

## 「みらい」 MR17-05C 三成分磁力計 (STCM)

最終更新日: 2019-06-21

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: [MR17-05C](#)

三成分磁力計 (STCM): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: [JAMSTEC](#)

観測データ項目: X, Y, Z成分地磁気異常値, 全磁力地磁気異常値

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋地磁気  
固体地球 > 地磁気

クルーズレポート

[http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc\\_catalog/media/MR17-05C\\_all.pdf](http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR17-05C_all.pdf)

### ① データのご利用にあたって

データ責任者

情報管理部署

データの利用制限

データ利用の制限については [注意事項](#) をご参照ください。

引用方法

データの引用については [注意事項](#) をご参照ください。

観測期間 (UTC)

2017-08-24 00:19 - 2017-09-30 22:30

観測機器

機器名:

船上三成分磁力計



概要

本データは、三軸(船上座標: h(+船首側), s(+右舷側), v(+船体下方)のリングコア型フラックスゲート磁力センサーにより計測した磁力値から、地磁気異常値を算出したものである。データを公開するにあたり、船体磁場の影響を取り除くため8の字航走したデータから補正係数を算出し補正を行っている。もし、当該航海にて8の字航走を行っていない場合は、当該航海より以前の航海で最も近い期間に行われたデータを用いている。さらに、一定の基準で信頼性の低いデータを除去する品質管理(下記参照)を行っている。なお、地磁気異常値を算出するために使用する標準磁場は、国際標準地球磁場(IGRF)を使用している。

データの概要

データ欠測

Date (UTC)

2017/09/05 20:38 - 2017/09/06 01:21  
2017/09/08 23:26 - 2017/09/09 02:05  
2017/09/09 15:35 - 2017/09/09 16:05  
2017/09/18 20:10 - 2017/09/19 00:45  
2017/09/20 02:25 - 2017/09/20 04:00  
2017/09/25 22:56 - 2017/09/26 02:04  
2017/09/26 22:46 - 2017/09/27 00:09  
2017/09/27 04:17 - 2017/09/27 05:29  
2017/09/27 06:32 - 2017/09/27 08:08  
2017/09/28 09:45 - 2017/09/28 10:42  
2017/09/29 23:23 - 2017/09/29 23:34  
2017/09/30 07:59 - 2017/09/30 10:57

計測装置

(1) 計測部

メーカー: 有限会社テラテクニカ

型式: SFG1214

測定範囲:  $\pm 100,000\text{nT}$

絶対精度及び安定性:  $100\text{nT}$ 以内

分解能:  $1\text{nT}$

設置場所: ドライラボ

(2) センサー部

メーカー: 有限会社テラテクニカ

方式: リングコア型フラックスゲート

設置場所: フォアマスト

(3) 水平姿勢計・方位計

メーカー: IXBLUE

型式: PHINS

精度 (Roll, Pitch) :  $0.01^\circ$

精度 (Gyro) :  $0.01^\circ \cdot \text{Secant}(\text{Lat.})$

※本データは、10秒間隔で観測されたデータです。

8の字航走期間

MR17-05C 取得データ使用  
Date (UTC)  
2017/08/26 17:00:00 - 2017/08/26 17:24:00  
2017/09/20 12:34:00 - 2017/09/20 12:55:00

データ処理

船上三成分磁力計システムによって取得されたデータから、以下の処理によって三成分地磁気異常値を計算する。

(1)船体磁気補正の計算

Hob = ARPYF+Hp...①  
Hob:磁場(船上観測)  
A:船体磁化率  
R:ロールを表す回転行列  
P:ピッチを表す回転行列  
Y:方位を表す回転行列  
F:地球磁場  
Hp:船体固定磁場

参考文献:Isezaki,N. (1986)「A new shipboard three-component magnetometer」 GEOPHYSICS.VOL51,NO10;P1992-1998

①式より、地球磁場Fを求める(②式)

RPYF=BHob+Hpb...②  
B:8の字係数(船上観測)  
Hpb:船体固定磁場(船上観測)

(2)国際標準地球磁場(IGRF)

IGRF計算式(12th Generation)を用いて、ナビゲーションデータの緯度、経度、時刻からその場所の国際標準地球磁場の値を求める。  
参考: IAGA Division V-MOD Geomagnetic Field Modeling[<http://www.ngdc.noaa.gov/AGA/vmod/igrf.html>]

(3)地磁気異常値の計算

An=F-Figrf  
An:地磁気異常値  
F：地球磁場  
Figrf：国際標準地球磁場

(4)品質管理

下記のいずれかに該当するデータを信頼性の低いデータとして除去した。

- ・時間が逆転する場合、同じ時間が続く場合
- ・毎1秒の船首方位の変化を積算した値が5分間で±20°を上回る区間
- ・対地速度20knot以上または3knot以下
- ・地磁気異常X,Y,Z成分のいずれかが±4000nTを上回る区間

