

## 「みらい」 MR03-K04 Leg4 航跡

最終更新日: 2014-07-24

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **MR03-K04 Leg4**

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/MR03-K04\\_leg4\\_all.pdf](http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR03-K04_leg4_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。気象データは海上気象観測(Meteorological data)、水温は表層海水連続分析(EPCS/TSG)に示された情報が表示されています。ただし水温は海上気象観測に切り替える場合もあります。

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 version 19 for MIRAI

Data format version 02.6

### 装置

#### 1)GPS受信機

メーカー: Leica Geosystems AG

型式: MX9400N

設置場所: 操船甲板右舷側

メーカー: Leica Geosystems AG

型式: MX9400N

設置場所: 操船甲板左舷側

メーカー: Thales GeoSolutions

型式: SkyFix

設置場所: 操船甲板右舷側

メーカー: Thales GeoSolutions

型式: SkyFix

設置場所: 操船甲板左舷側

#### 2)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

流向流速: 全方位: 0.0 ~ 9.9 knot

精度: 流速:  $\pm(2.0\% + 0.2 \text{ knot})$

#### 3)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

#### 4)風向風速計

メーカー: 光進電気工業 (株)

型式: KE-500

設置高度: 24m (海面より)

起動風速: 2m/s以下

耐風速: 90m/s以上

精度: 10m/s以下  $\pm 0.5 \text{ m/s}$

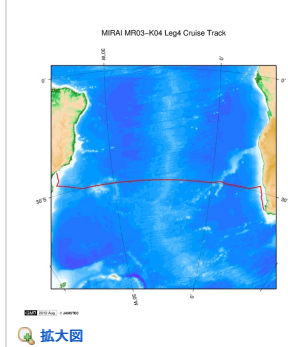
10m/s以上  $\pm 5\%$

### 注意事項

下記の観測装置に関する情報についてはそれぞれのデータ項目を参照ください。

気温: Meteorological data  
水温: EPCS/TSG  
気温: Meteorological data  
相対湿度: Meteorological data  
水深: Bathymetry  
流向流速: ADCP

#### 関連情報



#### MR03-K04 Leg4

船舶名: みらい  
期間: 2003-11-06 - 2003-12-05  
主席/首席: 吉川 泰司 (海洋科学技術センター)  
プロジェクト名: [Blue Earth Global Expedition 2003, WOCE再観測]  
課題名: ▶ ADEOSII高性能マイクロ波放射計(AMSR)アルゴリズムの検証観測

#### 更新履歴

2014-07-24	観測データを登録しました。
2012-12-25	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

Copyright 2011 Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology



**JAMSTEC**  
JAPAN AGENCY FOR MARINE-EARTH SCIENCE AND TECHNOLOGY

国立研究開発法人  
海洋研究開発機構

## 「みらい」 MR03-K04 Leg4 航跡

最終更新日: 2014-07-24

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: MR03-K04 Leg4

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

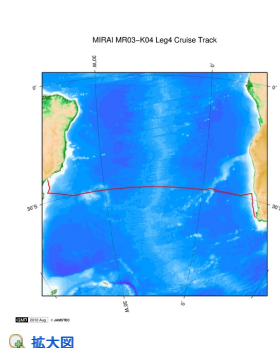
- 3 - assumed good\*
- 4 - failed range check (4 ~ 11000 m)
- 9 - system error or input error

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



#### MR03-K04 Leg4

船舶名: みらい  
期間: 2003-11-06 - 2003-12-05  
主席/首席: 吉川 泰司 (海洋科学技術センター)  
プロジェクト名: [Blue Earth Global Expedition 2003.WOCE再観測]  
課題名: ▶ ADEOSII高性能マイクロ波放射計(AMSR)アルゴリズムの検証観測

#### 更新履歴

2014-07-24	観測データを登録しました。
2012-12-25	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



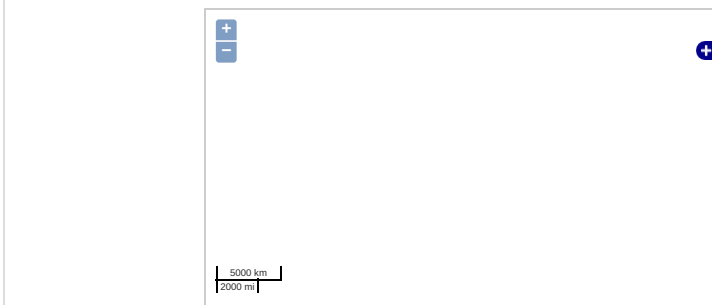
## 「みらい」 MR03-K04 Leg4 航跡

最終更新日: 2014-07-24

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR03-K04 Leg4**  
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:

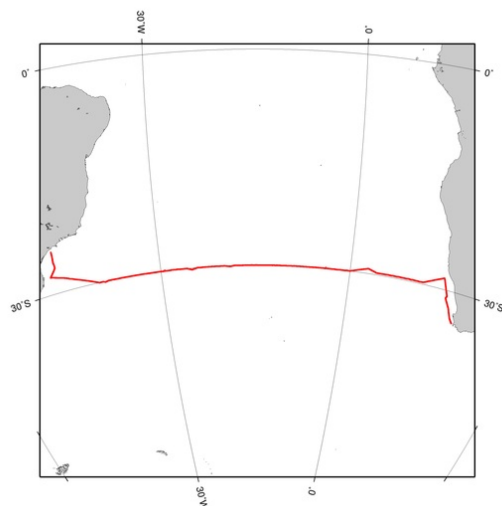
### 観測位置



Imagery reproduced from ...

### グラフ

MR03-K04 Leg4: Navigation



GLD 2014.3.4 © JAMSTEC

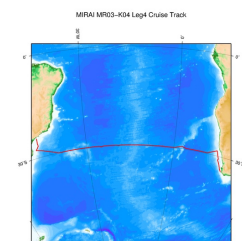
### データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ MR03-K04\_leg4.dat

### 関連情報



拡大図

#### MR03-K04 Leg4

船舶名: みらい  
期間: 2003-11-06 - 2003-12-05  
主席/首席: 吉川 泰司 (海洋科学技術センター)  
プロジェクト名: [Blue Earth Global Expedition 2003, WOCE再観測]  
課題名: ▶ ADEOSII高性能マイクロ波放射計(AMSR)アルゴリズムの検証観測

### 更新履歴

2014-07-24 観測データを登録しました。  
2012-12-25 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