

「みらい」 MR11-08 Leg3 航跡

最終更新日: 2014-08-09

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **MR11-08 Leg3**

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/MR11-08_leg1-3_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

メーカー: Trimble Navigation Limited (受信機)

Fugro Survey Limited (D-GPS)

型式: SPS751 (受信機)

Starfix-XP (D-GPS)

受信機設置場所: 操船甲板右舷側

操船甲板左舷側

出力データ: NMEA (D-GPS)

メーカー: Trimble Navigation Limited

型式: 4000DS

受信機設置場所: 操船甲板右舷側

操船甲板左舷側

出力データ: NMEA

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: ±(2.0% + 0.2 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 ±0.5m/s

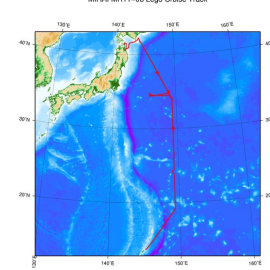
10m/s以上 ±5%

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



MIRAI MR11-06 Leg3 Cruise Track

MR11-08 Leg3

船舶名: みらい
期間: 2012-01-12 - 2012-02-09
主席/首席: 熊本 雄一郎 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [WOCE再観測]
課題名: ▶ 海洋大循環解明のための新規化学トレーサーの検証

更新履歴

| | |
|------------|---------------|
| 2014-08-09 | 観測データを登録しました。 |
| 2012-12-06 | 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:

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

「みらい」 MR11-08 Leg3 航跡

最終更新日: 2014-08-09

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: [MR11-08 Leg3](#)
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

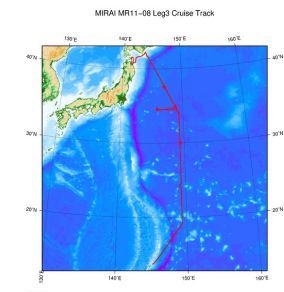
- 3 - assumed good*
- 4 - failed range check (4 ~ 11000 m)
- 9 - system error or input error

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



拡大図

MR11-08 Leg3

船舶名: みらい
期間: 2012-01-12 - 2012-02-09
主席/首席: 熊本 雄一郎 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [WOCE再観測]
課題名: ▶ 海洋大循環解明のための新規化学トレーサの検証

更新履歴

| | |
|------------|---------------|
| 2014-08-09 | 観測データを登録しました。 |
| 2012-12-06 | 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:

潜航情報へ

潜航番号:



「みらい」 MR11-08 Leg3 航跡

最終更新日: 2014-08-09

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR11-08 Leg3**

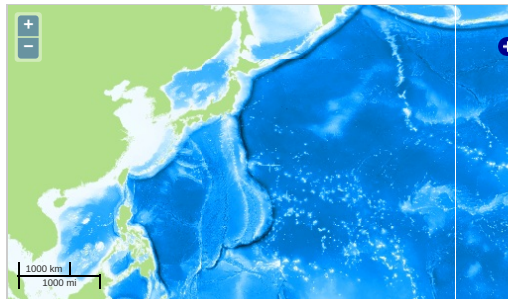
航跡: Processed (DMO)-QCed

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

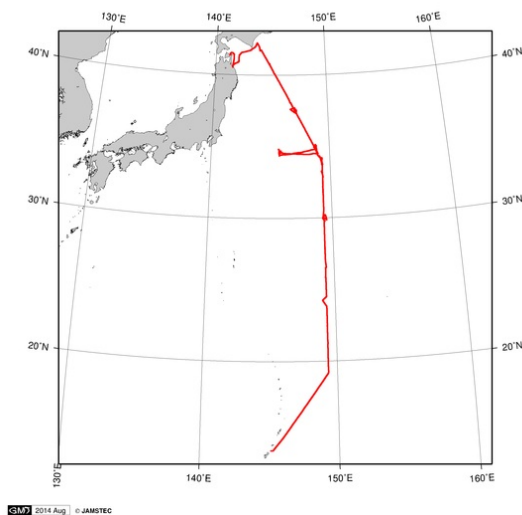


Imagery reproduced from ...

— ... 測線 — ... 航跡 ● ... 観測点、潜航点、掘削点

グラフ

MR11-08 Leg3: Navigation



GMT 2014 Aug © JAMSTEC

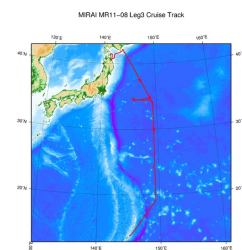
データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ MR11-08_leg3.dat

関連情報



拡大図

MR11-08 Leg3

船舶名: みらい

期間: 2012-01-12 - 2012-02-09

主席/首席: 熊本 雄一郎 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [WOCE再観測]

課題名: ▶ 海洋大循環解明のための新規化学トレーサーの検証

更新履歴

2014-08-09 観測データを登録しました。
2012-12-06 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
かいてい
ちきゅう
かいてい
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
BKカメラディープ・トウ
BK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