(5)フィルタリング

船体動揺の影響を取り除くため、地磁気異常値に幅120秒のガウシアンフィルターを適応した。

(6)データの出力

時間 (UTC)  
緯度 (degree)  
経度 (degree)  
X: 地磁気異常値北向き成分 (nT)  
Y: 地磁気異常値東向き成分(nT)  
Z: 地磁気異常値鉛直下向き成分 (nT)  
T: 地磁気異常絶対値 (nT)

船体磁気補正係数

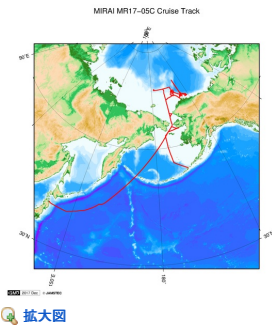
上記の8の字航走期間で取得したデータから算出。

	0.9985	0.0217	0.0353		1992.9973
B=	-0.0287	1.0627	-0.0244	Hbp=	1033.1324
	0.0312	0.0042	0.8233		8814.2788

注意事項

- (1) データファイルの命名規約: クルーズID\_corr.stcm
- (2) データ間隔:10秒
- (3) 位置データの測地系:WGS84
- (4) Raw Dataデータが必要な場合は上記「お問い合わせ」よりご連絡ください。

関連情報



MR17-05C

船舶名: みらい  
期間: 2017-08-24 - 2017-10-01  
主席/首席: 西野 茂人 (海洋研究開発機構)  
プロジェクト名: [北極海総合観測航海]  
課題名: ▶ 北極域研究推進プロジェクト(ArCS: Arctic Challenge for Sustainability)

#### 更新履歴

2019-06-21	観測データを登録しました。
2018-06-01	観測データを登録しました。
2018-05-29	観測データを登録しました。

#### JAMSTEC

[サイトポリシー](#)  
[個人情報保護について](#)  
[オフラインデータとサンプルの利用申請](#)  
[データポリシー](#)

#### 更新情報

[サイト更新履歴](#)  
[フィードバック](#)

#### 一覧

[公表成果一覧](#)  
[公開情報件数](#)  
[データを探す](#)  
[地図検索](#)  
[データツリー](#)  
[詳細検索](#)

#### 船舶の紹介

[なつしま](#)  
[かいよう](#)  
[よこすか](#)  
[みらい](#)  
[かいてい](#)  
[ちきゅう](#)  
[かいめい](#)  
[新青丸](#)  
[白鳳丸](#)

#### 潜水船の紹介

[かいこう](#)  
[しんかい2000](#)  
[しんかい6500](#)  
[ディープ・トウ](#)  
[ハイバードルフィン](#)  
[うらしま](#)  
[よこすかディープ・トウ](#)  
[6Kカメラディープ・トウ](#)  
[6Kソナーディープ・トウ](#)  
[KM-ROV](#)  
[シェル型パワーグラブ](#)  
[爪型パワーグラブ](#)  
[海底設置型掘削装置](#)

#### 航海情報へ

航海番号:

#### 潜航情報へ

潜航番号:

Copyright 2011 Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology



**JAMSTEC** 国立研究開発法人  
海洋研究開発機構  
JAPAN AGENCY FOR MARINE-EARTH SCIENCE AND TECHNOLOGY

## 「みらい」 MR17-05C 三成分磁力計 (STCM)

最終更新日: 2019-06-21

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **MR17-05C**

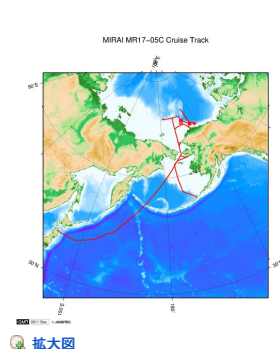
三成分磁力計 (STCM): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: [JAMSTEC](#)

### STCM Corrected

No.	カラム	項目名	表示形式	単位	備考
1	1 - 8	日付	i4,i2,i2		YYYYMMDD (UTC)
2	10 -15	時間	i2,i2,i2		hhmmss (UTC)
3	17 -25	緯度	f9.5	度	南緯は-マイナスで表記
4	27 -36	経度	f10.5	度	西経は-マイナスで表記
5	38 -43	X成分地磁気異常値	f6.0	nT	北向き正
6	45 -50	Y成分地磁気異常値	f6.0	nT	東向き正
7	52 -57	Z成分地磁気異常値	f6.0	nT	鉛直下向き正
8	59 -64	全磁力地磁気異常値	f6.0	nT	

### 関連情報



#### MR17-05C

船舶名: みらい

期間: 2017-08-24 - 2017-10-01

主席/首席: 西野 茂人 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [北極海総合観測航海]

課題名: ▶ 北極域研究推進プロジェクト(ArCS: Arctic Challenge for Sustainability)

