

*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。

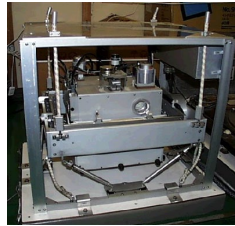
品質

DMO-Processed

観測機器

機器名

船上重力計



可搬型相対重力計 (MR11-06 -)



概要

本データは、船上重力計で計測した相対重力値を、出入港する港の絶対重力値を用いて絶対重力値に変換し、フリーエア異常値を算出したものである。

絶対重力値への変換前にドリフト補正とエトベス補正を行っているほか、一定の基準で信頼性の低いデータを除去する品質管理（下記参照）を行っている。なお、港の絶対重力値は、国土地理院が設置している日本重力基準網の重力基準点における絶対重力値を参照して得られた値である。

計測装置

1) 船上重力計システム

システムはジャイロ安定台に取り付けた重力センサ部とデータ処理・収録部で構成されている。

- メーカー： LaCoste & Romberg
- 型式： S-116
- 計測範囲： 12,000 mGal
- 測定精度： 1.0 mGal
- ドリフト量： < 3.0mGal/month
- 設置場所： 重力計室
- 参考資料： 「Model "S" Air-Sea Dynamic Gravity Meter System II」 INSTRUCTION MANUAL LaCoste and Romberg Gravity Meters, Inc. 2004

2) 可搬型相対重力計

可搬型相対重力計は、データ処理・収録部と真空恒温槽の中に収納された重力センサ部で構成されている。国土地理院が設置している日本重力基準網の重力基準点の絶対重力値を参照して、着岸中に港の絶対重力値を求めるために使用される。

- メーカー： SCINTREX
- 型式： CG-5
- 計測範囲： 8,000 mGal
- 標準偏差： 0.005 mGal
- ドリフト量： < 0.02 mGal/day
- 参考資料： 「CG-5 OPERATION MANUAL」, SCINTREX

岸壁における絶対重力値

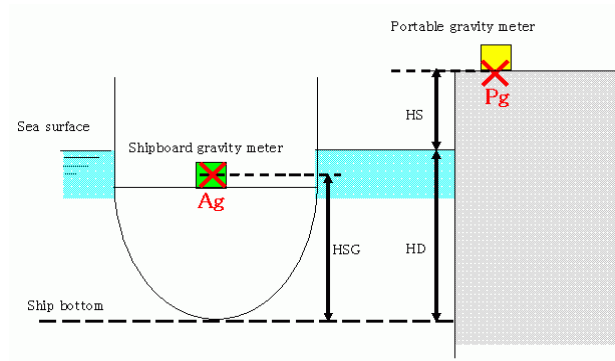
日時 (UTC)	2023/8/24 7:05	2023/11/9 7:59
港	SHIMIZU/OKITSU	SHIMIZU/SODESHI
岸壁絶対重力値 (mGal)	979729.49	979728.98
海面高 (cm)	201	187
喫水 (cm)	658	603
センサ位置絶対重力値 (mGal)	979730.4	979729.72
船上重力計重力値 (mGal)	12001.7	11999.9

絶対重力値高度変換式

$$Ag = Pg + \beta * HS/100 + (HD - HSG)/100 * (\beta - 4\pi * k * \rho_w)$$

Ag：船上重力計センサ位置の絶対重力値 (mGal)

P_g : 可搬型相対重力計で求めた接岸岸壁 (HSを計測した場所) の絶対重力値 (mGal)
 HSG : 船底から船上重力計の高さ (「みらい」の場合530cm)
 HS : 海面高 (cm)
 HD : 喫水 (cm)
 β : フリーエア勾配 0.3086(mGal/m)
 k : ニュートンの重力常数
 ρ_w : 海水密度
 $4\pi * k * \rho_w = 0.0864$



データ処理

本船上重力計システムは、フィルター処理により、重力データの出力が120秒遅延する。重力データとナビゲーションデータの時間のずれを調整した後、以下の処理を行う。

1) ドリフト量補正

$$D = ((Vg - Vgs) - (Age - Ags)) / (Te - Ts)$$

D : ドリフト値 (mGal/day)

Vgs : 観測開始時の船上重力計値 (mGal)

Vg : 観測終了時の船上重力計値 (mGal)

Ags : 観測開始時のセンサ位置絶対重力値 (mGal)

Age : 観測終了時のセンサ位置絶対重力値 (mGal)

Ts : 観測開始日時 (day)

Te : 観測終了日時 (day)

2) エトベス補正

$$E = 7.503 * S * \cos(\phi) * \sin(\alpha) + 0.004154 * S^2$$

E : エトベス補正值

S : 船の対地速度 (knot)

ϕ : 緯度

α : 船の進路方向(北を0度として、時計回りに+)

