可能です。

### 3.1.2 GPS ライン



取得設定で設定した平均化取得数の取得を開始します。

自動で[GPS ライン (頂点) GPS 測定 確認画面]画面に移行します。

GPSライン (頂点)

GPS測点 確認画面

点名 : 1

X : -108768.762

Y : -72018.926

Z : 45.900

杭種 定義無し

属性1

属性2

属性3

較差情報 取得回数 5回

X : 4.886	Y : 12.759
Z : 4.820	2D : 13.663

OK 再測 破棄

測定された単点に[杭種]・[属性]が入力可能です。



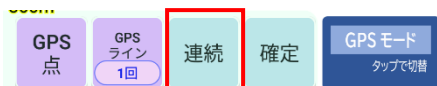
[確定]をタップする事でGPSラインを確定します

## 連続測定

---

GPS ラインを連続で測定し、線もしくは面を作成します

GPS ラインの取得を 1 度でも行うと使用可能です。平均化取得数を使用せず、1 回の GPS 情報で測点します。取得の間隔は取得設定の「軌跡設定」で選択します。



[連続]をタップし測定を開始します。



[停止]をタップする事で連続モードを終了します。

## 3.2 フリーモード

### 3.2.1 点作成

点  
作成

[点作成]をタップし、点を作成したい場所をタップします。



点を作成が終わったら[操作終了]をタップし作業を終了します。

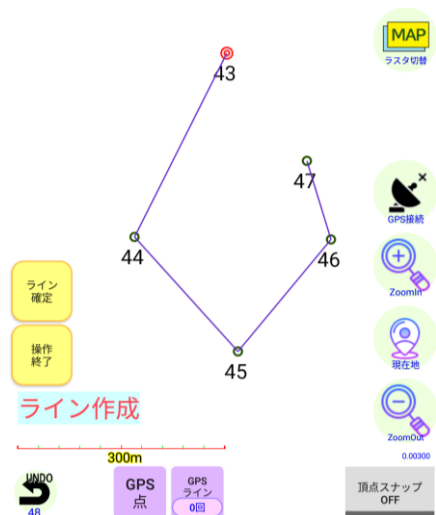
### 3.2.2 ライン作成

#### ライン作成

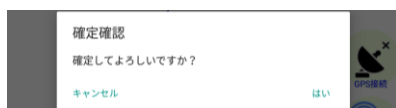
[ライン作成]をタップし、ラインを作成したい場所をタップします。

頂点スナップを ON にしておくと、既存点の周辺のタップ時のみ、既存点が使用されます。

(フリーの位置には頂点を置けません)



作成が終わったらライン確定をタップします。[確認]が表示されますので画地にしたい場合は[はい]を、そうでない場合は[キャンセル]をタップします。



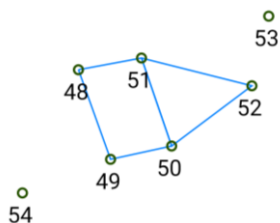
始点と終点を繋ぎ、区画を作成します。

作業を終了する場合は、[操作終了]をタップします。

### 3.2.3 点移動

#### 点移動

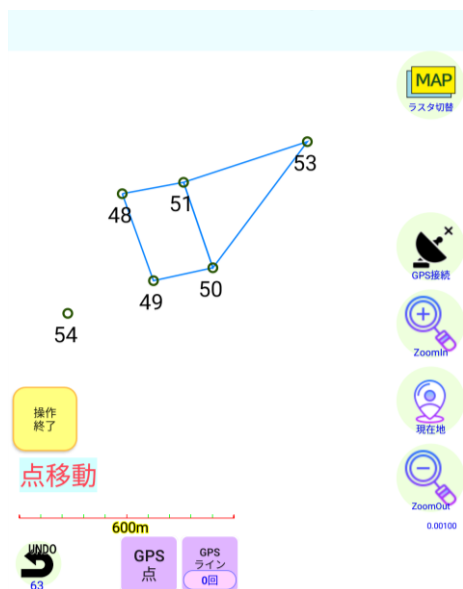
[点移動]をタップし、移動したい点をタップします。



点を選択した後、移動したい場所をタップします。

頂点スナップを ON にしておくと、既存点の周辺のタップ時のみ、既存点が使用されます。

(フリーの位置には移動できません)



