

「かいめい」 KM19-05C 雲底高度

最終更新日: 2019-11-15

ReadMe 観測データ データフォーマット

航海番号: **KM19-05C**

雲底高度: Raw

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 雲底高度

サイエンスキーワード:

大気 > 雲 > 雲底

クルーズレポート

http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc_catalog/media/KM19-05C_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。

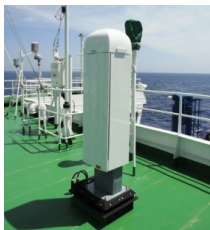
観測期間 (UTC)

2019-07-14 00:00 - 2019-08-07 00:10

観測機器

機器名:

シーロメーター



概要

シーロメータとはコンパスデッキに設置された本体からレーザーパルスを送直上方に向けて発射し、レーザー信号が雲粒に当たり、発生した後方散乱信号を捉えることにより雲底高度を測定する装置です。

レーザーパルスを発射してから後方散乱信号を受信するまでの時間差とその強度にて雲底の高度を測定します。又、雲底が不明瞭な場合には、鉛直視程が測定されます。

計測センサー

メーカー: ヴァイサラ(株)
機種: CL51
シリアル番号: L1220347
計測範囲: ~15000[m] (後方散乱計測)
~13000[m] (雲底検出)
分解能: 10[m]
精度: ±5m (固定対象までの距離精度)
計測サイクル: 06~120[秒] 通常は36秒に設定
設置場所: コンパスデッキ (海面からの設置高度約17m)
収録ソフトウェア: CL-VIEW Ver2.00

注意事項

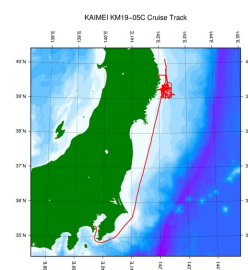
(1) AYMMDDHH.DAT(CL-VIEW Ver2.00)のファイル命名規約は次のとおりです。

A: AIに固定
Y: 西暦年の1の位
MM: 収録開始月(UTC)
DD: 収録開始日(UTC)
HH: 収録開始時刻(UTC)

(2) 設置高度補正は、行っておりません。

関連情報

航海データ 潜航データ



KM19-05C

船舶名: かいめい
期間: 2019-07-14 - 2019-08-07
主席/首席: 土田 真二 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [東北マリンサイエンス拠点形成事業 (TEAMS)]
課題名: 三陸沖合における海洋生態系の変動メカニズムの解明

拡大図

更新履歴

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:

Go

潜航情報へ

潜航番号:



Go



「かいめい」 KM19-05C 雲底高度

最終更新日: 2019-11-15

ReadMe

観測データ

データフォーマット

航海番号: **KM19-05C**

雲底高度: Raw

データポリシー: **JAMSTEC**

Ceiling Raw

雲底高度観測装置(Ceilometer)データの 1 データは56バイトです。

| No. | カラム | 内容 | 表示形式 | 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 | データ処理ソフトウェア | a3 | 'CT0': CT-VIEW 'CL0': CL-VIEW |
| 4 | 20 - 21 | ソフトウェアバージョン | i2 | データ処理ソフトウェアバージョン |
| 5 | 22 | データステータス | i1 | 1: 雲底高度/鉛直視程 2: 雲底高度/鉛直視程、後方散乱信号 6: 雲底高度/鉛直視程、雲量及び雲層高度 7: 雲底高度/鉛直視程、後方散乱信号、雲量及び雲層高度 |
| 6 | 23 | (予備) | a1 | |
| 7 | 25 | 探知ステータス | i1 | 0: 雲なし 1: 1つの雲底を探知 2: 2つの雲底を探知 3: 3つの雲底を探知 4: 雨、霧、霰 (全体的に雲に覆われた状態) 5: 雲底不明瞭 (雲と判断できない状態) |
| 8 | 26 | アラーム | a1 | 0: 異常なし W: 警告あり A: 警報あり * 観測情報(No.12)を参照 |
| 9 | 28 - 32 | 最下層雲底高度または鉛直視程 | i5 | 探知ステータスが1,2,3の場合は最下層雲底高度 探知ステータスが4の場合は鉛直視程 探知ステータスが0,5の場合は'////' 単位:観測情報(No.12)を参照 |
| 10 | 34 - 38 | 第2層雲底高度または探知信号最高高度 | i5 | 探知ステータスが2,3の場合は第2層雲底高度 探知ステータスが4の場合は受信された後方散乱信号の最高高度 探知ステータスが0,1,5の場合は'////' 単位:観測情報(No.12)を参照 |
| 11 | 40 - 44 | 第3層雲底高度 | i5 | 探知ステータスが3の場合は第3層雲底高度 探知ステータスが0,1,2,4,5の場合は'////' 単位:観測情報(No.12)を参照 |
| 12 | 46 - 53 | 観測情報 | a8 | *1 |
| 13 | 55 - 56 | ターミネータ | a2 | CR+LF |

