

「みらい」 MR12-05 Leg1 全磁力 (TMI)

最終更新日: 2019-06-26

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **MR12-05 Leg1**

全磁力 (TMI): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 全磁力

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋地磁気
固体地球 > 地磁気

クルーズレポート

http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/MR12-05_leg1-3_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

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。

観測期間 (UTC)

2012-11-14 20:03 - 2012-11-16 12:32

観測機器

機器名:

セシウム磁力計



概要

本データは、セシウム磁力計[電子スピン共鳴を利用し、地磁気の全磁力(強さ)を測定する]によって得られたものである。セシウム磁力計は船体磁場の影響を避けるため、通常船から400m - 500m離れて曳航する。また、一定の基準で信頼性の低いデータを除去する品質管理(下記参照)を行っている。なお、地磁気異常値を算出するために使用する標準磁場は、国際標準地球磁場(IGRF)を使用している。

計測装置

メーカー: Geometrics, inc.

型式: G-882

測定範囲: 20,000 - 100,000 nT

分解能: 0.002 nT

精度: 2 nT以下

設置場所: ドライラボ

データ処理

セシウム磁力計によって取得されたデータから、以下の処理によって地磁気異常値を計算する。

(1) 国際標準地球磁場(IGRF)

IGRF計算式(11th Generation)を用いて、ナビゲーションデータの緯度、経度、時刻からその場所の国際標準地球磁場の値を求める。

参考: IAGA Division V-MOD Geomagnetic Field Modeling[<http://www.ngdc.noaa.gov/IAGA/vmod/igrf.html>]

(2) 地磁気異常値の計算

$$An = F - F_{igrf}$$

An: 地磁気異常値

F: 地球磁場

F_{igrf}: 国際標準地球磁場

(3) データの出力

時間 (UTC)

緯度 (degree)

経度 (degree)

全磁力測定値 (nT)

全磁力異常値 (nT)

品質管理

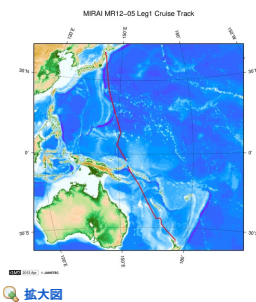
下記のいずれかに該当するデータを信頼性の低いデータとして除去した。

- ・時間が逆転する場合、同じ時間が続く場合
- ・対地速度20knot以上または1knot以下
- ・全磁力異常値が±400nTを上回る区間
- ・全磁力異常値の空間勾配が±300nT/kmを上回る区間

注意事項

- (1) データファイルの命名規約: クルーズID_corr.tmag
- (2) データ間隔: 通常1秒(測定場所の全磁力・地磁気伏角等による)
- (3) 位置データの測地系: WGS84
- (4) Raw Dataデータが必要な場合は上記「お問い合わせ」よりご連絡ください。

関連情報



MR12-05 Leg1
船舶名: みらい
期間: 2012-11-05 - 2012-11-25
主席/首席: 勝又 勝郎 (海洋研究開発機構)
課題名: ▶ 海洋大循環による熱・物質輸送とその変動についての研究

更新履歴

2019-06-26	観測データを登録しました。
2018-06-29	観測データを登録しました。
2018-05-12	観測データを登録しました。
2014-11-25	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
かきれい
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

「みらい」 MR12-05 Leg1 全磁力 (TMI)

最終更新日: 2019-06-26

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: [MR12-05 Leg1](#)

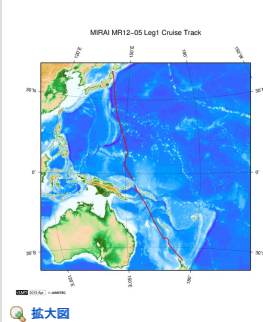
全磁力 (TMI): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: [JAMSTEC](#)

TMI Corrected

No.	カラム	項目名	表示形式	単位	備考
1	1 - 8	日付	i4,i2,i2		YYYYMMDD (UTC)
2	10 -15	時間	i2,i2,i2		hhmmss (UTC)
3	17 -25	緯度	f9.5	度	南緯は-マイナスで表記
4	27 -36	経度	f10.5	度	西経は-マイナスで表記
5	38 -45	地磁気絶対値	f8.1	nT	
6	46 -53	地磁気異常値	f7.1	nT	

関連情報



MR12-05 Leg1

船舶名: みらい

期間: 2012-11-05 - 2012-11-25

主席/首席: 勝又 勝郎 (海洋研究開発機構)

課題名: ▶ 海洋大循環による熱・物質輸送とその変動についての研究

更新履歴

2019-06-26	観測データを登録しました。
2018-06-29	観測データを登録しました。
2018-05-12	観測データを登録しました。
2014-11-25	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
ウ
KM-ROV
シェル型バウグラブ
爪型バウグラブ
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」 MR12-05 Leg1 全磁力 (TMI)

最終更新日: 2019-06-26

ReadMe **観測データ** データフォーマット

航海番号: **MR12-05 Leg1**

全磁力 (TMI): Processed (DMO)-Corrected

データポリシー: **JAMSTEC**

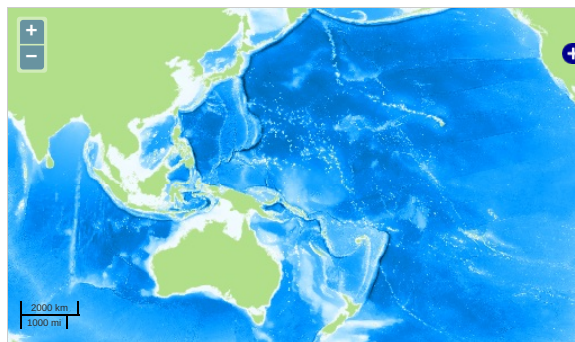
観測データ項目: 全磁力

サイエンスキーワード:

海洋 > 海洋地球物理 > 海洋地磁気

固体地球 > 地磁気

観測位置



... 測線 ... 航跡 ... 観測点、潜航点、掘削点

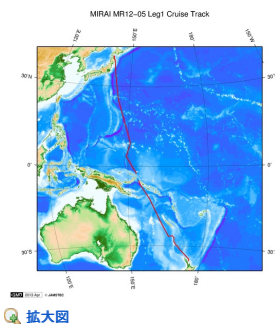
データリスト

バスケットに追加

ファイル名

☐ MR12-05_leg1_corr.tmag

関連情報



MR12-05 Leg1

船舶名: みらい

期間: 2012-11-05 - 2012-11-25

主席/首席: 勝又 勝郎 (海洋研究開発機構)

課題名: ▶ 海洋大循環による熱・物質輸送とその変動についての研究

更新履歴

2019-06-26	観測データを登録しました。
2018-06-29	観測データを登録しました。
2018-05-12	観測データを登録しました。
2014-11-25	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