

*データのご利用にあたって

- ・データポリシー JAMSTEC
- ・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。

品質

Raw

観測機器

機器名

シーロメーター



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たり、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。

計測装置

メーカー： ヴァイサラ（株）
型式： CL51
シリアル番号： L1220347
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： 6～120 [秒]、通常は36秒に設定
収録ソフトウェア： CL-VIEW Ver. 2.00
設置場所： コンパスデッキ（海面からの設置高度約17m）

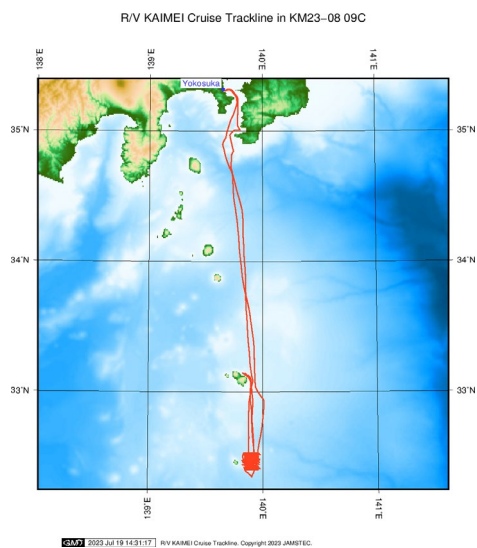
その他

1) AYYMDDHH.DAT(CL-VIEW Ver. 2.00)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、行っておりません。

関連情報



KM23-08_09C

船舶名：かいめい
期間：2023/06/26 - 2023/07/07
主席/首席：野崎 達生（海洋研究開発機構）
課題名：東青ヶ島カルデラ海底熱水サイトにおけるBMS掘削調査のための事前地球物理探査 Part 2

東青ヶ島カルデラ海底熱水サイトにおける金の異常濃集機構の解明：ROV潜航調査 Part 3

Ceiling Raw フォーマット

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	項目	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 'CL0': 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、靄（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0,1,5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	* 観測情報参照
13	55 - 56	ターミネータ	a2	[CR][LF]

* 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 (o:on, -:off)																Message(A:alarm, W:warning)
1	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F	Laser temperature shut-off(A)
	-	-	-	-	-	-	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0	Laser failure(A)
	-	-	-	-	0	0	0	0	-	-	-	-	0	0	0	0	Receiver failure(A)
	-	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	Spare(A)
	-	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	Laser power low(W)
	-	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	Relative Humidity is > 85%(W)
	- 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	Spare(W)
	- 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	Internal heater is ON
	- 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	Single sequence mode is ON
	- 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	Manual blower control
	- 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0 - 0	Spare