

## 「かわいい」 KR07-09 三成分磁力計 (STCM)

最終更新日: 2019-06-21

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **KR07-09**

三成分磁力計 (STCM): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: X, Y, Z成分地磁気異常値, 全磁力地磁気異常値

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋地磁気  
固体地球 > 地磁気

クルーズレポート

[http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc\\_catalog/media/JAM\\_Rand07\\_04.pdf](http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/JAM_Rand07_04.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。

観測期間 (UTC)

2007-06-25 01:20 - 2007-07-23 23:22

観測機器

機器名:

船上三成分磁力計



概要

本データは、三軸(船上座標: h(+船首側), s(+右舷側), v(+船体下方)のリングコア型フラックスゲート磁力センサーにより計測した磁力値から、地磁気異常値を算出したものである。データを公開するにあたり、船体磁場の影響を取り除くため8の字航走したデータから補正係数を算出し補正を行っている。もし、当該航海にて8の字航走を行っていない場合は、当該航海より以前の航海で最も近い期間に行われたデータを用いている。さらに、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、地磁気異常値を算出するために使用する標準磁場は、国際標準地球磁場(IGRF)を使用している。

計測装置

(1) 計測部

メーカー: 有限会社テラテクニカ

型式: SFG1214

測定範囲:  $\pm 100,000$  nT

絶対精度及び安定性: 100 nT以内

分解能: 1 nT

設置場所: 第二研究室 (ドライラボ)

(2) センサー部

メーカー: 有限会社テラテクニカ

方式: リングコア型フラックスゲート

設置場所: 羅針甲板

(3) 水平姿勢計

メーカー: 有限会社テラテクニカ

型式: TVM-4

測定範囲:  $\pm 45^\circ$

精度:  $\pm 0.2^\circ$  ( $< 30^\circ$ )

分解能:  $0.0055^\circ$  /LSB

設置場所: 重力計室

(4) 方位計

メーカー: 横河電子機器株式会社

型式: CMZ500

追従速度:  $12^\circ$  /秒

精度:  $\pm 0.2^\circ$  \*Secant(Lat.)

設置場所: 船橋甲板

8の字航走期間

KR07-06取得データ使用

Date (UTC)

2007/05/10 03:18:00 - 2007/05/10 03:32:00

2007/05/22 09:09:00 - 2007/05/22 09:22:00

データ処理

船上三成分磁力計システムによって取得されたデータから、以下の処理によって三成分地磁気異常値を計算する。

(1)船体磁気補正の計算

$Hob = ARPYF + Hp \dots \textcircled{1}$

Hob:磁場(船上観測)

A:船体磁化率

R:ロールを表す回転行列

P:ピッチを表す回転行列

Y:方位を表す回転行列

F:地球磁場

Hp:船体固定磁場

参考文献:Isezaki,N. (1986)「A new shipboard three-component magnetometer」 GEOPHYSICS.VOL51,NO10;P1992-1998

①式より、地球磁場Fを求める(②式)

$RPYF = BHob + Hpb \dots \textcircled{2}$

B:8の字係数(船上観測)

Hbp:船体固定磁場(船上観測)

(2)国際標準地球磁場(IGRF)

IGRF計算式(11th Generation)を用いて、ナビゲーションデータの緯度、経度、時刻からその場所の国際標準地球磁場の値を求める。

参考: IAGA Division V-MOD Geomagnetic Field Modeling[<http://www.ngdc.noaa.gov/AGA/vmod/igrf.html>]

(3)地磁気異常値の計算

$An = F - Figrf$

An:地磁気異常値

F:地球磁場

Figrf:国際標準地球磁場

(4)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。

- ・時間が逆転する場合、同じ時間が続く場合
- ・毎1秒の船首方位の変化を積算した値が5分間で±20°を上回る区間
- ・対地速度20knot以上または3knot以下
- ・地磁気異常X,Y,Z成分のいずれかが±4000nTを上回る区間

(5)フィルタリング

船体動揺の影響を取り除くため、地磁気異常値に幅120秒のガウシアンフィルターを適応した。

(6)データの出力

時間 (UTC)

緯度 (degree)

経度 (degree)

X: 地磁気異常値北向き成分 (nT)

Y: 地磁気異常値東向き成分(nT)

Z: 地磁気異常値鉛直下向き成分 (nT)

T: 地磁気異常絶対値 (nT)

船体磁気補正係数

The following corrections and calculations were performed.

(1) Ship magnetization correction

$Hob = ARPYF + Hp \dots \textcircled{i}$

Hob: Observed magnetic field vector (Ship coordinates)

A: Effect of induced magnetization of the ship

R: Matrix of rotation due to the roll

P: Matrix of rotation due to the pitch

Y: Matrix of rotation due to the heading

F: Geomagnetic field vector

Hp: Ship's permanent magnetic moment

Following the equation(i), we calculate the geomagnetic field F.

$RPYF = BHob + Hbp \dots \textcircled{ii}$

B: coefficient of Figure of 8 turn

Hbp: Permanent magnetic field vector of the ship

Reference: Isezaki,N., A new shipboard three-component magnetometer, GEOPHYSICS. VOL.51,NO10(1986);P1992-1998

(2) International Geomagnetic Reference Field (IGRF)

Synthetic geomagnetic field values are calculated from IGRF 11th Generation models by using navigation data ; latitude, longitude and date.

