

「よこすか」 YK02-07 Leg2 重力

最終更新日: 2019-07-20

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: YK02-07 Leg2

重力: Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: JAMSTEC

観測データ項目: 絶対重力値

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋重力場
固体地球 > 測地学/重力 > 重力

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。

観測期間 (UTC)

2002-11-04 11:32 – 2002-11-10 23:40

2002-10-21 15:01 – 2002-10-29 15:55

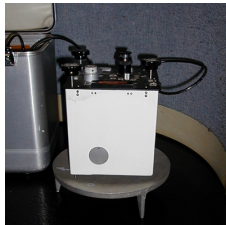
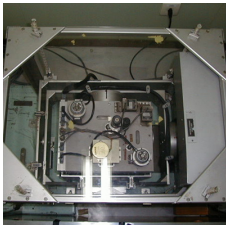
観測機器

機器名:

船上重力計

機器名:

可搬型相対重力計(- YK14-01)



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-63

計測範囲: 12,000 mGal

測定精度: 1.0 mGal

ドリフト量: < 3.0 mGal/month

設置場所: 第一研究室

参考資料: 「Model "S" Air-Sea Dynamic Gravity Meter SystemII」 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: LaCoste & Romberg

型式: G-1039

計測範囲: 7,000 mGal

測定精度: 0.04 mGal

ドリフト量: < 0.5 mGal/month

参考資料: 「Model G and D Gravity Meter System」 INSTRUCTION MANUAL LaCoste and Romberg Gravity Meters, Inc.

絶対重力値

日時 (UTC)	港	絶対重力値 (mGal)	海面高 (cm)	喫水 (cm)	センサ位置絶対重力値 (mGal)	船上重力計重力値 (mGal)
2002/09/14 05:05:00	YOKOSUKA/JAMSTEC	979758.32	220	460	979757.71	10964.8
2002/09/23 00:59:00	YOKOSUKA/JAMSTEC	979758.31	280	460	979757.89	10965.9
2002/11/14 02:31:00	YOKOSUKA/JAMSTEC	979758.32	240	450	979757.74	10966.2
2002/12/01 02:20:00	YOKOSUKA/JAMSTEC	979758.28	230	460	979757.70	10964.7

※本航海では、途中で重力計を再起動したため、2002/11/08 14:16:25までのデータは航海開始前の2時点、2002/11/09 00:03:47からのデータは航海終了後の2時点の絶対重力値を参照した。

※用語解説は [こちら](#)

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180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)

Vge: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

$$E = 7.503 \times S \times \cos(\varphi) \times \sin(\alpha) + 0.004154 \times S^2$$

E:エトベス補正值

S:船の対地速度 (knot)

φ:緯度 (radian)

α:船の進路方向 (radian, 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3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

$$G = Ags + (Vg - Vgs) \times (T - Ts) + E + H \times \beta$$

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: フリーエアースケール係数 0.3086 (mGal/m)

(4)フリーエアースケール係数の算出

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

Gf:フリーエアースケール係数 (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。

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

δ:海水面での大気補正值

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

(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)

フリーエアースケール係数 (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。

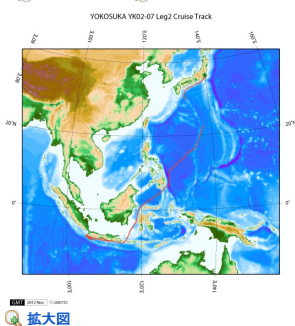
- ・フリーエアースケール係数の水平勾配が10mGal/km以上
- ・エトベス補正值の変動が3mGal/min以上
- ・対地速度3knot以下

注意事項

- (1) データファイルの命名規約: クルース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  潜航データ



YK02-07 Leg2

船舶名: よこすか

期間: 2002-10-20 - 2002-11-11

主席/首席: 徐 垣 (海洋科学技術センター)

課題名: インドネシア・スマトラ断層の南方延長の発見とそのテクトニクス上の意義

更新履歴

2019-07-20	観測データを登録しました。
2018-07-18	観測データを登録しました。
2014-09-10	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
かいれい
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:



