

「みらい」 MR10-01 Leg2 航跡

最終更新日: 2014-08-06

ReadMe
観測データ
データフォーマット

航海番号: MR10-01 Leg2

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/MR10-01\\_leg1-2\\_all.pdf](http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR10-01_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

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

精度:

流向流速:

全方位: 0.0 ~ 9.9 knot

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

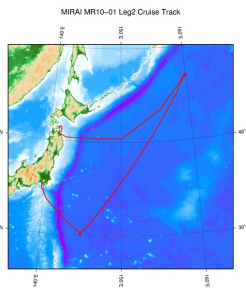
10m/s以上 ±5%

#### 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



拡大図

#### MR10-01 Leg2

船舶名: みらい  
期間: 2010-02-07 - 2010-02-24  
主席/首席: 松本 和彦 (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]  
課題名: ▶ 気候変動に対する生態系変動を介した物質循環の変動とフィードバック

#### 更新履歴

2014-08-06	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  
フィードー覧

#### 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  
ディーブ・トウ  
ハイバードルフィン  
うらしま  
よこすかディーブ・トウ  
6Kカメラディーブ・トウ  
6Kソーナーディーブ・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」MR10-01 Leg2 航跡

最終更新日: 2014-08-06

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: [MR10-01 Leg2](#)

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	°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	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

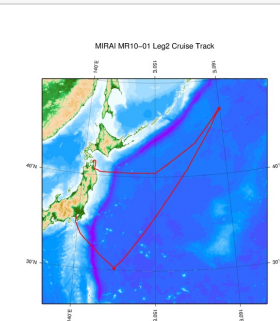
- 3 - assumed good\*
- 4 - failed range check (4 ~ 11000 m)
- 9 - system error or input error

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

### MR10-01 Leg2

船舶名: みらい  
期間: 2010-02-07 - 2010-02-24  
主席/首席: 松本 和彦 (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]  
課題名: ▶ 気候変動に対する生態系変動を介した物質循環の変動とフィードバック

## 更新履歴

2014-08-06	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:  Go

### 潜航情報へ

潜航番号:  Go



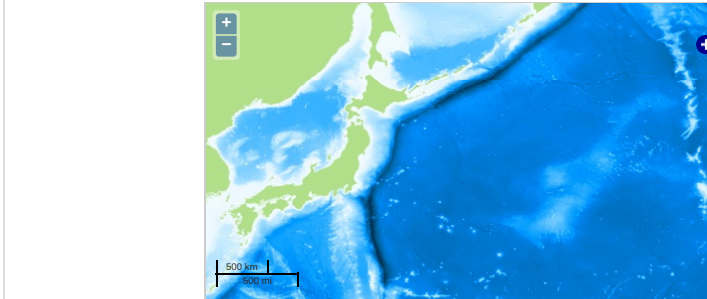
## 「みらい」 MR10-01 Leg2 航跡

最終更新日: 2014-08-06

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR10-01 Leg2**  
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:

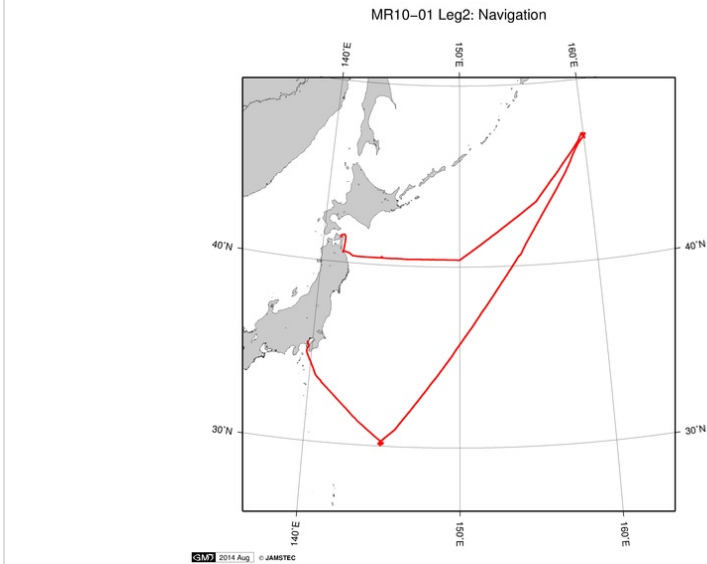
### 観測位置



— ... 測線 — ... 航跡 ● ... 観測点、潜航点、掘削点

Imagery reproduced from ...

### グラフ



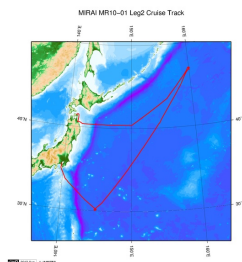
### データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ MR10-01\_leg2.dat

### 関連情報



#### MR10-01 Leg2

船舶名: みらい  
期間: 2010-02-07 - 2010-02-24  
主席/首席: 松本 和彦 (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]  
課題名: ▶ 気候変動に対する生態系変動を介した物質循環の変動とフィードバック

拡大図

### 更新履歴

2014-08-06 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