

「よこすか」 YK11-10 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2012-12-26

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: YK11-10

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/YK11-10_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 (- YK14-01)



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渡し、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 2112.004
周波数: 12kHz
測定幅(スワ幅): 最大150°
ビーム角: 2 * 2°
ビーム数: 151
計測範囲: 50m - 11,000m
分解能(深度方向): 直下水深は水深値(m) * 0.2%以内 (サイドビームは水深値(m) * 0.5%以内)

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.1-21,131-151 : 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

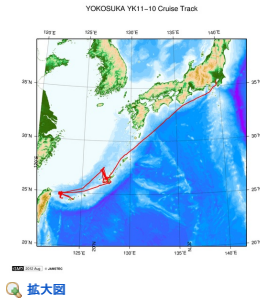
YYYYは西暦4桁、MMは月、DDは日付、Tは回航時で取得したデータを示している。

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

🔍 航海データ 🔄 港航データ



YK11-10

船舶名: よこすか

期間: 2011-11-15 - 2011-12-06

主席/首席: 浦 環 (東京大学)

課題名: ▶ 第四与那国海丘などにおける2台の自律型海中ロボットを使った熱水地帯発見手法の開発研究と調査

更新履歴

2012-12-26	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:

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」 YK11-10 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2012-12-26

ReadMe 観測データ **データフォーマット**

航海番号: **YK11-10**

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

データポリシー: [JAMSTEC](#)

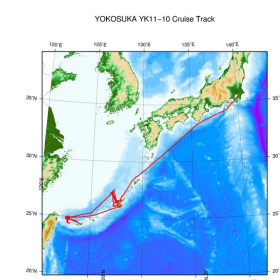
Bathymetry XYZ

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

☒ 航海データ ☐ 潜航データ



[拡大図](#)

YK11-10

船舶名: よこすか

期間: 2011-11-15 - 2011-12-06

主席/首席: 浦 環 (東京大学)

課題名: ▶ 第四与那国海丘などにおける2台の自律型海中ロボットを使った熱水地帯発見手法の開発研究と調査

更新履歴

2012-12-26	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

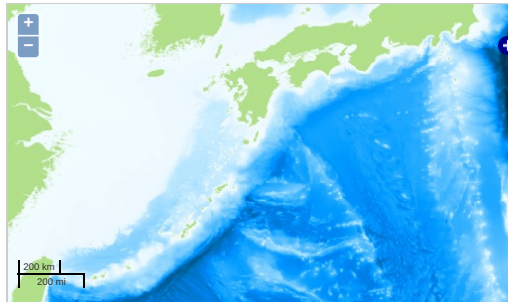
「よこすか」 YK11-10 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2012-12-26

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **YK11-10**
 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



Imagery reproduced from ...

— ... 測線 — ... 航跡 ● ... 観測点、潜航点、振削点

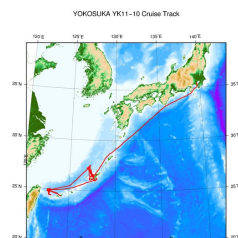
データリスト

バスケットに追加

ファイル名
<input type="checkbox"/> 20111121.zip
<input type="checkbox"/> 20111122.zip
<input type="checkbox"/> 20111123.zip
<input type="checkbox"/> 20111126.zip
<input type="checkbox"/> 20111127.zip
<input type="checkbox"/> 20111128.zip
<input type="checkbox"/> 20111129.zip
<input type="checkbox"/> 20111130.zip
<input type="checkbox"/> 20111204.zip
<input type="checkbox"/> 20111205.zip
<input type="checkbox"/> T20111115.dat
<input type="checkbox"/> T20111116.dat
<input type="checkbox"/> T20111117.dat
<input type="checkbox"/> T20111121.dat
<input type="checkbox"/> T20111123.dat
<input type="checkbox"/> T20111124.dat
<input type="checkbox"/> T20111128.dat
<input type="checkbox"/> T20111129.dat
<input type="checkbox"/> T20111130.dat
<input type="checkbox"/> T20111205.dat

関連情報

☒ 航海データ ☐ 潜航データ



拡大図

YK11-10

船舶名: よこすか
 期間: 2011-11-15 - 2011-12-06
 主席/首席: 浦 環 (東京大学)
 課題名: ▶ 第四与那国海丘などにおける2台の自律型海中ロボットを使った熱水地帯発見手法の開発研究と調査

更新履歴

2012-12-26 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

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

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

航海情報へ

航海番号: Go

潜航情報へ

潜航番号: Go

フィード一覧

新青丸
白鳳丸

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

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