参考資料 : Blakely, R.J., Potential theory in gravity & magnetic applications, Cambridge University Press, New York, 441pp, 1995

*ナビゲーションデータ S , ϕ 及び α は下記のいずれかにあてはまるデータを除去した後、前後2分間の平均値をとる。なお、平均区間内のデータの50%以上が不良データである場合は欠測とした。

- ・時間が逆転する場合、同じ時間が続く場合
- ・対地速度20knot以上
- ・進路方向0~360° 以外

3) 絶対重力値の算出

$$G = Ags + (Vg - Vgs) - D * (T - Ts) + E - H * (\beta - 4\pi * k * \rho_w)$$

G : 海水面での絶対重力値 (mGal)

Ags : 観測開始時のセンサ位置絶対重力値 (mGal)

Vgs : 観測開始時の船上重力計値 (mGal)

Vg : 観測時の船上重力計値 (mGal)

D : ドリフト値 (mGal/day)

Ts : 観測開始日時 (day)

T : 観測日時 (day)

E : エトベス補正值 (mGal)

H : 海水面からセンサまでの距離 (m)

β : フリーエア勾配 0.3086 (mGal/m)

k : ニュートンの重力常数

ρ_w : 海水密度

$$4\pi \cdot k \cdot \rho_w = 0.0864$$

4) フリーエア－異常値の算出

$$G_f = G - \gamma + \delta$$

G_f：フリーエア－異常値 (mGal)

G：海水面での絶対重力値 (mGal)

γ：正規重力 (mGal)

* 測地基準系1980に基づく正規重力式を使用した。

$$\gamma = 978032.67715(1 + 0.0052790414 \sin^2 \phi + 0.0000232718 \sin^4 \phi + 0.0000001262 \sin^6 \phi + 0.0000000007 \sin^8 \phi)$$

δ：海水面での大気補正值

$$\delta = 0.87 - 0.0000965 \cdot 0 \text{ (mGal)}$$

5) データの出力

時間 (UTC)

緯度 (degree)

経度 (degree)

海水面での絶対重力値 (mGal)

フリーエア－異常値 (mGal)

品質管理

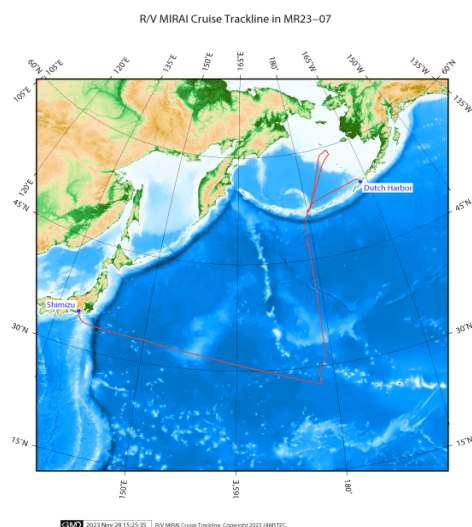
下記のいずれかに該当するデータを信頼性の低いデータとして除去した。

- ・ フリーエア－異常値の水平勾配が10mGal/km以上
- ・ エトベス補正值の変動が3mGal/min以上
- ・ 対地速度3knot以下

その他

- 1) データファイルの命名規約：クルーズID_corr.grv
- 2) データ間隔：10秒
- 3) 位置データの測地系：WGS84
- 4) Raw Dataデータが必要な場合は「dmo@jamstec.go.jp」よりご連絡ください。

関連情報



MR23-07

船舶名：

みらい

期間：

2023/10/06 - 2023/11/08

主席/首席：

勝又 勝郎（海洋研究開発機構）

課題名：

北太平洋亜寒帯循環の定量的観測実験 — GO-SHIP 観測 P14

有機アルカリ度の観測

生物地球化学観測フロートの投入

GO-SHIP型観測と組み合わせる微生物観測

北太平洋におけるヨウ素・ヨウ化物分布

北部太平洋におけるマイクロプランクトンの栄養戦略

北太平洋・ベーリング海における鉛直混合の実態と熱塩物質輸送

北部太平洋環境変動捕捉のためのフロート投入

多環芳香族炭化水素・ラジウム・セシウム

北部太平洋の雲・降水システムの多角的観測

北太平洋のヨウ素スペシエーションと尿素・アンモニア・亜硝酸塩

全米海洋学パートナーシップ計画の一部をなす全球内部波計画による EM-APEX 型フロート投入

準天頂衛星による GPS 補強データの受信実験

Gravity Corrected フォーマット

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 -25	緯度	f9.5	度	南緯は-マイナスで表記
4	27 -36	経度	f10.5	度	西経は-マイナスで表記
5	38 -45	絶対重力値	f8.1	mGal	
6	48 -53	フリーエア異常値	f6.1	mGal	