

「よこすか」 YK10-E02 航跡

最終更新日: 2012-09-28

[ReadMe](#)

[観測データ](#)

[データフォーマット](#)

航海番号: [YK10-E02](#)

航跡: Processed (DMO)-QCed

データポリシー: [JAMSTEC](#)

観測データ項目:

サイエンスキーワード:

クルーズレポート

http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/YK10-E02_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。

観測機器

機器名:

電波航法装置



概要

ナビゲーションのQCedデータは位置、気象、水温、海流、水深等の情報を集約し、連続的に収録しています。ナビゲーションデータの収録は1分毎に行われています。ファイル名はクルーズIDとなっています。

収録システム

メーカー: セナー株式会社

型式: Sena Advanced Integrated Navigation System
Data format version 02.6

装置

1) GPS受信機

メーカー: Trimble Navigation Limited(受信機)
Fugro Survey Limited(D-GPS)
型式: SPS751(受信機)
Starfix-XP(D-GPS)
受信機設置場所: 羅針甲板右舷側
羅針甲板左舷側

2) 海水温度計

メーカー: セナー株式会社
測定範囲: 0~50°C
精度: ±0.2°C

3) ドップラーソナー

メーカー: 古野電気株式会社
型式: DS-30
測定範囲: 船速: 前後方向: -10.00 ~ +40.00 knot
左右方向: -9.99 ~ +9.99 knot
流方向流速: 全方位: 0.0 ~ 9.9 knot
精度: 流速: ±(2.0% + 0.2 knot)

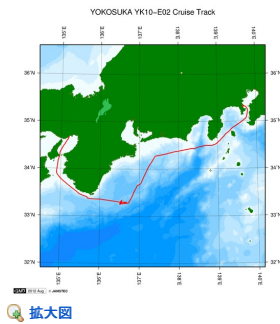
4) マルチナロービーム音響測深装置

メーカー: SEABEAM INSTRUMENTS
型式: Sea Beam 2112.004
周波数: 12kHz
測定範囲: 50~11000m

5) 風向風速計

メーカー: 大阪布谷精機株式会社
型式: 4PI形
設置高度: 34.5m (海面より)
測定範囲: 風向: 全周
風速: 2~ 60m/s
精度: 風向: ±5°以内
風速: 10m/s以下 ±0.5m/s以内
10m/s以上 ±0.5 %以内

関連情報



YK10-E02

船舶名: よこすか

期間: 2010-10-17 - 2010-10-19

主席/首席: 青池 寛 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [IODP事前調査]

課題名: 相模湾及び伊豆小笠原海域における係留系の設置・回収作業(掘削事前調査)

更新履歴

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

オン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ソーナードープ・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

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

「よこすか」 YK10-E02 航跡

最終更新日: 2012-09-28

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: YK10-E02

航跡: Processed (DMO)-QCed

データポリシー: JAMSTEC

Navigation Qced

このデータの1レコードは、117バイトのデータ部と12バイトのフラグ部で構成されています。

Data part

No.	カラム	項目	表示書式	単位	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	測地系	a3		W84:WGS84 TD_:TOKYO DATUM
4	21 - 31	緯度	i2,x1,f7.4,a1	度 - 分	dd-mm.mmmmN(S)
5	33 - 44	経度	i3,x1,f7.4,a1	度 - 分	ddd-mm.mmmmE(W)
6	46 - 49	船速 (対地)	f4.1	ノット	
7	51 - 55	進路 (対地)	f5.1	度	
8	57 - 60	船速 (対水)	f4.1	ノット	*1
9	62 - 66	針路	f5.1	度	
10	68 - 72	気温	f5.1	℃	
11	74 - 78	水温	f5.2	℃	
12	80 - 85	気圧	f6.1	hPa	海面補正済
13	87 - 89	相対湿度	i3	%	
14	91 - 93	風向	i3	度	前6秒平均値 *2
15	95 - 98	風速	f4.1	m/sec	前6秒平均値 *2 高度補正なし
16	100 - 106	水深	f7.1	m	
17	108 - 112	流向	f5.1	度	計算値
18	114 - 117	流速	f4.1	ノット	計算値

Flag part

No.	カラム	項目	フォーマット	詳細
19	119	Flag 1	i1	緯度・経度フラグ
20	120	Flag 2	i1	船速 (対地) フラグ
21	121	Flag 3	i1	進路 (対地) フラグ
22	122	Flag 4	i1	船速 (対水) フラグ
23	123	Flag 5	i1	針路フラグ
24	124	Flag 6	i1	気温フラグ
25	125	Flag 7	i1	水温フラグ
26	126	Flag 8	i1	気圧フラグ
27	127	Flag 9	i1	相対湿度フラグ
28	128	Flag 10	i1	風向・風速フラグ
29	129	Flag 11	i1	水深フラグ
30	130	Flag 12	i1	流向・流速フラグ

*1 「かいいい」のNo.8「船速 (対水)」の正負符号は船首・船尾方向に対する船速を示しています。

*2 「新青丸」のNo.14「風向」、No.15「風速」は瞬間値です。

* このデータの改行コードは'CR+LF'で記録されています。

* 欠測値およびエラー値の項目は'9'で埋められています。

Definition of Quality Control Flags

Flag 1 : Longitude and Latitude

- 1 - accepted
- 2 - questionable value
- 4 - failed in location check
- 9 - system error or input error

Flag 2 : Ship speed (ground)

