

## \*データのご利用にあたって

- ・データポリシー JURCAOS-JAMSTEC
- ・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。

## 品質

Processed (DMO)-QCed

## 観測機器

機器名

広域DGPS受信装置

NO IMAGE

## 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。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： クローバテック  
型式： DL1800

## 装置

## 1) GPS

メーカー： Trimble Navigation Limited  
古野電気株式会社  
型式： SPS356  
GP-170  
設置場所：

## 2) 水温

メーカー： 株式会社 村山電機製作所  
型式： RK(C)  
S/No.： 084.2  
測定範囲： -10 ～ +40℃  
精度： ±0.5%  
設置場所： 左舷外板 (Fr.64付近)

## 3) ドップラーソナー

メーカー： 古野電気株式会社  
型式： DS-60  
測定範囲： 船速： -10.00 ～ +40.00 knot  
-9.99 ～ +9.99 knot  
流向流速： 全方位： 0.0 ～ 9.9 knot  
対水時： ±1.0% or ±0.1 knotの大きい方  
精度：

## 4) マルチナロービーム音響測深装置

メーカー： Kongsberg Maritime  
型式： EM124  
周波数： 12kHz  
測定範囲： 20m - 11,000m

## 5) 極深海用精密音響測深装置

メーカー： Kongsberg Maritime  
型式： EA600  
周波数： 12kHz

## 6) 風向風速計

メーカー： 日本エレクトリック・インスルメント  
型式： N-162A  
設置高度： 17m

測定範囲：	風向：	右舷左舷180度
	風速：	2 ～ 60m/s
精度：	風向：	±0.5m/s（10m/s以下）
	風速：	±5%以内（10m/s以上）

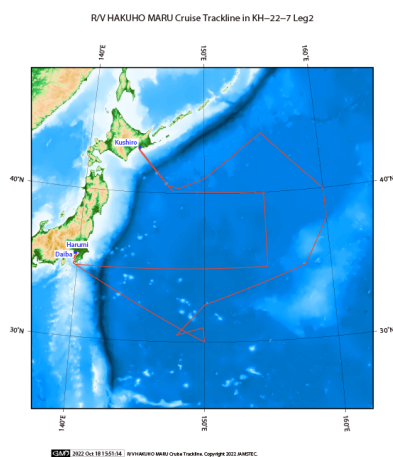
#### 注意事項

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。

水深：	海底地形（MBES）
流向流速：	船舶搭載型音響式流向流速計（ADCP）

## 関連情報

---



### KH-22-7 Leg2

船舶名：

白鳳丸

期間：

2022/08/10 - 2022/09/01

主席/首席：

小畑 元（東京大学 大気海洋研究所）

課題名：

西部北太平洋亜寒帯から亜熱帯における微量元素・同位体の循環過程の解明(国際GEOTRACES計画)

高速水温計・高速電気伝導度計を用いた乱流・二重拡散過程と海洋・物質の循環の研究

## Navigation QCed Data フォーマット

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.mmmmmN(S)
5	33 - 44	経度	i3,x1,f7.4,a1	度 - 分	ddd-mm.mmmmmE(W)
6	46 - 49	船速 (対地)	f4.1	ノット	
7	51 - 55	進路 (対地)	f5.1	度 - 分	
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	°C	
11	74 - 78	水温	f5.2	°C	
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	表示書式	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 : 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.