作業を終了する場合は、[操作終了]をタップします。



## 3.3 コンパスモード

[**コンパス作成**]をタップし、計測をスタートする始点をタップします。

コンパスモードを活用する場合は事前に Android 端末と ARUQ 内（6.1.4 参照）でレーザーコンパスと BT 接続を行う必要があります。

### 3.3.1 コンパス作成

コンパス  
作成

- [上部メニュー]



- [マップへ]：観測中に図形を確認します。

観測値が表示された状態では [**記録**]を押さないと現在の記録に上書きして記録されてしまうの注意してください。

通常測量を行う場合は、1点目の時点で[マップへ]を押しておけば ARUQ 側で操作を行う無くても連続して測量が出来ます。野帳画面の場合は1点毎に[記録]をタップして器械点と目標点を進める必要があります。

MAP モードから測量中の野帳画面に戻るには[野帳に戻る]をタップしてください。

野帳  
に戻る

- [確定] : 観測が終了したときに指示します。
- [放射点] : ボタンを押すとMAPモードになります。放射観測を行う際に、器械点にする点を画面上でタップします。
- [結合点] : 結合路線や閉合路線の時は最終目標点を指示します。ボタンを押すとMAPモードになり、始点を画面上で指示します。
- [保存] : 現在のデータが保存されます。
- [境界]

斜距離 \_\_\_\_\_  オフセット

有り ← → 1 次頁

杭種 定義無し ▼

- 有り : 標準です。器械点から目標点にラインを引きます。
- 無し : 測点を表示しません。直接は見えないので迂回したが、不要な測点は表示したくない場合に使用。
- 放射 : 測点を表示しますがラインを引きません。
- [逆方向へ] : 目標点から器械点を見て観測しますが、データは方向角に+ 180 度加算し、高度角は+-を逆転して記録します。したがって、さも器械点から目標点を視準したように記録できます。
- [← →] : 前のページ、次のページへ移動します。
- [次項] : このページの入力を記録し、次のレコードを開きます。

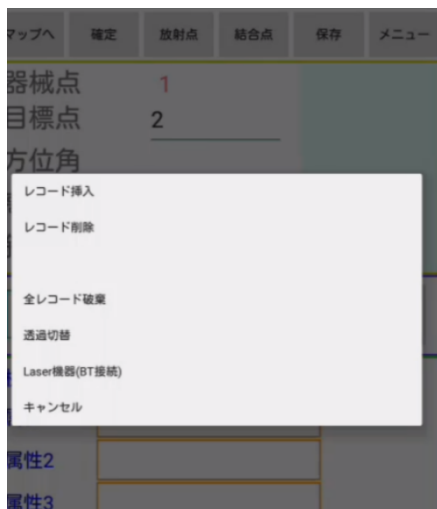
- [オフセット]

コンパスオフセット

目標高	<input type="text"/>
器械高	<input type="text"/>
<input type="checkbox"/> 器械・目標高の連続使用	
目標水平オフセット	<input type="text"/>
器械水平オフセット	<input type="text"/>

- **目標高:** レーザー計を使用した場合で、ブッシュで反射板が視準できなく、反射板の高さを上下させて観測するが、正確な地盤高を求めたいときに入力します。
- **器械高:** 目標高の各々を入力するか目標高 - 器械高の値を入力します。  
器械・目標高の連続使用にチェックを入れると、入力した高さのオフセット量を保持したまま観測を続けます。逆方向観測時も、器械がある側が器械点、反射板がある側が目標点になります。
- **目標水平オフセット:** 障害物で視準できないときに、器械点あるいは反射板を水平方向にオフセットして観測することができます。入力値は右に移動が+です。  
逆方向観測時も、器械がある側が器械点、反射板がある側が目標点になります。
- **器械水平オフセット:**

- [メニュー]



- レコードの挿入：現在のレコードの前に挿入。
- レコードの削除：現在のレコードを削除。
- 全レコード一括削除：すべてのレコードを削除。
- 透過切替：野帳の背景にマップを透過します。
- Laser 機器(BT 接続)：レーザーコンパとの BT 接続、切断が行えます。

- [その他]



**[杭種][属性]**を入力できます。

杭種は [¥内部ストレージ¥aruqdata¥kuisyu.txt]を編集することで追加削除が行えます。

## 第4章 メニュー

### 4.1 ファイル

#### 4.1.1 新規

新規ファイルの作成が可能です。  
(詳しくは P.1 を参照)

