

「みらい」 MR14-06 Leg3 雲底高度

最終更新日: 2016-01-15

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: MR14-06 Leg3

雲底高度: Raw

データポリシー: JAMSTEC

観測データ項目: 雲底高度

サイエンスキーワード:

大気 > 雲 > 雲底

クルーズレポート

http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR14-06_leg3_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

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)

2015-01-22 04:00 - 2015-01-23 10:11

2015-01-26 16:26 - 2015-01-29 18:46

観測機器

機器名:

シーロメーター (MR13-02B -)



概要

シーロメーターとはコンパスデッキに設置された本体からレーザーパルスを鉛直上方に向けて発射し、レーザー信号が雲粒に当り、発生した後方散乱信号を捉えることにより雲底高度を測定する装置です。

レーザーパルスを発射してから後方散乱信号を受信するまでの時間差とその強度にて雲底の高度を測定します。又、雲底が不明瞭な場合には、鉛直視程が測定されます。

計測センサー

メーカー: ヴァイサラ(株)
 機種: CL51
 シリアル番号: J0510004
 計測範囲: ~15000[m] (後方散乱計測)
 ~13000[m] (雲底検出)
 分解能: 10[m]
 精度: ±1% または ±5mのいずれか大きい方
 計測サイクル: 10-120[秒] 通常は36秒に設定
 設置場所: コンパスデッキ右舷端(海面からの設置高度約18m)
 収録ソフトウェア: CL-VIEW Ver2.00 (MR13-02B Leg1~)

注意事項

(1) AYMMDDHH.DAT(CL-VIEW Ver2.00)のファイル命名規約は次のとおりです。

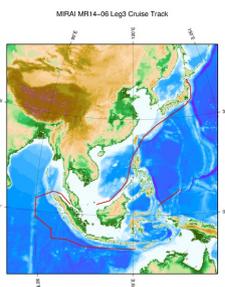
A: Aに固定
 Y: 西暦年の1の位
 MM: 収録開始月(UTC)
 DD: 収録開始日(UTC)
 HH: 収録開始時刻(UTC)

(2) 設置高度補正は、行っていません。

(3) レーザートランスミッター異常のため、2015-01-29 18:47:28以降のデータについては処理を行いません。

異常期間のデータ提供を希望される方は「お問い合わせ」にお進み下さい。

関連情報



拡大図

MR14-06 Leg3

船舶名: みらい
 期間: 2015-01-22 - 2015-02-25
 主席/首席: 植木 巖 (海洋研究開発機構)
 課題名: ▶ オントンジャワ海台の構造と形成過程の解明

更新履歴

2016-01-15 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
ブルの利用申請
データポリシー

更新情報
サイト更新履歴
フィード一覧

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
かいめい
新青丸
白風丸

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:

潜航情報へ

潜航番号:



「みらい」 MR14-06 Leg3 雲底高度

最終更新日: 2016-01-15

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: MR14-06 Leg3

雲底高度: Raw

データポリシー: JAMSTEC

Ceiling Raw

雲底高度観測装置(Ceilometer)データの1データは56バイトです。

No.	カラム	内容	表示形式	備考
1	1-8	日付	i4,i2,i2	YYYYMMDD (UTC)
2	10-15	時刻	i2,i2,i2	hhmmss (UTC)
3	17-19	データ処理ソフトウェア	a3	'CT0': CT-VIEW 'CLO': CL-VIEW
4	20-21	ソフトウェアバージョン	i2	データ処理ソフトウェアバージョン
5	22	データステータス	i1	1: 雲底高度/鉛直視程 2: 雲底高度/鉛直視程、後方散乱信号 6: 雲底高度/鉛直視程、雲量及び雲層高度 7: 雲底高度/鉛直視程、後方散乱信号、雲量及び雲層高度
6	23	(予備)	a1	
7	25	探知ステータス	i1	0: 雲なし 1: 1つの雲底を探知 2: 2つの雲底を探知 3: 3つの雲底を探知 4: 雨、霧、霽 (全体的に雲に覆われた状態) 5: 雲底不明瞭 (雲と判断できない状態)
8	26	アラーム	a1	0: 異常なし W: 警告あり A: 警報あり * 観測情報(No.12)を参照
9	28-32	最下層雲底高度または鉛直視程	i5	探知ステータスが1,2,3の場合は最下層雲底高度 探知ステータスが4の場合は鉛直視程 探知ステータスが0,5の場合は'////' 単位: 観測情報(No.12)を参照
10	34-38	第2層雲底高度または探知信号最高高度	i5	探知ステータスが2,3の場合は第2層雲底高度 探知ステータスが4の場合は受信された後方散乱信号の最高高度 探知ステータスが0,1,5の場合は'////' 単位: 観測情報(No.12)を参照
11	40-44	第3層雲底高度	i5	探知ステータスが3の場合は第3層雲底高度 探知ステータスが0,1,2,4,5の場合は'////' 単位: 観測情報(No.12)を参照
12	46-53	観測情報	a8	*1
13	55-56	ターミネータ	a2	CR+LF