*1: 観測情報

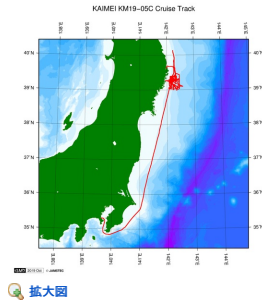
この情報は各々16進数で表された8文字(8 bytes)で表示されています。

| Byte | Hexadecimal character (o:on, -:off) | | | | | | | | | | | | | | | Message(A:alarm, W:warning) | |
|------|-------------------------------------|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|-----------------------------|--|
| | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | A | B | C | D | E | F | |
| 1 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Laser temperature shut-off(A) |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Laser failure(A) |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Receiver failure(A) |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Voltage failure(A) |
| 2 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Spare(A) |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Spare(A) |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Spare(A) |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Spare(A) |
| 3 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Windows contaminated(W) |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Battery low(W) |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Laser power low(W) |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Laser temperature high or low(W) |
| 4 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Internal temperature high or low(W) |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Voltage high or low(W) |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Relative Humidity is > 85%(W) |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Receiver cross-talk compensation poor(W) |
| 5 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Blower suspect(W) |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Spare(W) |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Spare(W) |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Spare(W) |
| 6 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Blower is ON |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Blower heater is ON |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Internal heater is ON |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Units are METERS if ON , else FEET |
| 7 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Polling mode is ON |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | Working from battery |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Single sequence mode is ON |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Manual settings are effective |
| 8 | - | - | - | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 | Tilt angle is > 45 degrees |
| | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | - | - | - | - | 0 | 0 | 0 | 0 | High background radiance |
| | - | - | 0 | 0 | - | - | 0 | 0 | - | 0 | 0 | - | - | 0 | - | 0 | Manual blower control |
| | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | - | 0 | Spare |

関連情報

航海データ

潜航データ



KM19-05C
船舶名: かいめい
期間: 2019-07-14 - 2019-08-07
主席/首席: 土田 真二 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [東北マリンサイエンス拠点形成事業 (TEAMS)]
課題名: 三陸沖合における海洋生態系の変動メカニズムの解明

更新履歴

| 更新日時 | 更新内容 |
|------------|---------------|
| 2019-11-15 | 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
ブルの利用申請
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

「かいめい」 KM19-05C 雲底高度

最終更新日: 2019-11-15

ReadMe
観測データ
データフォーマット

航海番号: **KM19-05C**
雲底高度: Raw
データポリシー: **JAMSTEC**
観測データ項目: 雲底高度
サイエンスキーワード:

大気

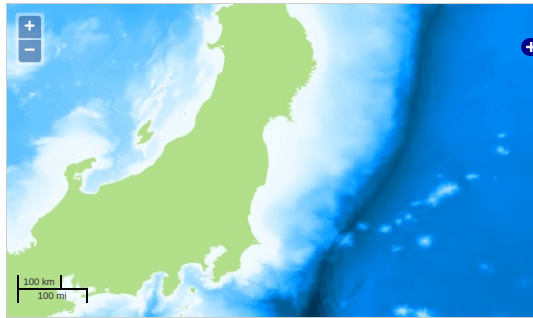
>

雲

>

雲底

観測位置



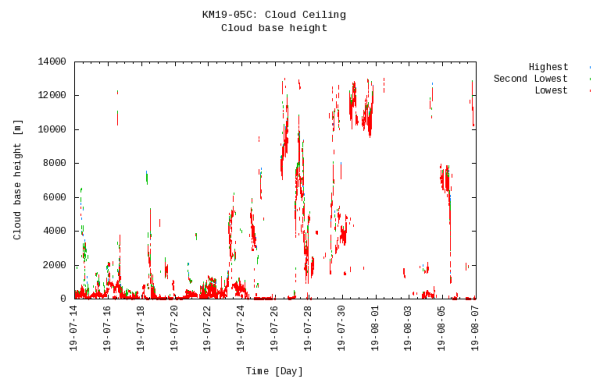
— ... 測線

— ... 航跡

● ... 観測点、潜航点、掘削点

Imagery reproduced from ...

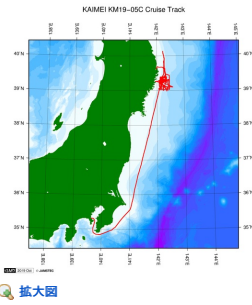
グラフ



データリスト

バスケットに追加

| ファイル名 |
|---------------------------------------|
| <input type="checkbox"/> A9071400.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9071500.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9071600.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9071700.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9071800.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9071900.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072000.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072100.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072200.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072300.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072400.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072500.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072600.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072700.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072800.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9072900.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9073000.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9073100.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080100.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080200.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080300.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080400.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080500.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080600.DAT |
| <input type="checkbox"/> A9080700.DAT |



KM19-05C
船舶名: かいめい
期間: 2019-07-14 - 2019-08-07
主席/首席: 土田 真二 (海洋研究開発機構)
プロジェクト名: [東北マリンサイエンス拠点形成事業 (TEAMS)]
課題名: 三陸沖合における海洋生態系の変動メカニズムの解明

更新履歴

| 更新日時 | 更新内容 |
|------------|---------------|
| 2019-11-15 | 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
ブルの利用申請
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:

