

「みらい」 MR06-03 Leg1 航跡

最終更新日: 2014-07-29

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: MR06-03 Leg1

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/MR06-03\\_leg1-2\\_all.pdf](http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR06-03_leg1-2_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受信機

メーカー: Leica Geosystems AG

型式: MX9400N

設置場所: 操船甲板右舷側

出力データ:raw, NMEA

メーカー: Leica Geosystems AG

型式: MX9400N

設置場所: 操船甲板左舷側

出力データ:raw, NMEA

メーカー: Trimble Navigation Limited

型式: 4000DS

設置場所: 操船甲板右舷側

出力データ:NMEA

メーカー: Trimble Navigation Limited

型式: 4000DS

設置場所: 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）

観測項目:風速・風向

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%
<b>注意事項</b>	
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 MR06-03 Leg1 Cruise Track

**MR06-03 Leg1**

船舶名: みらい

期間: 2006-05-26 - 2006-06-18

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 KNOT]

課題名: ▶ エアロゾル、雲の立体分布と科学特性の観測

更新履歴

2014-07-29	観測データを登録しました。
2012-11-25	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:



**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

Copyright 2011 Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology

## 「みらい」MR06-03 Leg1 航跡

最終更新日: 2014-07-29

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: [MR06-03 Leg1](#)  
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

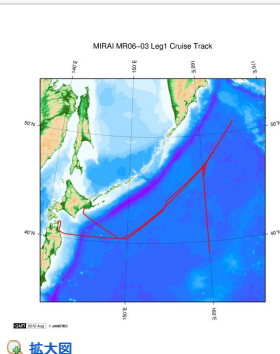
- 3 - assumed good\*
- 4 - failed range check (4 ~ 11000 m)
- 9 - system error or input error

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



#### MR06-03 Leg1

船舶名: みらい  
期間: 2006-05-26 - 2006-06-18  
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 KNOT]  
課題名: ▶ エアロゾル、雲の立体分布と科学特性の観測

#### 更新履歴

2014-07-29	観測データを登録しました。
2012-11-25	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



## 「みらい」 MR06-03 Leg1 航跡

最終更新日: 2014-07-29

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR06-03 Leg1**

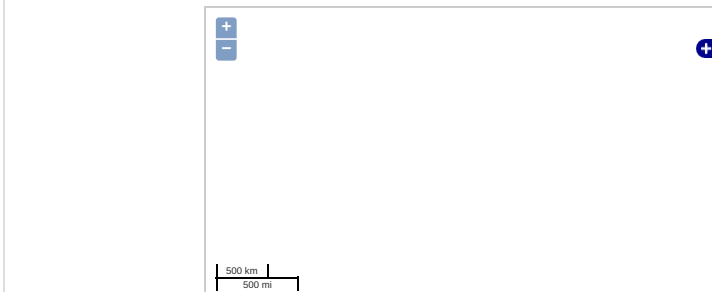
航跡: Processed (DMO)-QCed

データポリシー: [JAMSTEC](#)

観測データ項目:

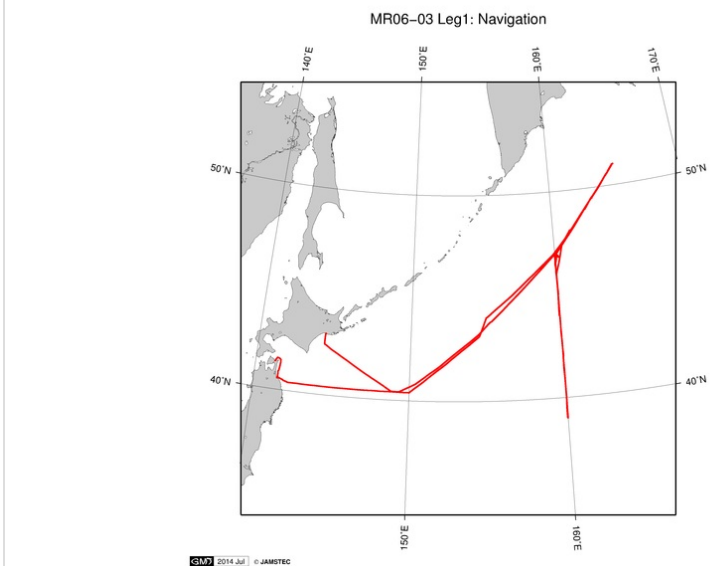
サイエンスキーワード:

### 観測位置



Imagery reproduced from ...

### グラフ



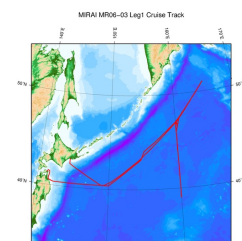
### データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ MR06-03\_leg1.dat

### 関連情報



[拡大図](#)

#### MR06-03 Leg1

船舶名: みらい

期間: 2006-05-26 - 2006-06-18

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 KNOT]

課題名: ▶ エアゾル、雲の立体分布と科学特性の観測

### 更新履歴

2014-07-29 観測データを登録しました。  
2012-11-25 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:

#### 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