### 更新履歴

2019-06-21 観測データを登録しました。  
2018-06-01 観測データを登録しました。  
2018-05-29 観測データを登録しました。

#### JAMSTEC

サイトポリシー  
個人情報保護について  
オフラインデータとサンプルの利用申請  
データポリシー

#### 更新情報

サイト更新履歴  
フィードー覧

#### 一覧

公表成果一覧  
公開情報件数  
データを探す  
地図検索  
データツリー  
詳細検索

#### 船舶の紹介

なつしま  
かいよう  
よこすか  
みらい  
かいいい  
ちきゅう  
かいいい  
新青丸  
白鳳丸

#### 潜水船の紹介

かいこう  
しんかい2000  
しんかい6500  
ディープ・トウ  
ハイバードルフィン  
うらしま  
よこすかディープ・トウ  
6Kカメラディープ・トウ  
6Kソーナーディープ・トウ  
KM-ROV  
シェル型パワーグラブ  
爪型パワーグラブ  
海底設置型掘削装置

#### 航海情報へ

航海番号:  Go

#### 潜航情報へ

潜航番号:  Go

## 「みらい」 MR17-05C 三成分磁力計 (STCM)

最終更新日: 2019-06-21

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR17-05C**

三成分磁力計 (STCM): Processed (DMO)-Corrected

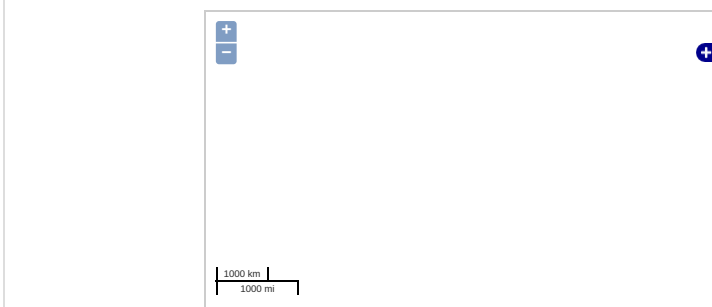
データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: X, Y, Z成分地磁気異常値, 全磁力地磁気異常値

サイエンスキーワード:

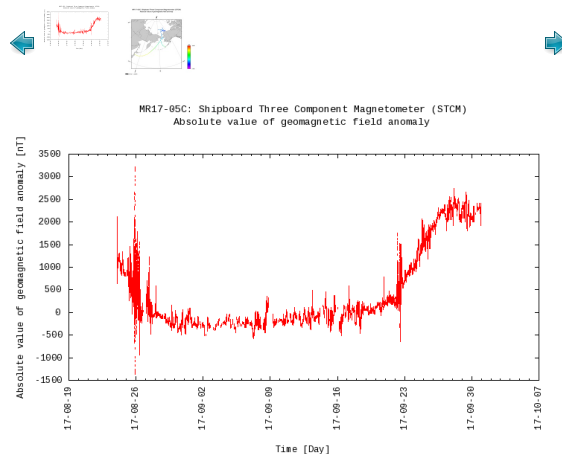
海洋 > 海洋地球物理 > 海洋地磁気  
固体地球 > 地磁気

### 観測位置



Imagery reproduced from ...

### グラフ



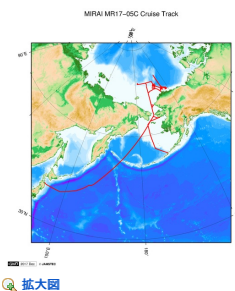
### データリスト

バスケットに追加

#### ファイル名

☐ MR17-05C\_corr.stcm

### 関連情報



#### MR17-05C

船舶名: みらい

期間: 2017-08-24 - 2017-10-01

主席/首席: 西野 茂人 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [北極海総合観測航海]

課題名: ▶ 北極域研究推進プロジェクト (ArCS: Arctic Challenge for Sustainability)

拡大図

### 更新履歴

2019-06-21 観測データを登録しました。  
2018-06-01 観測データを登録しました。  
2018-05-29 観測データを登録しました。

オンラインデータとサン  
ルの利用申請  
データポリシー

更新情報  
サイト更新履歴  
フィード一覧

データを探す  
地図検索  
データツリー  
詳細検索

よこすか  
みらい  
かきれい  
ちきゅう  
かいいい  
新青丸  
白鳳丸

しんかい6500  
ディープ・トウ  
ハイバードルフィン  
うらしま  
よこすかディープ・トウ  
6Kカメラディープ・トウ  
6Kソーナーディープ・トウ  
KM-ROV  
シェル型パワーグラブ  
爪型パワーグラブ  
海底設置型掘削装置

潜航情報へ

潜航番号:



Go

Copyright 2011 Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology



**JAMSTEC** 国立研究開発法人  
海洋研究開発機構  
JAPAN AGENCY FOR MARINE-EARTH SCIENCE AND TECHNOLOGY