

## 「KM-ROV」 KMROV 00100 潜水船水温・塩分・深度計 (CTD)

最終更新日: 2021-08-31

ReadMe 観測データ データフォーマット

潜航番号: **KMROV 00100**

潜水船水温・塩分・深度計 (CTD): Processed (DMO)-QCed

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 圧力, 水温, 塩分

サイエンスキーワード:

海洋 > 海水温 > 水温

海洋 > 塩分/密度 > 塩分

クルーズレポート

[http://www.godac.jamstec.go.jp/catalog/data/doc\\_catalog/media/KM19-05C\\_all.pdf](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。

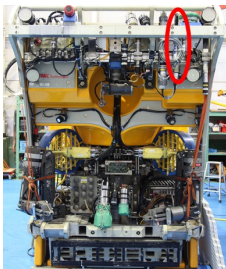
引用方法

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:

無人探査機「KM-ROV」CTD



### 概要

無人探査機「KM-ROV」ピークルは海底広域研究船「かいめい」を母船としている。「KM-ROV」の最大潜航深度は3000mである。

「KM-ROV」は、シーバード社製SBE 49 FastCAT CTD Sensorで圧力・水温・塩分を1秒に1回計測する。シーバード社製SBE 49 FastCAT CTD Sensorは「KM-ROV」の前方上部に上向きで取り付けられており、採水口は「KM-ROV」上部フレームより5cm程度低い位置となっている。

このCTDセンサーは、現場環境を監視するための航法機器のひとつ（調査観測装置ではない）として搭載されている。「KM-ROV」搭載後にCTDセンサーの校正を実施していない。

### センサー仕様

| 型式             | センサー  | 計測範囲        | 精度          | 安定性(年換算)    | 分解能         |
|----------------|-------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| SBE 49 FastCAT | 水温    | -5 ~ +35 °C | ±0.002 °C   | ±0.0024 °C  | 0.0001 °C   |
|                | 電気伝導度 | 0 ~ 9 S/m   | ±0.0003 S/m | ±0.0036 S/m | 0.00005 S/m |
|                | 圧力    | 0 ~ 7000 m  | ±7 m        | ±3.5 m      | 0.14 m      |

### 潜水船位置情報

母船に対する潜水船の相対位置は、潜水船に設置されたトランスポンダと母船の船底に設置された受波器アレイを用いて、SSBL(Super Short Base Line)方式という測位方法によって得られている。

SSBL方式では、受波器アレイにおける音波の受信角度から測定される位相差から求められる方位と伝搬時間から求められる距離を組み合わせて母船に対する相対位置が計測される。測位精度は、母船と潜水船間の距離・垂直方位や母船の動揺などの影響を受ける。SSBL方式は、LBL(Long Base Line)方式に比べて測定精度はやや劣るが、海底トランスポンダを設置する必要が無いため運用が容易になるという特徴がある。

伝搬時間から距離を正確に求めるには鉛直方向の音速分布を考慮する必要があり、XBTなどによる鉛直温度プロファイル計測を海域ごとに実施している。

潜水船の位置情報は、母船と潜水船の相対位置を母船のGPS位置に加えることにより求める。母船と潜水船の相対位置を緯度経度座標に変換する際には、緯度経度30°毎に定められた係数を用いる簡易式（海上保安庁海洋情報部提供）を使用する。

### 公開用データ

「KM-ROV」の1秒毎のCTDデータ・位置情報(緯度・経度)・姿勢情報(roll, pitch, heading)を公開する。

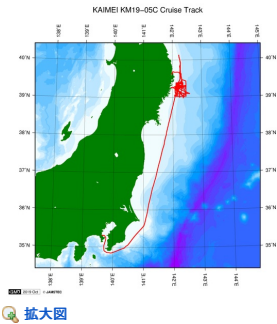
圧力、水温、塩分のノイズについては目視によるチェックを行い、明らかに異常と思われるものについては欠測値に置き換える。位置情報については「KM-ROV」の最高航行速度である3ノット以上の移動速度を示すノイズを手動で取り除き、線形内挿により補間する。

データの有効桁数については、センサーの精度を考慮して以下の表のように変更する。

| 項目 | オリジナル        | 公開データ      |
|----|--------------|------------|
| 圧力 | 0.001 [dbar] | 0.1 [dbar] |
| 水温 | 0.0001 [°C]  | 0.01 [°C]  |
| 塩分 | 0.0001 [PSU] | 0.01 [PSU] |