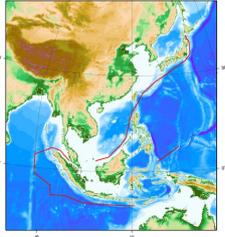
*1: 観測情報

この情報は各々16進数で表された8文字(8 bytes)で表示されています。

Byte	Hexadecimal character (0:on, -:off)	Message(A:alarm, W:warning)														
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	
1	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Laser temperature shut-off(A)
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Laser failure(A)
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Receiver failure(A)
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Voltage failure(A)
2	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Spare(A)
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Spare(A)
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Spare(A)
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Spare(A)
3	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Windows contaminated(W)
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Battery low(W)
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Laser power low(W)
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Laser temperature high or low(W)
4	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Internal temperature high or low(W)
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Voltage high or low(W)
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Relative Humidity is > 85%(W)
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Receiver cross-talk compensation poor(W)
5	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Blower suspect(W)
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Spare(W)
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Spare(W)
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Spare(W)
6	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Blower is ON
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Blower heater is ON
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Internal heater is ON
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Units are METERS if ON , else FEET
7	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Polling mode is ON
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Working from battery
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Single sequence mode is ON
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Manual settings are effective
8	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Tilt angle is > 45 degrees
	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	High background radiance
	-	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Manual blower control
	0	-	0	-	0	0	0	-	0	0	0	-	0	0	0	Spare

関連情報

MR14-MR14-06 Leg3 Cruise Track



拡大図

MR14-06 Leg3

船舶名: みらい
 期間: 2015-01-22 - 2015-02-25
 主席/首席: 植木 巖 (海洋研究開発機構)
 課題名: ▶ オントンジワ海台の構造と形成過程の解明

更新履歴

2016-01-15 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
 フィード一覧

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
 かいれい
 ちきゅう
 かいめい
 新青丸
 白風丸

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:

潜航情報へ

潜航番号:

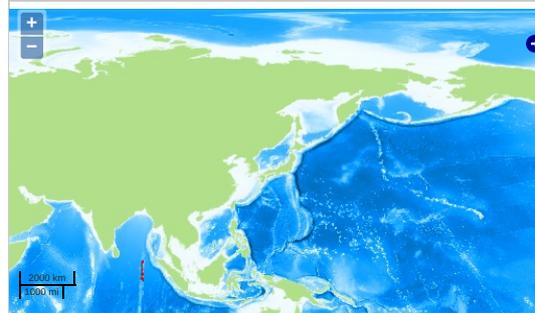
「みらい」 MR14-06 Leg3 雲底高度

最終更新日: 2016-01-15

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: MR14-06 Leg3
 雲底高度: Raw
 データポリシー: JAMSTEC
 観測データ項目: 雲底高度
 サイエンスキーワード:
 大気 > 雲 > 雲底

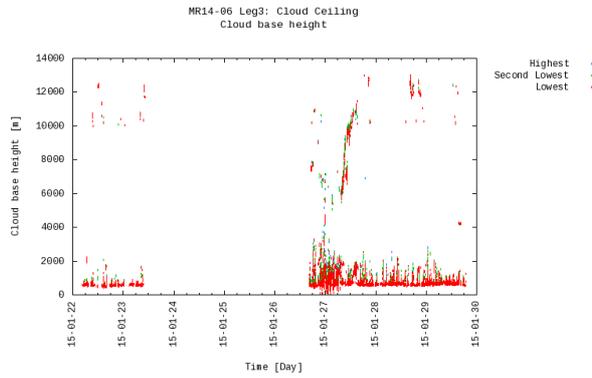
観測位置



— 測線 — 航跡 ● 観測点、潜航点、掘削点

Imagery reproduced from ...

グラフ

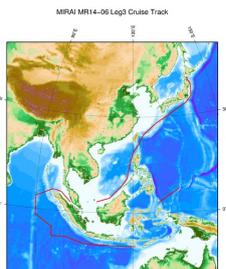


データリスト

バスケットに追加

- ファイル名
- A5012200.DAT
- A5012300.DAT
- A5012600.DAT
- A5012700.DAT
- A5012800.DAT
- A5012900.DAT

関連情報



拡大図

MR14-06 Leg3

船舶名: みらい
 期間: 2015-01-22 - 2015-02-25
 主席/首席: 植木 巖 (海洋研究開発機構)
 課題名: ▶ オントンジャワ海台の構造と形成過程の解明

更新履歴

2016-01-15 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
ブルの利用申請
データポリシー

更新情報
サイト更新履歴
フィード一覧

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
かきれい
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
8K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:

潜航情報へ

潜航番号:

