

## \*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。

## 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： ELAC  
型式： SeaBeam 2120/3000  
周波数： 20kHz  
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

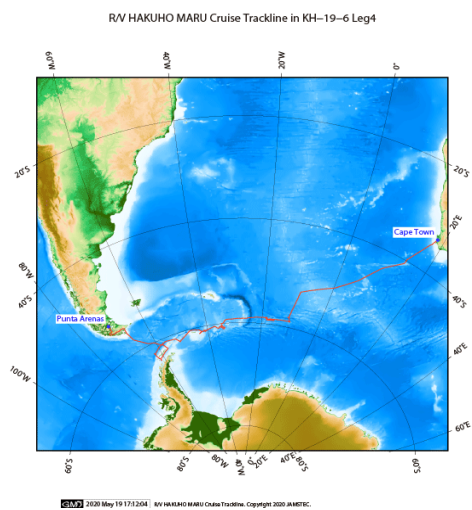
測定範囲：	風向：	右舷左舷180度
	風速：	2 ～ 60m/s
精度：	風向：	±0.5m/s（10m/s以下）
	風速：	±5%以内（10m/s以上）

#### 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-19-6 Leg4

船舶名：白鳳丸  
期間：2019/12/19 - 2020/01/16  
主席/首席：池原 実（高知大学）  
課題名：ウェッデル海～南太平洋における海洋地球科学総合横断  
観測：白鳳丸30周年記念航海の実現

サウスサンドイッチ海溝-ウェッデル海における底層生態系とマイクロプラスチック汚染の実態把握

## 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.