### 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

2021-08-31

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

ハイパードルフィン

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

Copyright 2011 Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology



**JAMSTEC**  
JAPAN AGENCY FOR MARINE-EARTH SCIENCE AND TECHNOLOGY

国立研究開発法人  
海洋研究開発機構

## 「KM-ROV」 KMROV 00100 潜水船水温・塩分・深度計 (CTD)

最終更新日: 2021-08-31

ReadMe 観測データ **データフォーマット**

潜航番号: **KMROV 00100**

潜水船水温・塩分・深度計 (CTD): Processed (DMO)-QCed

データポリシー: **JAMSTEC**

### Submersible CTD Qced

ファイルは、ヘッダ1行とデータ部の1潜航分が収録されている。

#### ヘッダ部

| No. | カラム     | 項目     | 表示形式 | 備考                            |
|-----|---------|--------|------|-------------------------------|
| 1   | 1       | ヘッダID  | a1   | 固定値 '#'                       |
| 2   | 3 - 37  | 潜水船    | a35  | 例: YOKOSUKA-DEEP-TOW / KM-ROV |
| 3   | 39 - 48 | データID  | a10  | CTD                           |
| 4   | 50 - 70 | クルーズID | a21  | 例: MRYX-XX(_legx)             |
| 5   | 78 - 81 | 潜航番号   | a4   |                               |

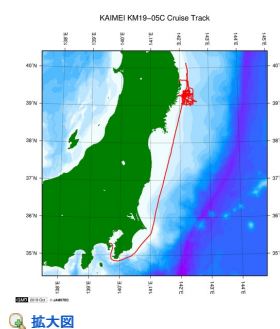
#### データ部

| No. | カラム       | 項目     | 単位     | 表示形式  | 備考             |
|-----|-----------|--------|--------|-------|----------------|
| 1   | 1 - 8     | 日付     | -      | i8    | YYYYMMDD (LST) |
| 2   | 10 - 15   | 時刻     | -      | i6    | hhmmss (LST)   |
| 3   | 17 - 26   | 緯度     | degree | f10.5 | 南緯は-マイナスで表記    |
| 4   | 28 - 37   | 経度     | degree | f10.5 | 西経は-マイナスで表記    |
| 5   | 39 - 48   | 圧力     | dbar   | f10.1 |                |
| 6   | 50 - 59   | 水温     | deg-C  | f10.2 | ITS-90         |
| 7   | 61 - 70   | 塩分     | PSU    | f10.2 | PSS-78         |
| 8   | 72 - 81   | 溶存酸素   | ml/l   | f10.1 |                |
| 9   | 83 - 92   | 高度     | m      | f10.1 |                |
| 10  | 94 - 103  | 傾斜角 横  | degree | f10.1 |                |
| 11  | 105 - 114 | 傾斜角 縦  | degree | f10.1 |                |
| 12  | 116 - 125 | ジャイロ方位 | degree | f10.1 |                |

欠測値は'-999'と表示される。

### 関連情報

🕒 航海データ 🕒 潜航データ



🔍 拡大図

#### 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

2021-08-31 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

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

## 「KM-ROV」 KMROV 00100 潜水船水温・塩分・深度計 (CTD)

最終更新日: 2021-08-31

ReadMe **観測データ** データフォーマット

潜航番号: **KMROV 00100**

潜水船水温・塩分・深度計 (CTD): Processed (DMO)-QCed

データポリシー: **JAMSTEC**

観測データ項目: 圧力, 水温, 塩分

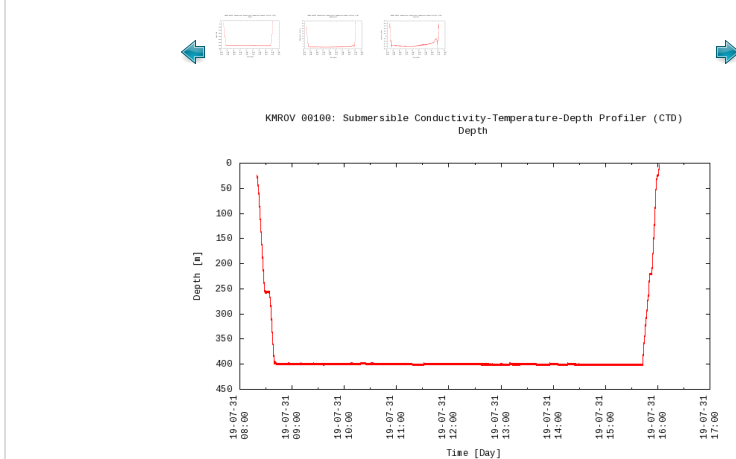
サイエンスキーワード:

海洋 > 海水温 > 水温  
海洋 > 塩分/密度 > 塩分

### 観測位置



### グラフ



### データリスト

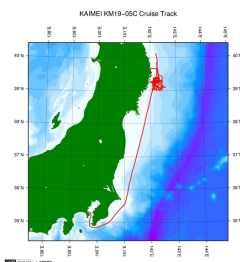
バスケットに追加

#### ファイル名

☐ KMROV\_00100.txt

### 関連情報

🔍 航海データ 📡 潜航データ



🔍 拡大図

#### 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

2021-08-31 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](#)

[みらい](#)

[かきれい](#)

[ちきゅう](#)

[かいめい](#)

[新青丸](#)

[白鳳丸](#)

[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](#)

[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**

JAPAN AGENCY FOR MARINE-EARTH SCIENCE AND TECHNOLOGY

国立研究開発法人  
海洋研究開発機構