

**ALOS AVNIR-2 オルソ補正画像プロダクト
プロダクトフォーマット説明書**

Version 2.0

2020年6月

宇宙航空研究開発機構 地球観測研究センター

改訂履歴 (1/1)

バージョン	日付	章/表	フィールド No.	改訂内容
1.0	2018/3	-	-	初版
2.0	2020/6	2.1	-	ブラウザ画像の追加
		2.2	-	ファイル名命名規則の変更
		3.2 表 3-2	124	オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目(4/4) - DSM データ種別に AW3D30 を追加

ALOS AVNIR-2 オルソ補正画像プロダクト

プロダクトフォーマット説明書

目 次

1. はじめに.....	1
1.1. 目的.....	1
2. オルソ補正画像プロダクトの概要.....	1
2.1. オルソ補正画像プロダクトファイル構成.....	1
2.2. ファイル名命名規則.....	2
3. ファイルフォーマット.....	3
3.1. オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル レコード構成.....	3
3.2. オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目.....	4

1. はじめに

1.1. 目的

本資料は ALOS / AVNIR-2 ORI (Ortho Rectified Image、オルソ画像) プロダクトのフォーマットについて記述する

ORI プロダクト –DEM/DSM を用いて、AVNIR-2 の Level1B1 標準プロダクトを入力に AVNIR-2 のオルソ画像を作成したものである。

2. オルソ補正画像プロダクトの概要

2.1. オルソ補正画像プロダクトファイル構成

オルソ補正画像プロダクトは、ヘッダファイルと、データファイル、ブラウザ画像(RGB 合成)から構成される。データファイルは、オルソ化された4バンドのラスター画像がそれぞれ GeoTIFF 形式で格納されている。オルソ補正画像プロダクトのファイル構成について、図 2-1 に示す。

【AVNIR-2】

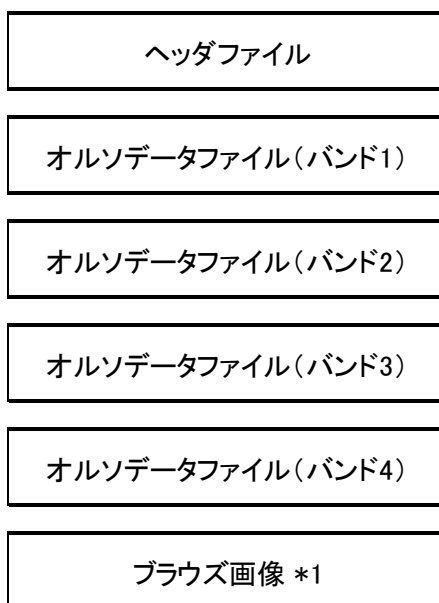


図 2-1 オルソ補正画像プロダクトファイル構成

ヘッダファイルは、テキスト形式により記述され、オルソ画像データのサイズ、幾何投影情報、幾何位置情報等を含む。詳細な記述項目については、3.2 に示す。オルソデータファイルは、8bit 整数によるラスターデータである。

*1 ブラウズ画像がないプロダクトも存在する

2.2. ファイル名命名規則

ORI プロダクトのファイル名命名規則は以下のとおりである。

ヘッダファイル:

HDR-ALAV2CDDDDDEEEEE-OORIFFG_NNN (Header File)

画像ファイル:

IMG-ALAV2CDDDDDEEEEE-OORIFFG_NNN.tif (ORI Data File)

ブラウザ画像:

ALAV2CDDDDDEEEEE-OORIFFG_NNN.png (Browse Data File)

ALAV2CDDDDDEEEEE-OORIFFG_NNN.png.aux.xml (Browse xml File)