#### 4.1.2 開く

既存ファイルを開きます。

#### 4.1.3 上書き保存

既存ファイルに上書き保存します。[¥内部ストレージ¥aruqdata¥] フォルダが使用されます。

#### 4.1.4 名前をつけて保存

名前を変更し別ファイルとして保存します。[¥内部ストレージ¥aruqdata¥] フォルダが使用されま  
す。現場名を変えた場合、現場リストに登録が可能です。

#### 4.1.5 バージョン情報

バージョン情報が表示されます。ベクタデータの個数も表示されます。

## 4.2 データ作成・情報

データ作成・情報

### 4.2.1 GPS 連続観測

GPS 連続観測を行います。

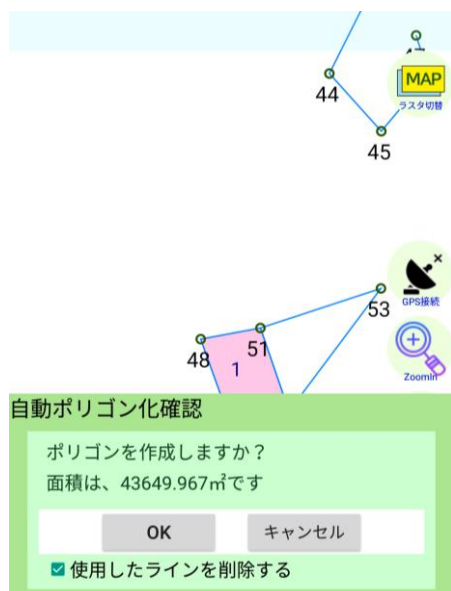
取得間隔は取得設定にて設定可能です。

### 4.2.2 自動ポリゴン化

ラインで作成した閉図形をタップする事でポリゴン化することが可能です。

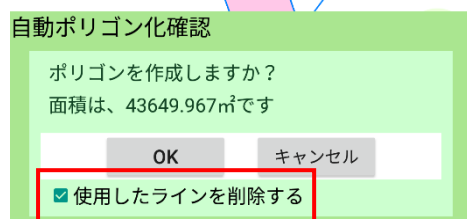
ポリゴンに変更したい閉図形をタップすると色が変わり地番が表示されます[自動ポリゴン化確認]が表示されます。

※まだポリゴン化していません。



[OK]をタップするとポリゴンに変更します。この際使用されたラインは削除されます。

ポリゴンを変更する際、[使用したラインを削除する]のチェックをはずすとポリゴンにした際に使用されたラインは削除されず残ります。



#### 4.2.3 方向距離計算

指定した方向間の距離を計算します。

#### 4.2.4 単点情報

指定した単点の情報を表示します。

#### 4.2.5 ライン情報

指定したラインの情報を表示します。

#### 4.2.6 ポリゴン情報

指定したポリゴンの情報を表示します。

## 4.3 データ編集

 データ編集

### 4.3.1 コンパス再編集

コンパス機能の再編集を行います。

※コンパスオプションがある場合、表示されます

### 4.3.2 単点の辺挿入

指定した単点を辺に挿入します。

### 4.3.3 単点削除

指定した単点の削除を行います。


### 4.3.4 一辺削除

指定した一辺の削除を行います。

一回目は選択状態です。2回タップすると削除されます。




## 4.4 ナビ関係

 ナビ関係

※次回 VerUP 時掲載予定です。

## 4.5 ファイル入出力

 ファイル入出力...

### 4.5.1 シェープエクスポート

シェープファイルをエクスポートします。

### 4.5.2 CSV エクスポート

CSV ファイルをエクスポートします。

### 4.5.3 SIMA エクスポート

SIMA ファイルをエクスポートします。

### 4.5.4 編集用ベクタインポート

編集用ベクタをインポートします。

### 4.5.5 背景用ベクタインポート

背景用ベクタをインポートします。

### 4.5.6 CSV インポート (単点)

CSV ファイルをインポートします。

### 4.5.7 バックアップファイルを開く

バックアップファイルを開きます。

※バックアップフォルダに自動で保存されていますが、選択時にベースとなる smr ファイルが必要です。

## 4.6 その他

### 4.6.1 終了

ARUQ を終了します。

### 4.6.2 システム情報

システム情報を表示します。

### 4.6.3 メモリ残容量チェック

通常は使用しません。メモリ残容量を確認できます。

# 第5章 ラスタ切替

## 5.1 ラスター一覧

### 5.1.1 ラスター一覧

表示させたいラスタを選択することができます。



### 5.1.2 ラスタ表示

ラスタの表示/非表示を選択します。

### 5.1.3 ラスタ設定

ラスタについて設定できます。

- **一般** : ラスタの一般設定を設定できます。
- **グループ管理** : 各グループへのマルチラスタの初期設定が可能です。

※ [Assist から切り出した smr ファイルを開いた場合]

