

「なつしま」 NT10-05 Leg2 航跡

最終更新日: 2012-09-28

[ReadMe](#)

[観測データ](#)

[データフォーマット](#)

航海番号: **NT10-05 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/NT10-05_leg2_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。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

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: 上部マスト右舷側
上部マスト左舷側

2) 海水温度計

メーカー: 株式会社 村山電機製作所
型式: DT-3110ARZ
測定範囲: -10～50℃
精度: ±0.1℃

3) 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
全方位: 0.0 ～ 9.9 knot
精度: 流向流速: ±(2.0% + 0.2 knot)
流速:

4) マルチナロービーム音響測深装置

メーカー: RESON Inc.
型式: SeaBat 8160
周波数: 50kHz
測定範囲: 最大3000m

5) 風向風速計

メーカー: 大阪布谷精機株式会社
設置高度: 20m (海面より)
測定範囲: 風向: 全周
風速: 2～60m/s
精度: 風向: ±5°以内
風速: 10m/s以下 ±0.5m/s以内
10m/s以上 ±0.5%以内

関連情報

☒ 航海データ ☐ 潜航データ

NATSUSHIMA NT10-05 Leg2 Cruise Track

拡大図

NT10-05 Leg2
船舶名: なつしま
期間: 2010-03-18 - 2010-03-29
主席/首席: 藤井 輝夫 (東京大学)
課題名: ▶ AUVを用いた海域マッピングに基づく適応的現場計測手法に関する研究

更新履歴	
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:

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

「なつしま」 NT10-05 Leg2 航跡

最終更新日: 2012-09-28

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: [NT10-05 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

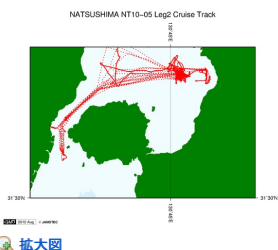
Flag 12 : Current direction and current speed

- 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

航海データ 潜航データ



NT10-05 Leg2

船舶名: なつしま
期間: 2010-03-18 - 2010-03-29
主席/首席: 藤井 輝夫 (東京大学)
課題名: ▶ AUVを用いた海域マッピングに基づく適応的現場計測手法に関する研究

更新履歴

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



「なつしま」 NT10-05 Leg2 航跡

最終更新日: 2012-09-28

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **NT10-05 Leg2**

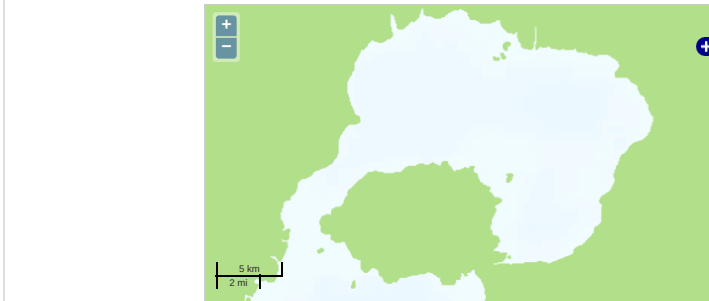
航跡: Processed (DMO)-QCed

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:

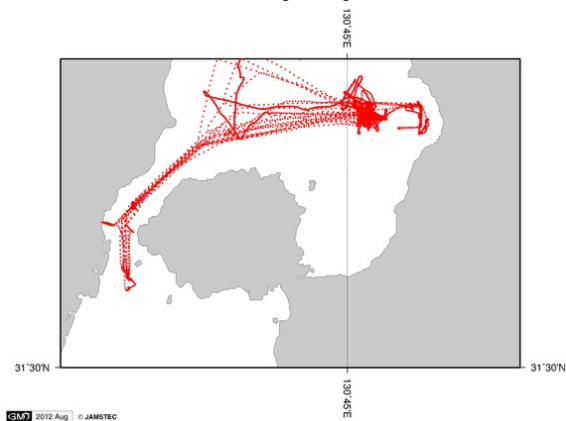
観測位置



— ... 測線 — ... 航跡 ● ... 観測点、潜航点、掘削点

グラフ

NT10-05 Leg2 : Navigation



データリスト

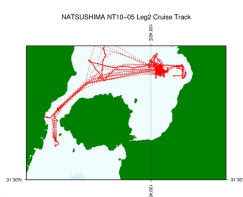
バスケットに追加

ファイル名

☐ NT10-05_leg2.dat

関連情報

☒ 航海データ ☐ 潜航データ



[拡大図](#)

NT10-05 Leg2

船舶名: なつしま

期間: 2010-03-18 - 2010-03-29

主席/首席: 藤井 輝夫 (東京大学)

課題名: ▶ AUVを用いた海域マッピングに基づく適応的現場計測手法に関する研究

更新履歴

2012-09-28 観測データを登録しました。

[データポリシー](#)

[更新情報](#)

[サイト更新履歴](#)

[フィード一覧](#)

[地図検索](#)

[データツリー](#)

[詳細検索](#)

[かいれい](#)

[ちきゅう](#)

[かいめい](#)

[新青丸](#)

[白鳳丸](#)

[ハイバードルフィン](#)

[うらしま](#)

[よこすかディープ・トウ](#)

[GKカメラディープ・トウ](#)

[GK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](#)

[潜航情報へ](#)

潜航番号:



Go

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