上記のファイル名の意味は以下の通りである。

HDR	=	ヘッダファイルを意味する
IMG	=	画像ファイルを意味する
AL	=	衛星コード (ALOS)
AV2	=	センサ種別 (AVNIR-2)
C	=	センサ種別補足 'A': AVNIR-2 of ORI Data File
DDDDD	=	シーン中心通算軌道番号
EEEE	=	シーン中心のフレーム番号
O	=	観測モード 'O': OBS
ORI	=	ORI プロダクトを意味する
FF	=	フレームの処理オプション。'RF': Geo-reference or 'GT': Geo-coded True-north or 'GM' Geo-coded Map-north
G	=	地図投影。'U': UTM or 'P': PS.
NNN	=	プロダクト作成リビジョン

3. ファイルフォーマット

3.1. オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル レコード構成

1 シーンのオルソ補正画像プロダクトにつき、1 つのヘッダファイルが付属している。ヘッダファイルは ASCII 形式のテキスト文字で記されている。オルソ補正画像プロダクトヘッダファイルのレコード構成について表 3-1 に示す。

表 3-1 オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル レコード構成

ファイル	項目	内容
ヘッダファイル	プロダクト関連	データを識別するための情報を格納する。
	シーンID	シーンを識別するためのID情報を格納する。
	プロダクトID	プロダクトを識別するためのID情報を格納する。
	シーン情報	シーンを識別するための詳細な情報を格納する。
	処理情報	処理に関する詳細な情報を格納する。
	地図投影情報	地図投影に関する詳細な情報を格納する。
	衛星情報	衛星仕様に関する詳細な情報を格納する。
	測地系情報	測地座標系に関する詳細な情報を格納する。
	座標変換情報	座標変換に関する係数を格納する。
	フォーマット関連	プロダクトフォーマットに関する情報を格納する。
	システム関連	データ処理システムに関する情報を格納する。
	源泉衛星データ関連	源泉衛星データを識別するための情報を格納する。
	源泉DSMデータ関連	オルソ補正に使用し源泉DSMデータを識別するための情報を格納する。
	DSM情報	オルソ補正に使用した源泉DSMデータに関する情報を格納する。
源泉物理量関連	ラジオメトリック物理量を求めるゲイン・オフセット値を格納する。	



3.2. オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目

オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目詳細について表 3-2 に示す。

表 3-2 オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目 (1/4)