Assist から切り出し生成したマルチラスタを開いた場合、全体図が生成されていないので、画面のメッセージに従ってください。全体図生成が自動で行われます（ラスタが多い時 1 分以上時間がかかる場合があります。）

- **全体図適用倍率** : 全体図がある場合、いくつまでの拡大回数まで使用するか選択します。  
全体図適用外の倍率になると、個別ラスタが表示されますが、4 枚までの同時表示のため、1 画面で 5 枚以上のラスタが表示される倍率の場合は、全体図適用の倍率を上げて調整することをお勧めします。

# 第6章 GPS メニュー

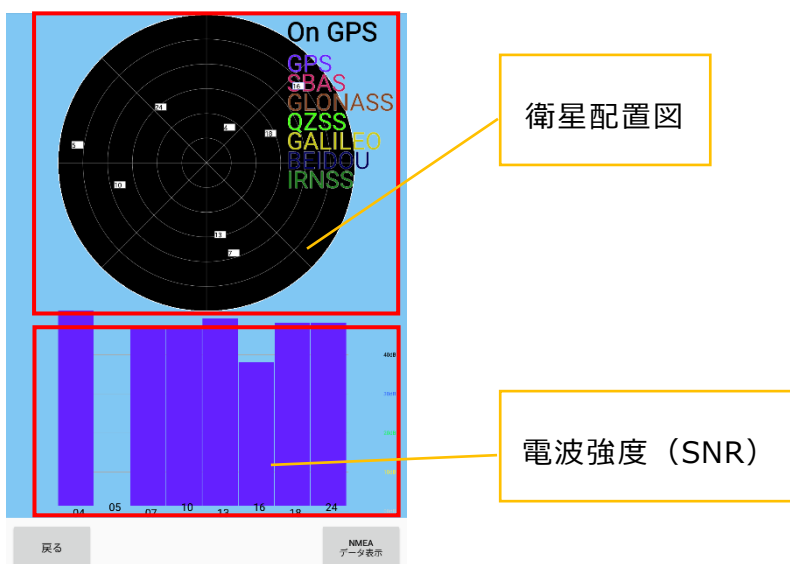
## 6.1 GPS POP メニュー



### 6.1.1 衛星配置図

衛星配置図と電波強度 (SNR) を表示します。

- **衛星配置図** : 衛星配置図を表示します。タップすると生データの一部が表示されます。再度タップすると戻ります。
- **電波強度 (SNR)** : 電波強度を表示します。



## 6.1.2 取得設定

GPS 取得方法を設定します。

- **表示形式** : [測量座標・衛星数・DOP][緯度経度・衛星数・DOP]から選択可能です。
- **現在地カーソル** : [十字][移動時方向△] [人型]から選択可能です。

**平均化取得数** : 平均化取得数を設定します。GPS 単点、GPS ライン作成時にこの個数の取得で点は確定します。(規定回数以前で確定も手動で可能です)

**平均化誤差制限** : 平均化誤差制限を設定します。平均化取得数に至る取得数で平均座標化し、新点 XYZ がその平均座標より下項目の指定距離 X・Y (2D 距離として使用) と Z の範囲値未満であれば取得回数として含みます。移動中であれば、平均化取得数に達しない場合があります。

- **DOP 警告** : 「GPS 測点 確認画面」で、DOP 値以上であれば警告を出します。
- **軌跡設定** : 軌跡を設定します。1 Hz 出力の GPS 受信機において、指定秒に 1 度の取得になります。

