

「かいよう」 KY11-08 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2012-10-27

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **KY11-08**

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 水深

サイエンスキーワード:

海洋 > 水深/海底地形 > 水深
固体地球 > 地形学

クルーズレポート

http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/KY11-08_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。

観測機器

機器名:

マルチナロービーム測深装置



概要

本データは、マルチビーム音響測深装置により計測した水深値である。マルチビーム音響測深装置とは、指向性のある音響ビームを船底の送波器から送波、海底面から反射した音響ビームを受波器で受波し、この送波器から受波器までの音響ビームの伝搬時間より、水深値を求めるものである。この装置は、多数配列された送波、受波器から、船の船首尾方向と直行する方向に扇状の音響ビームを送信することで、一度に多数の水深値を計測することが可能である。また、正確な音響ビームの伝搬時間を計測するために、音速補正データの取得および補正も合わせて行っている(音速補正参照)。

データを公開するにあたり、データにはノイズが含まれることから、一定の基準で信頼性の低いデータを除去する処理 (Processed Data参照) を行っている。

計測装置

メーカー: SEABEAM INSTRUMENTS
型式: SEABEAM 2112(船上局)
CLASSIC SEABEAM(送受波器)
周波数: 12kHz
測定幅(スワス幅): 最大150°
ビーム角: 2.67 * 2.67°
ビーム数: 151
計測範囲: 100m - 11,000m
分解能(深度方向): 水深値(m) * 2%以内または±1m以内の大きいほう

音速補正

上記の音速補正について、調査海域で取得されたデータは調査時にXBT等による温度データの取得を行い、音速補正を行っている。しかし、回航時に取得されたデータは、航行中に音速補正データの計測を行わないことから、航海終了後にアルゴフロートのデータおよび過去に取得したXBTデータを使用し、音速補正を行っている。

Processed Data

CARIS社のHIPS and SIPSを使用し、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。

- ・位置情報エラーデータ
- ・メーカー公表のスペックを超えるデータ (計測装置参照)
- ・スパイク状に突出したデータ (1ping内で起点としたビームと前後のビームとの角度が両者とも5度以下の場合)
- ・サイドビームデータ (Beam No.1-45,105-151 : 右舷側がNo.1ビーム)

なお、調査海域と回航時ではデータの品質が異なるため、調査時および回航時取得のデータを区別して公開する。また、それぞれのデータは取得された日付単位で分割されている。ファイル名は以下の通りである。

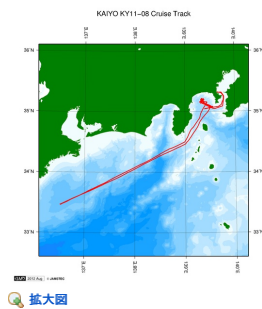
- ・調査海域取得データ : YYYYMMDD.dat
- ・回航時取得データ : TYYYYMMDD.dat

YYYYは西暦4桁、MMは月、DDは日付、Tは回航時で取得したデータを示している。

注意事項

- (1) 位置データの測地系:WGS84
- (2) 潮汐補正については未補正
- (3) ダウンロード時にはzip形式で圧縮されているので、解凍してから利用のこと。
- (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



KY11-08

船舶名: かいよう
期間: 2011-07-05 - 2011-07-11
主席/首席: 金松 敏也 (海洋研究開発機構)
課題名: 不撓乱表層堆積物サンプリングシステム学動確認試験

更新履歴

2012-10-27	観測データを登録しました。
2012-09-28	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
ちまゆう
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:

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

「かいよう」 KY11-08 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2012-10-27

ReadMe 観測データ **データフォーマット**

航海番号: **KY11-08**

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

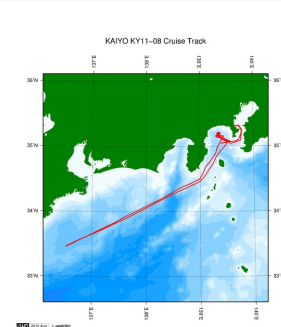
データポリシー: **JAMSTEC**

Bathymetry XYZ

測深データの1データは33バイトです。

No.	カラム	内容	表示形式	単位	備考
1	1 - 11	経度	f11.6	度	+ : 東経 - : 西経
2	13 - 22	緯度	f10.6	度	+ : 北緯 - : 南緯
3	24 - 31	水深	f9.3	m	
4	32 - 33	ターミネータ	a2		[CR][LF]

関連情報



拡大図

KY11-08

船舶名: かいよう

期間: 2011-07-05 - 2011-07-11

主席/首席: 金松 敏也 (海洋研究開発機構)

課題名: 不攪乱表層堆積物サンプリングシステム挙動確認試験

更新履歴

2012-10-27 観測データを登録しました。
2012-09-28 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
かいいい
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
ディーブ・トウ
ハイバードルフィン
うらしま
よこすかディーブ・トウ
6Kカメラディーブ・トウ
6Kソーナーディーブ・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

「かいよう」 KY11-08 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2012-10-27

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **KY11-08**

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 水深

サイエンスキーワード:

海洋 > 水深/海底地形 > 水深
固体地球 > 地形学

観測位置

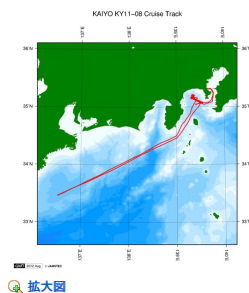


データリスト

バスケットに追加

ファイル名
20110706.zip
20110707.zip
20110708.zip
20110709.zip
T20110708.dat
T20110709.dat

関連情報



KY11-08

船舶名: かいよう

期間: 2011-07-05 - 2011-07-11

主席/首席: 金松 敏也 (海洋研究開発機構)

課題名: 不攪乱表層堆積物サンプリングシステム挙動確認試験

拡大図

更新履歴

2012-10-27	観測データを登録しました。
2012-09-28	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
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