フィールドNo.	内容	バイト数	開始位置	タイプ	備考
【プロダクト関連】 データを識別するための情報を格納する。					
シーンID シーンを識別するためのID情報を格納する。					
1	シーンID = 'AABBCCDDDDDEEEEbbbbbbbb' AA : 衛星種別 = 'AL' BBB : センサ種別 = 'PSM':PRISM / 'AV2':AVNIR-2 C : センサ種別補足 = 'N':直下35km / 'F':前方35km / 'B':後方35km / 'W':直下70km / 'A':AVNIR-2 DDDDD : シーン中心通算軌道番号 = '00001'~'99999' EEEE : シーン中心フレーム番号(シーンシフト含む) = '0000'~'7199'	24	1	A24	フィールドNo.1~13 「NCX-000022」準拠 「NCX-000022」準拠 シーンシフト後のフレーム番号を設定
2	RSP ID = 'MPPPPFFFSNbbbbbb' M : 昇降ノード = 'A' / 'D' PPP : RSPパス番号 = '001'~'671' FFFF : RSPフレーム番号 = '0000'~'7199' SN : RSPシーンシフト = '-2'~'b2':PRISM / '-5'~'b4':AVNIR-2 S : シーンシフト方向 N : シーンシフト量 (PRISMは5段階、AVNIR-2は10段階)	16	25	A16	シーンシフト前のフレーム番号を設定 衛星進行方向を正の向きとする
3	衛星名 = 'ALOSbbbb' (固定)	8	41	A8	
4	センサ種別 = 'PSMbbbb':PRISM / 'AV2bbbb':AVNIR-2	8	49	A8	
5	センサ種別補足 = 'Nbbb':直下35km / 'Fbbb':前方35km / 'Bbbb':後方35km / 'Wbbb':直下70km / 'Abbb':AVNIR-2	4	57	A4	
6	シーン中心の通算軌道番号 = 'bbb00001'~'bbb99999'	8	61	I8	
7	シーン中心のフレーム番号(シーンシフト含む) = 'bbb00000'~'bbb7199'	8	69	I8	
8	昇降ノード = 'bbba' / 'bbbd'	4	77	A4	
9	RSPパス番号 = 'bbbb0001'~'bbbb671'	8	81	I8	
10	RSPフレーム番号 = 'bbbb0000'~'bbbb7199'	8	89	I8	
11	シーン移動量 = 'bbbbSN' = '-2'~'b2':PRISMは5段階、'-5'~'b4':AVNIR-2は10段階 S : シーンシフト方向 N : シーンシフト量	8	97	A8	衛星進行方向を正の向きとする
12	ファイル名通番 = 'NNN'	3	105	A3	
13	ブランク(固定)	21	108	A21	合計128byte
プロダクト情報 プロダクトを識別するためのID情報を格納する。					
プロダクトID = 'ABBBCODEbbbbbbbb'					
14	A : 観測モード = 'O':観測 BBB : 処理レベル = 'ORI' CC : 処理オプション = 'RF':Geo-reference / 'GT':Geo-coded True-north / 'GM':Geo-coded Map-north D : 地図図法 = 'U':UTM / 'P':PS E : 観測データ種別 = 'N':直下35km / 'F':前方35km / 'B':後方35km / 'W':直下70km / 'b':AVNIR-2	16	129	A16	
15	プロダクト種別 = 'PSM-ORIbbbbbbbb' / 'AV2-ORIbbbbbbbb' /	16	145	A16	
16	画像のフレーミング = 'Rbbb':Geo-reference / 'Gbbb':Geo-coded	4	161	A4	
17	画像の向き = 'bbbb':指定無し / 'Tbbb':True North / 'Mbbb':Map North	4	165	A4	
18	地図図法 = 'UTMbbbbbb' / 'PSbbbbbb'	8	169	A8	
19	リサンプリング法 = 'CCbbbbbb' / 'NNbbbbbb' / 'BLbbbbbb'	8	177	A8	
20	バンド数 = 'bbb1':PRISM / 'bbb4':AVNIR-2 (固定)	4	185	I4	
21	ブランク(固定)	4	189	A4	合計64byte

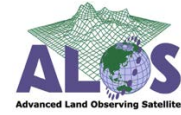


表 3-2 オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目(2/4)

