

「みらい」 MR13-04 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2019-01-29

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: MR13-04

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

データポリシー: JAMSTEC

観測データ項目: 水深

サイエンスキーワード:

海洋 > 水深/海底地形 > 水深
固体地球 > 地形学

クルーズレポート

http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR13-04_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

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:

マルチナロービーム測深装置 (MR12-01

Leg1 - MR14-02)



概要

本データは、マルチビーム音響測深装置により計測した水深値である。マルチビーム音響測深装置とは、指向性のある音響ビームを船底の送波器から送波、海底面から反射した音響ビームを受波器で受渡し、この送波器から受波器までの音響ビームの伝搬時間より、水深値を求めるものである。この装置は、多数配列された送波、受波器から、船の船首尾方向と直行する方向に扇状の音響ビームを送信することで、一度に多数の水深値を計測することが可能である。また、正確な音響ビームの伝搬時間を計測するために、音速補正データの取得および補正も合わせて行っている(音速補正参照)。

データを公開するにあたり、データにはノイズが含まれることから、一定の基準で信頼性の低いデータを除去する処理 (Processed Data参照) を行っている。

計測装置

メーカー: Elac
型式: SeaBeam3012(船上局), SeaBeam2112(送受波器)
周波数: 12kHz
測定幅(スワ幅): 最大150°
ビーム角: 2°
ビーム数: 151
計測範囲: 50m - 11,000m
精度(深度方向): 直下水深は水深値(m) * 0.2%以内 (サイドビームは水深値(m) * 0.5%以内)

音速補正

上記の音速補正について、調査海域で取得されたデータは調査時にXBT等による温度データの取得を行い、音速補正を行っている。しかし、回航時に取得されたデータは、航行中に音速補正データの計測を行わないことから、航海終了後にアルゴフロートのデータおよび過去に取得したXBTおよびXCTDデータを使用し、音速補正を行っている。

Processed Data

Teledyne Technologies社のCARIS HIPS and SIPS Version9.1を使用し、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。処理したデータは100mグリッドに補間し、アスキーデータとして出力している。

- ・位置情報エラーデータ
- ・メーカー公表の計測範囲を超えるデータ (計測装置参照)
- ・スワ幅角度60度以上のデータ
- ・スパイク状に突出したデータ (1ping内で起点としたビームと前後のビームとの角度が両者とも15度以上の場合)
- ・海況等により1スワ幅全てが海底を捉えられなかったデータ
- ・海底から外れたデータ (CARISのSurface Cleaning機能を使用、パラメータ: Cleaning=2σ(95.44%), Surface=tilted plane, threshold 2σ(95.44%))

なお、調査海域時と回航時ではデータの品質が異なるため、調査海域時および回航時取得のデータを区別して公開する。ファイル名は以下の通りである。

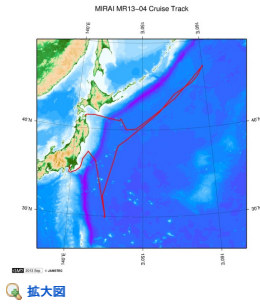
- ・調査海域取得データ: XXXX.dat
- ・回航時取得データ: XXXX_t.dat

ファイル名のXXXXは航海ID、"_t"は回航時に取得したデータを示している。

注意事項

- (1) 位置データの測地系: WGS84
- (2) 潮汐補正は実施していない。
- (3) 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



MR13-04
船舶名: みらい
期間: 2013-07-09 - 2013-07-29
主席/首席: 本多 牧生 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [海洋観測点 K2, 海洋観測点 S1, 海洋観測点 KEO, 海洋観測点 KNOT]
課題名: ▶ 気候変動に対する生態系を介した物質循環の変動とフィードバック

更新履歴

2019-01-29 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
ブルの利用申請
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:

「みらい」 MR13-04 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2019-01-29

ReadMe 観測データ **データフォーマット**

航海番号: **MR13-04**

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

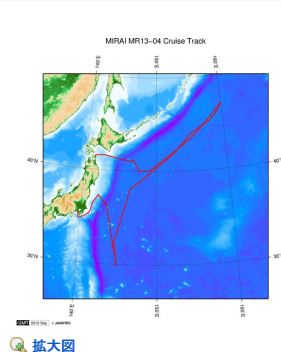
データポリシー: **JAMSTEC**

Bathymetry XYZ

測深データの1データは33バイトです。

No.	カラム	内容	表示形式	単位	備考
1	1 - 11	経度	f11.6	度	+ : 東経 - : 西経
2	13 - 22	緯度	f10.6	度	+ : 北緯 - : 南緯
3	24 - 31	水深	f9.3	m	
4	32 - 33	ターミネータ	a2		[CR][LF]

関連情報



拡大図

MR13-04

船舶名: みらい

期間: 2013-07-09 - 2013-07-29

主席/首席: 本多 牧生 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [海洋観測点 K2, 海洋観測点 S1, 海洋観測点 KEO, 海洋観測点 KNOT]

課題名: ▶ 気候変動に対する生態系を介した物質循環の変動とフィードバック

更新履歴

2019-01-29 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」 MR13-04 海底地形 (MBES)

最終更新日: 2019-01-29

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR13-04**

海底地形 (MBES): Processed (DMO)-Basic

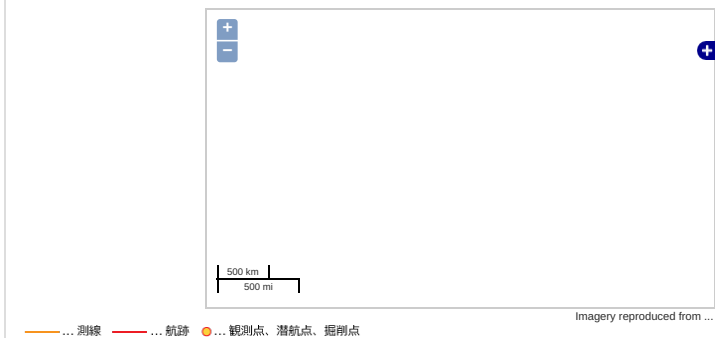
データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 水深

サイエンスキーワード:

海洋 > 水深/海底地形 > 水深
固体地球 > 地形学

観測位置



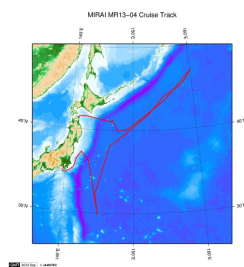
データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ MR13-04.dat.zip

関連情報



拡大図

MR13-04

船舶名: みらい

期間: 2013-07-09 - 2013-07-29

主席/首席: 本多 牧生 (海洋研究開発機構)

プロジェクト名: [海洋観測点 K2, 海洋観測点 S1, 海洋観測点 KEO, 海洋観測点 KNOT]

課題名: ▶ 気候変動に対する生態系を介した物質循環の変動とフィードバック

更新履歴

2019-01-29 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
データツール
詳細検索

船舶の紹介

なつしま
かいよう
よこすか
みらい
かきれい
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
ハイパードルフィン
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ソーナードープ・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