## 6.1.3 ナビ設定

ナビ設定方法を設定します。

## 6.1.4 計算・BT 設定

指定したポリゴンの情報を表示します。

- **座標計算方法** : 世界測地のみ対応しています。
- **19系選択** : 19系を選択します。
- **ユーザーアンテナ高** : アンテナポール高、アンテナ外形の高さ基準からのオフセットなどを入力します。
- **PDA 管理番号** : 複数の端末使用時に ID を割り付けます。
- **BlueTooth** : Bluetooth 接続の GPS を使う場合、選択します。  
あらかじめ Android の OS 上から BT 機器の認証 (ペアリング) を終える必要があります。
- **ワンタッチペアリングボタン**  
設定したはずの BT-GPS に接続できない場合、ペアリングパスキーを入力して「ワンタッチペアリング」を使用することで、OS での認証をやりなおしせず、使用可能に回復できる場合があります。
- **デモモード** : 通常使用する必要はありません。
  - ・シミュレート NMEA の許可 (BT) : 通常使用する必要はありません。



## 6.1.5 GPS 切断

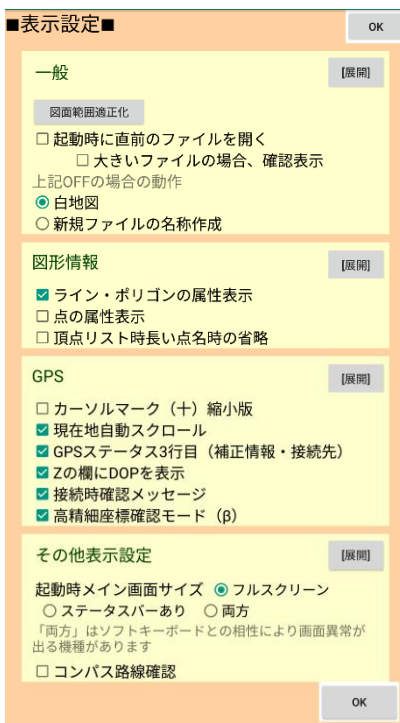
接続している GPS を切断します。

# 第7章 設定

## 7.1 一般

### 7.1.1 表示設定

表示設定を行います。



- **図面範囲適正化**： 図面範囲の適正化を行います。
  - ・起動時に直前のファイルを開く： 起動時に直前のファイルを開くか選択できます。
  - ・大きいファイルの場合、確認表示： 1MByte 以上ファイルを開く場合、確認画面を表示するか選択できます。
  - ・上記 OFF の場合の動作： 白地図/新規ファイルの名称作成画面を開くか選択できます。
- **ライン・ポリゴンの属性表示**： ライン情報、ポリゴン情報時に属性欄を表示するか選択できます。  
ライン情報・ポリゴン情報の MENU ボタンでも切替可能です。
- **点の属性表示**： 点情報の表示時に属性欄を表示するか選択できます。  
点情報の MENU ボタンでも切替可能です。

- **頂点リスト時長い点名時の省略** : ライン、ポリゴン情報の頂点一覧表示時に長い点名の場合の表示方法を選択します。
- **カーソルマーク (+) 縮小版** : カーソルマークを縮小するか選択します。
- **現在地自動スクロール** : 現在地を自動でスクロールするか選択できます。GPS 受信時に現在地が画面外に出ないように、自動でスクロールし画面内に留めます。
- **GPS ステータス 3 行目 (補正情報・接続先)** : 補正情報・接続先を GPS ステータスの 3 行目に表示するか選択できます
- **Z の欄に DOP を表示** : GPS ステータスの Z の欄に DOP を表示するか選択できます
- **接続時確認メッセージ** : 接続時確認メッセージを表示するか選択できます。接続アイコンタップ時に「選択した 19 系、接続先」を表示し、「はい」のタップ時に接続しに行きます。
- **起動時メイン画面サイズ** : 起動時メイン画面設定を選択できます。  
ARUQ のタイトルバーの上にスマホ (タブレット) のステータスバー (電波やバッテリー残量など) の表示を続けるか選択できます。
  - ・フルスクリーン : ARUQ が全画面に表示されます
  - ・ステータスバーあり : スマホ (タブレット) のステータスバーを維持し、ARUQ の縦領域を減らして表示します。
  - ・両方 : ARUQ のタイトル上にスマホ (タブレット) のステータスバーを表示します。  
(機種によりただしく表示されない場合があります)

## 7.1.2 点・図形設定

点または図形の表示について設定できます。

■点・図形表示■ OK

一般

編集ベクタを表示  ベクタ枠を表示

点丸を表示  点名表示

\*点丸数は自動決定です。点名は要点丸。

地番表示  画地属性表示

背景ベクタを表示

要地番表示

点設定詳細 [展開]

ライン・ポリゴン設定詳細 [展開]