シーン情報		シーンを識別するための詳細な情報を格納する。			フィールドNo.22~63
22	シーン中心時刻(UTC) = 'YYYYMMDDHHMMSSXXXZZZbbb'	24	193	A24	
	YYYY : 年 MM : 月 DD : 日 HH : 時 MM : 分 SS : 秒 XXX : ミリ秒 ZZZ : マイクロ秒				
23	シーン中心ライン番号 = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	217	F16.7	イメージサイズのピクセル中心となる
24	シーン中心ピクセル番号 = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	233	F16.7	イメージサイズのライン中心となる
25	シーン中心緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-90.0000000~90.0000000)	16	249	F16.7	南緯の場合には「-」の値となる
26	シーン中心経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-180.0000000~180.0000000)	16	265	F16.7	西経の場合には「-」の値となる
27	シーン中心地図座標値X(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	281	F16.7	格子種別がUTMの場合、X座標(南北方向)における南半球のオフセット10,000kmを加味する。
28	シーン中心地図座標値Y(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	297	F16.7	格子種別がUTMの場合、Y座標(東西方向)のオフセット500kmを加味する。
29	シーン左上ライン番号 = 'bNNNNNN.N'	8	313	F8.1	四隅のライン・ピクセル、緯度経度および地図座標値は四隅の画素のコーナーにおける値を示す ライン・ピクセル番号は画素中心を整数値と定義するため、四隅のライン・ピクセルは実数値の画素番号となる
30	シーン左上ピクセル番号 = 'bNNNNNN.N'	8	321	F8.1	
31	シーン右上ライン番号 = 'bNNNNNN.N'	8	329	F8.1	
32	シーン右上ピクセル番号 = 'bNNNNNN.N'	8	337	F8.1	
33	シーン左下ライン番号 = 'bNNNNNN.N'	8	345	F8.1	
34	シーン左下ピクセル番号 = 'bNNNNNN.N'	8	353	F8.1	
35	シーン右下ライン番号 = 'bNNNNNN.N'	8	361	F8.1	
36	シーン右下ピクセル番号 = 'bNNNNNN.N'	8	369	F8.1	
37	シーン左上緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-90.0000000~90.0000000)	16	377	F16.7	
38	シーン左上経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-179.99999999~180.0000000)	16	393	F16.7	
39	シーン右上緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-90.0000000~90.0000000)	16	409	F16.7	
40	シーン右上経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-179.99999999~180.0000000)	16	425	F16.7	
41	シーン左下緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-90.0000000~90.0000000)	16	441	F16.7	
42	シーン左下経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-179.99999999~180.0000000)	16	457	F16.7	
43	シーン右下緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-90.0000000~90.0000000)	16	473	F16.7	
44	シーン右下経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-179.99999999~180.0000000)	16	489	F16.7	
45	シーン左上地図座標値X(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	505	F16.7	フィールドNo.27と同様の定義となる
46	シーン左上地図座標値Y(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	521	F16.7	フィールドNo.28と同様の定義となる
47	シーン右上地図座標値X(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	537	F16.7	フィールドNo.27と同様の定義となる
48	シーン右上地図座標値Y(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	553	F16.7	フィールドNo.28と同様の定義となる
49	シーン左下地図座標値X(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	569	F16.7	フィールドNo.27と同様の定義となる
50	シーン左下地図座標値Y(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	585	F16.7	フィールドNo.28と同様の定義となる
51	シーン右下地図座標値X(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	601	F16.7	フィールドNo.27と同様の定義となる
52	シーン右下地図座標値Y(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	617	F16.7	フィールドNo.28と同様の定義となる
53	シーン中心の衛星高度(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	633	F16.7	
54	シーン中心の地上速度(km/sec) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	649	F16.7	
55	シーン中心の太陽仰角(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (-90.0000000~90.0000000)	16	665	F16.7	太陽が水平線より低い位置にある場合には「-」の値となる。
56	シーン中心の太陽方位角(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (0.0000000~359.9999999)	16	681	F16.7	北から時計方向に計測した角度
57	シーン中心のイメージスキュー(ミラジアン) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	697	F16.7	
58	シーン中心の地球自転を含む衛星進行方向角度(ラジアン) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	713	F16.7	衛星のヘディング角
59	ポインティング角(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	729	F16.7	AVNIR-2はポインティング角を設定 PRISMはポインティング角の変わりに 画像中心ラインの切り出し開始画素番号を設定
	画像中心ラインの切り出し開始画素位置(絶対画素番号) = 'bbbNNNNNNbbbbbbb'(0~39424)				
60	入射角(度) = 'bbbSNN.Nbbbbbbb' S : 入射方向 = 'R' / 'L'	16	745	A16	
61	地図投影軸と画像北方向の縦軸とのなす角度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	761	F16.7	シーン中心ラインの垂線と地図投影軸との間の角度
62	地図投影軸とシーンセンタにおける真北とのなす角度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	777	F16.7	シーン中心における真北方向と地図投影軸との間の角度
63	ブランク(固定)	16	793	A16	合計616byte
処理情報		処理に関する詳細な情報を格納する。			フィールドNo.64~94
地図投影情報		地図投影に関する詳細な情報を格納する。			
64	地図投影法 = 'UTMbbbb' / 'PSbbbb'	8	809	A8	フィールドNo.18と同様
65	PS原点緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	817	F16.7	格子種別がUTMの場合'b'を設定
66	PS原点経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	833	F16.7	
67	PS基準緯度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	849	F16.7	
68	PS基準経度/UTM中央経線の経度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	865	F16.7	
69	半球の種類 = 'bbbN:北半球 / 'bbbS:南半球	4	881	A4	
70	UTMゾーン番号 = 'bbb0' ~ 'bbb60'	4	885	14	格子種別がPSの場合'b'を設定
71	シーン中心地図座標値X(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	889	F16.7	フィールドNo.27と同様
72	シーン中心地図座標値Y(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	905	F16.7	フィールドNo.28と同様
73	地図投影軸と真北との間の角度(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	921	F16.7	フィールドNo.62と同様
74	ブランク(固定)	16	937	A16	合計144byte