「よこすか」 YK02-07 Leg2 重力

最終更新日: 2019-07-20

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: YK02-07 Leg2

重力: Processed (DMO)-Corrected

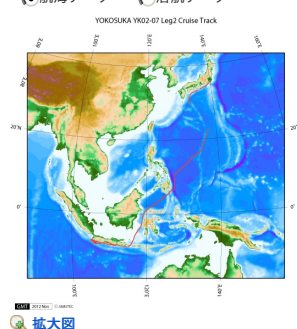
データポリシー: JAMSTEC

Gravity Corrected

No.	カラム	項目名	表示形式	単位	備考
1	1 - 8	日付	i4,i2,i2		YYYYMMDD (UTC)
2	10 -15	時間	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	

関連情報

航海データ 潜航データ



YK02-07 Leg2

船舶名: よこすか

期間: 2002-10-20 - 2002-11-11

主席/首席: 徐 坦 (海洋科学技術センター)

課題名: インドネシア・スマトラ断層の南方延長の発見とそのテクトニクス上の意義

更新履歴

2019-07-20 観測データを登録しました。
2018-07-18 観測データを登録しました。
2014-09-10 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」 YK02-07 Leg2 重力

最終更新日: 2019-07-20

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: YK02-07 Leg2

重力: Processed (DMO)-Corrected

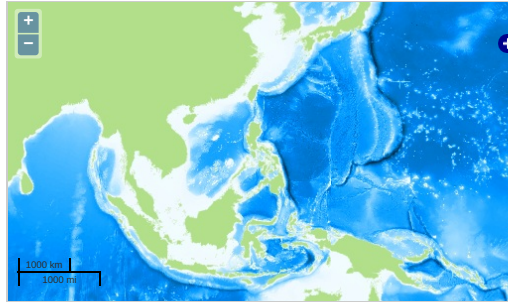
データポリシー: JAMSTEC

観測データ項目: 絶対重力値

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋重力場
固体地球 > 測地学/重力 > 重力

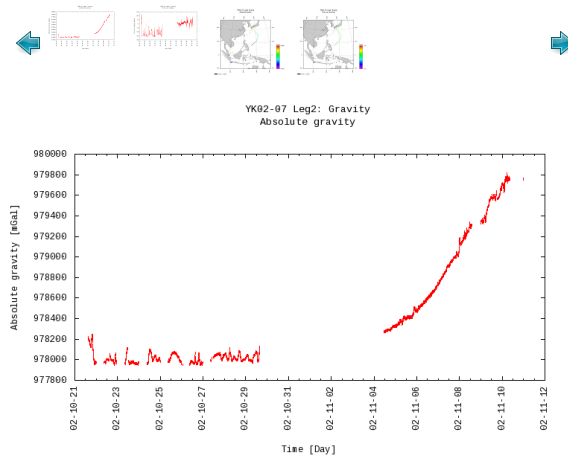
観測位置



Imagery reproduced from ...

— ... 測線 — ... 航跡 ● ... 観測点、潜航点、掘削点

グラフ



データリスト

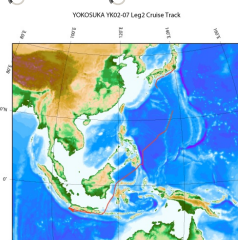
バスケットに追加

ファイル名

☐ YK02-07_leg2_corr.grv

関連情報

航海データ 潜航データ



拡大図

YK02-07 Leg2

船舶名: よこすか

期間: 2002-10-20 - 2002-11-11

主席/首席: 徐 垣 (海洋科学技術センター)

課題名: インドネシア・スマトラ断層の南方延長の発見とそのテクトニクス上の意義

更新履歴

2019-07-20 観測データを登録しました。
2018-07-18 観測データを登録しました。
2014-09-10 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。

オン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

データを探す
地図検索
データツリー
詳細検索

よこすか
みらい
かきれい
ちきゅう
かいてい
新青丸
白鳳丸

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
GKカメラディープ・トウ
GK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