Reference:IAGA Division V-MOD Geomagnetic Field Modeling[<http://www.ngdc.noaa.gov/AGA/vmod/igrf.html>]

(3) Calculation of the geomagnetic field anomaly

$An = F - Figrf$

An: Geomagnetic field anomaly vector

F: Geomagnetic field vector

Figrf: Synthetic geomagnetic field vector from IGRF

(4) Quality control of data

Following criteria were used for removal of data of low reliability:

- ・Time error (inversion of time, continuation of same timestamps)
- ・Summation of the difference of heading by one second exceeding 20 degree per 5 minutes
- ・Ground speed of the ship below 3knot or exceeding 20knot

・X, Y, or Z component of geomagnetic field anomaly exceeding  $\pm 4000\text{nT}$

(5) Filtering of the geomagnetic field anomaly

Due to the residual undulation of the ship, a 120 second length Gaussian filter was applied for each component of the geomagnetic field anomaly data.

(6) Output of the data

Time (UTC)

Latitude (degree)

Longitude (degree)

X: Northward (positive on the north) component of geomagnetic field anomaly (nT)

Y: Eastward (positive on the east) component of geomagnetic field anomaly (nT)

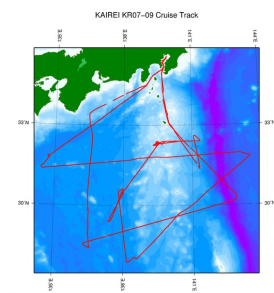
Z: Vertical (positive for downward) component of geomagnetic field anomaly (nT)

T: Absolute value of geomagnetic field anomaly (nT)

注意事項

- (1) データファイルの命名規約: クルーズID\_corr.stcm
- (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



KR07-09

船舶名: かいれい

期間: 2007-06-25 - 2007-07-23

主席/首席: 野 徹雄 (海洋研究開発機構)

拡大図

更新履歴

2019-06-21	観測データを登録しました。
2018-03-08	観測データを登録しました。
2014-09-23	観測データを登録しました。
2012-10-26	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

オン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:

Go

潜航情報へ

潜航番号:

Go

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

## 「かいいい」 KR07-09 三成分磁力計 (STCM)

最終更新日: 2019-06-21

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **KR07-09**

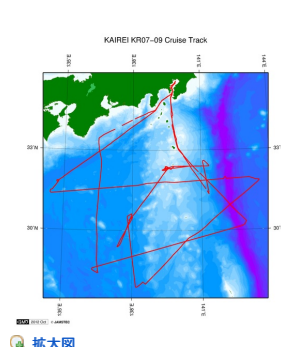
三成分磁力計 (STCM): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: [JAMSTEC](#)

### STCM 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 -43	X成分地磁気異常値	f6.0	nT	北向き正
6	45 -50	Y成分地磁気異常値	f6.0	nT	東向き正
7	52 -57	Z成分地磁気異常値	f6.0	nT	鉛直下向き正
8	59 -64	全磁力地磁気異常値	f6.0	nT	

### 関連情報



#### KR07-09

船舶名: かいいい

期間: 2007-06-25 - 2007-07-23

主席/首席: 野 徹雄 (海洋研究開発機構)

### 更新履歴

2019-06-21 観測データを登録しました。  
2018-03-08 観測データを登録しました。  
2014-09-23 観測データを登録しました。  
2012-10-26 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

## 「かいいい」 KR07-09 三成分磁力計 (STCM)

最終更新日: 2019-06-21

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **KR07-09**

三成分磁力計 (STCM): Processed (DMO)-Corrected

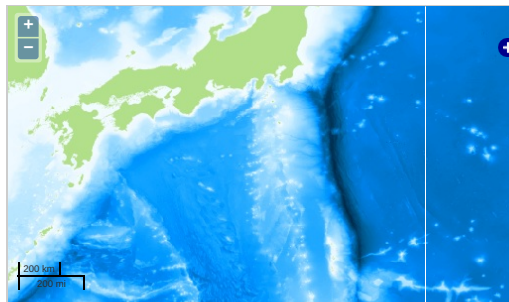
データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: X, Y, Z成分地磁気異常値, 全磁力地磁気異常値

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋地磁気  
固体地球 > 地磁気

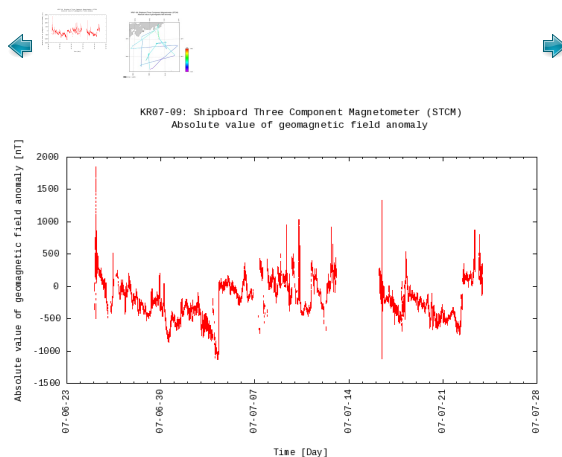
### 観測位置



Imagery reproduced from ...

— ... 測線 — ... 航跡 ● ... 観測点、潜航点、掘削点

### グラフ



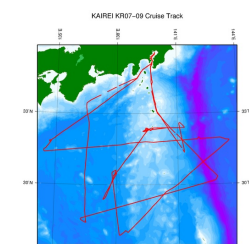
### データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ KR07-09\_corr.stcm

### 関連情報



拡大図

**KR07-09**

船舶名: かいいい

期間: 2007-06-25 - 2007-07-23

主席/首席: 野 徹雄 (海洋研究開発機構)

### 更新履歴

2019-06-21 観測データを登録しました。  
2018-03-08 観測データを登録しました。  
2014-09-23 観測データを登録しました。  
2012-10-26 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imei  
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