表 3-2 オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目(3/4)

衛星情報		衛星仕様に関する詳細な情報を格納する。		
75	公称衛星軌道傾斜角(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	953	F16.7
76	公称衛星軌道周回周期(分) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	969	F16.7
77	公称衛星高度(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	985	F16.7
78	公称地上速度(km/sec) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1001	F16.7
79	公称スワス角(度) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1017	F16.7
80	公称走査周期(msec/スキヤン) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1033	F16.7
81	ブランク(固定)	32	1049	A32
測地系情報		測地座標系に関する詳細な情報を格納する。		
82	測地座標系 = 'ITRF97bbbbbbbb' (固定)	16	1081	A16
83	参照楕円体 = 'GRS80bbbbbbbb' (固定)	16	1097	A16
84	参照楕円体の長半径(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (固定)	16	1113	F16.7
85	参照楕円体の短半径(km) = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (固定)	16	1129	F16.7
86	参照楕円体の扁平率の逆数 = 'NNNNNNNN.NNNNNNN' (固定)	16	1145	F16.7
87	ブランク(固定)	48	1161	A48
座標変換情報		座標変換に関する係数を格納する。		
88	データライン間隔(m)/(sec) = 'NNN.NNNb'	8	1209	A8
89	データピクセル間隔(m)/(sec) = 'NNN.NNNb'	8	1217	A8
90	地図座標(X, Y)→画像アドレス(P, L)変換係数 $\begin{pmatrix} P \\ L \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}$ 地図座標→画像アドレス変換係数 a = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1225	F16.7
91	地図座標→画像アドレス変換係数 b = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1241	F16.7
92	地図座標→画像アドレス変換係数 c = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1257	F16.7
93	地図座標→画像アドレス変換係数 d = 'NNNNNNNN.NNNNNNN'	16	1273	F16.7
94	ブランク(固定)	48	1289	A48
【フォーマット関連】		プロダクトフォーマットに関する情報を格納する。		
95	ヘッダレコード長(バイト) = 'bbbbNNNN' (固定)	8	1337	I8
96	イメージレコード長(1ライン当たりのイメージピクセル数) = 'bbbNNNNN'	8	1345	I8
97	イメージレコード数(1バンド当たりのライン数) = 'bbbNNNNN'	8	1353	I8
98	1ピクセル当たりのビット数(ビット) = 'bbb8' (固定)	4	1361	I4
99	1データ当たりのピクセル数(ピクセル) = 'bbb1' (固定)	4	1365	I4
100	1データ当たりのバイト数(バイト) = 'bbb1' (固定)	4	1369	I4
101	ピクセルのバイト並び = 'bbbbMSB' / 'bbbbLSB' (固定)	8	1373	A8
102	1ファイル当たりのバンド数 = 'bbb1' (固定)	4	1381	I4
103	イメージファイル数 = 'bbb1':PRISM(固定) / 'bbb4':AVNIR-2(固定)	4	1385	I4
104	ブランク(固定)	12	1389	A12
【システム関連】		データ処理システムに関する情報を格納する。		
105	処理日(JST) = 'YYYYMMDDbbbbbbbb' YYYY : 年 MM : 月 DD : 日	16	1401	A16
106	処理時刻(JST) = 'HHMMSSbbbbbbbb' HH : 時 MM : 分 SS : 秒	16	1417	A16
107	プロダクト作成国(日本国) = 'JAPANbbbbbbbbbb'	16	1433	A16
108	プロダクト作成機関(宇宙航空研究開発機構) = 'JAXAbbbbbbbbbb'	16	1449	A16
109	プロダクト作成施設(地球観測利用推進センターALOSデータ利用系設備) = 'EORC-AGAPbbbbbb'	16	1465	A16
110	ソフトウェアバージョン管理番号 = 'VVV-RRR-YYYYMMDDbbbbbbbb' VVV : ソフトウェアバージョン番号 RRR : ソフトウェアリリース番号 YYYY : ソフトウェアアップデート年 MM : ソフトウェアアップデート月 DD : ソフトウェアアップデート日	24	1481	A24
111	フォーマット説明書リビジョンレベル = 'Abbb' ~ 'Zbbb'	4	1505	A4
112	プロダクト作成方式 = 'M': 手動 / 'A': 自動	4	1509	A4
113	ブランク(固定)	16	1513	A16