- 1 - accepted
- 2 - questionable value
- 4 - failed range check (under 20 knots)
- 9 - system error or input error

Flag 3 : Course (ground)

- 1 - accepted
- 2 - questionable value
- 4 - failed range check (0 ~ 360 degree)
- 9 - system error or input error

Flag 4 : Ship speed (water)

- 1 - accepted
- 4 - failed range check (under 20 knots)
- 9 - system error or input error

Flag 5 : Gyro

- 1 - accepted

- 4 - failed range check (0 ~ 360 degree)
- 9 - system error or input error

Flag 6 : Air temperature

- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (-20 ~ 40 degC)
- 9 - system error or input error

Flag 7 : Sea surface temperature

- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (-3 ~ 37 degC)
- 9 - system error or input error

Flag 8 : Atmospheric pressure

- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (890 ~ 1040 hPa)
- 9 - system error or input error

Flag 9 : Relative humidity

- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (0 ~ 100 %)
- 9 - system error or input error

Flag 10 : Wind direction and wind speed

- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (0 ~ 360 degree : wind direction, 0 ~ 60 m/s : wind speed)
- 9 - system error or input error

Flag 11 : Water depth

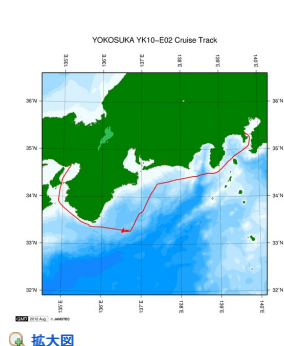
- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (4 ~ 11000 m)
- 9 - system error or input error

Flag 12 : Current direction and current speed

- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (0 ~ 360 degree : current direction, 0 ~ 5 knots : current speed)
- 9 - system error or input error

* 'assumed good' means that this data passed range check but may contains leap or inappropriate zero.

関連情報



YK10-E02

船舶名: よこすか
期間: 2010-10-17 - 2010-10-19
主席/首席: 青池 寛 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [IODP事前調査]
課題名: 相模湾及び伊豆小笠原海域における係留系の設置・回収作業(掘削事前調査)

更新履歴

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
かいてい
ちきゅう
かいてい
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



「よこすか」 YK10-E02 航跡

最終更新日: 2012-09-28

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **YK10-E02**

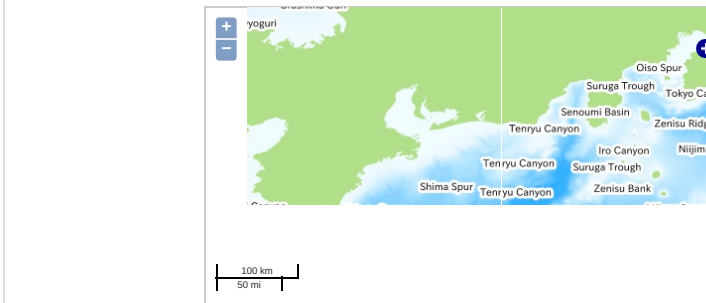
航跡: Processed (DMO)-QCed

データポリシー: [JAMSTEC](#)

観測データ項目:

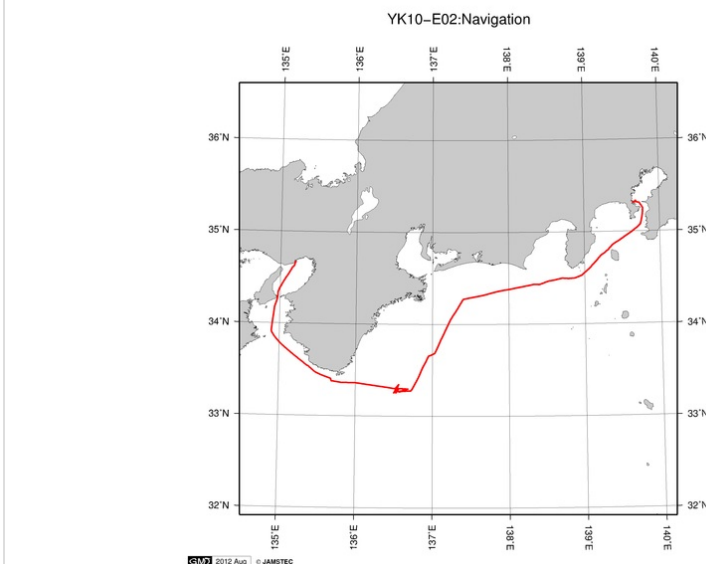
サイエンスキーワード:

観測位置



Imagery reproduced from ...

グラフ



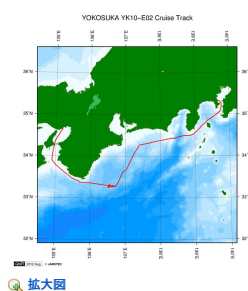
データリスト

[バスケットに追加](#)

ファイル名

☐ YK10-E02.dat

関連情報



[拡大図](#)

YK10-E02

船舶名: よこすか

期間: 2010-10-17 - 2010-10-19

主席/首席: 青池 寛 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [IODP事前調査]

課題名: 相模湾及び伊豆小笠原海域における係留系の設置・回収作業(掘削事前調査)

更新履歴

2012-09-28

観測データを登録しました。

個人情報保護について
オフ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

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

かいよう
よこすか
みらい
かいわい
ちきゅう
かいめい
新青丸
白鳳丸

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