OK

## 7.1.3 地番・点名設定

地番または点名について設定できます。

地番・点名設定 OK

頭文字設定

ポリゴン頭文字

ライン頭文字

点名

頭文字  番号 13 桁数 1

\*点番号について：  
編集操作で優先的に使用しますが、次回起動時に  
自動(既存点の最大番号)に戻ります。

- 頭文字設定 : 頭文字を設定します。

## 7.1.4 ラスタ設定

ラスタについて設定できます。(詳細は [P.21](#) へ)

## 7.1.5 背景・手書き設定

背景・手書き設定を行います。

■背景ベクタ設定 ■ OK

背景ベクタ設定 [展開]

一般

背景ベクタを表示

地番表示

丸表示タイプ 10mまでは描かない

点名表示 \*点名表示時のみ

各種色設定

点色

線色 線幅 2

画地色  透過(無色)

データ置き場管理 [展開]

現在の設定

背景データはありません

\*プロジェクトデータ内のデータを外部ファイル化すると元には戻せません。

手書きメモ

OK

- **背景ベクタを表示**： 背景ベクタを表示するか選択できます。
- **地番表示**： 地番を表示するか選択できます。
- **丸表示タイプ**： 点名を表示するか選択します。
- **各種色設定**： 点や線、各地の色を設定します。線幅も選択可能です。
- **背景ベクタを表示**： 背景ベクタを表示するか選択できます。
- **データ置き場管理**： データ置き場を管理します。
- **手書きメモ**： 開発中です。

## 7.2 GPS

### 7.2.1 計算設定

計算設定を行います。(詳細は [P.23](#) へ)

### 7.2.2 取得設定

取得設定を行います。(詳細は [P.24](#) へ)

### 7.2.3 ナビ設定

ナビ設定を行います。

## 7.3 コンパス

### 7.3.1 コンパス設定

コンパス設定を行います。

※この機能はコンパスオプションがついている場合のみ設定可能です。

- **真北角度** : 真北角度を入力します。
- **誤差配布方法** : コンパス法のみ使用可能です。
  - ・オフセット逆算 : オフセット機能を使用して「次頁」をタップ時した時、計算の前後の値を確認する情報画面を表示します。
- **その他**
  - ・レーザー機器の斜距離 1cm をエラーとする : レーザー機器の斜距離 1cm をエラーとすることが可能です
- **Bluetooth (レーザー距離計)** : Bluetooth 接続のレーザー距離計 (TruPulse など) を使う場合、選択します。あらかじめ Android の OS 上から BT 機器の認証 (ペアリング) を終える必要があります。
  - ・ワンタッチペアリングボタン : 設定したはずの BT-レーザー距離計に接続できない場合、ペアリングパスワードを入力して「ワンタッチペアリング」を使用することで、OS での認証をやりなおしせず、使用可能に回復できる場合があります

## 7.4 保存・システムの設定

■保存・システム設定■ OK

一般  
新規、名前を付けて保存の現場選択肢  
現場名格納ファイルのクリア

smz関連 [展開]

システム設定 [展開]

### 7.4.1 一般

- **新規、名前を付けて保存の現場選択肢** : 現場名格納ファイルのクリアを行います。

### 7.4.2 SMZ 関連

- **SMR 保存時の sm 改名追従** : SMR 保存時に smz の改名追従を行うか選択します。
- **新規作成用のデフォルト化** : 新規作成用のデフォルト化を行うか選択します

### 7.4.3 システム設定

通常、使用する事はありません。



## 7.5 その他

### 7.5.1 その他

通常、使用する事はありません。

# ARUQ ユーザーガイド

---

本ソフトウェアの複製、及び本マニュアルの複製、転記することを禁止します。

本ソフトウェア及び本マニュアルを運用した結果については、責任を負いかねますので  
予めご了承ください。

本マニュアルに掲載している画面表示につきましては、一部異なる場合がございますので  
予めご了承ください。

本マニュアルの内容について、将来予告なく変更する場合があります。

2019年3月

Windows は、米国 Microsoft Corporation の米国及び、その他の国における登録商標です。  
その他記載されている会社名、製品名は、各社の商標及び登録商標です。

---

2019年3月1日	初 版発行
2019年8月1日	2 版発行
2020年3月1日	3 版発行

The developer is the "Be System Co., Ltd." of Sapporo, Hokkaido, Japan.  
We hope this software be spread around the world.