表 3-2 オルソ補正画像プロダクト ヘッダファイル項目(4/4)

【源衛星データ関連】		源衛星データを識別するための情報を格納する。			フィールドNo.114~123
114	シーンID = 'AABBCCDDDDDEEEebbbbbbb' AA : 衛星種別 = 'AL' BBB : センサ種別 = 'PSM:PRISM / AV2:AVNIR-2' C : センサ種別補足 = 'N:直下35km / F:前方35km / B:後方35km / W:直下70km / A:AVNIR-2' DDDDD : シーン中心通算軌道番号 = '00001'~'99999' EEEE : シーン中心フレーム番号(シーンシフト含む) = '0000'~'7199'	24	1529	A24	「NCX-000022」準拠 「NCX-000022」準拠 シーンシフト後のフレーム番号を設定
115	RSP ID = 'MPPPPFFFSNbbbbbb' M : 昇降ノード = 'A' / 'D' PPP : RSPパス番号 = '001'~'671' FFFF : RSPフレーム番号 = '0000'~'7199' SN : RSPシーンシフト = '-2'~'b2':PRISM / '-5'~'b4':AVNIR-2 S : シーンシフト方向 N : シーンシフト量 (PRISMは5段階、AVNIR-2は10段階)	16	1553	A16	シーンシフト前のフレーム番号を設定
116	プロダクトID = 'ABBBCCDEebbbbbbb' A : 観測モード = 'O:観測 / D:暗時校正 / E:電氣的校正' BBB : 処理レベル = '1B1' CC : 処理オプション = '' : 指定無し(レベル1B2以外) D : 地図図法 = '' : 指定無し(レベル1B2以外) E : 観測データ種別 = 'N:直下35km / F:前方35km / B:後方35km / W:直下70km / b:AVNIR-2'	16	1569	A16	PRISMセンサのみ AVNIR-2のときは'b'を設定
117	シーン中心時刻(UTC) = 'YYYYMMDDHHMMSSXXZZzbbbb' YYYY : 年 MM : 月 DD : 日 HH : 時 MM : 分 SS : 秒 XXX : ミリ秒 ZZZ : マイクロ秒	24	1585	A24	
118	処理レベル = '1B1bbbb'(固定)	8	1609	A8	
119	標定処理の有無 = 'Rbbb':相互標定 / 'Abbb':絶対標定 / 'Mbbb':モデル標定 / 'bbbb':無し	4	1617	A4	
120	軌道データ種別 = 'NNbb' '10': Precision(精度指標A) '11': Precision(精度指標B) '12': Precision(精度指標C) '13': Precision(精度指標D) '14': Precision(精度指標E) '15': Precision(精度指標不明) '20': RARR_Determine '30': RARR_Predict '40': GPSR_Raw '50': GPSR_PCD	4	1621	I4	
121	姿勢データ種別 = 'NNbb' '10': HighFrequency '20': OnSitePrecision '30': AOCs_Precision '40': PCD_Precision '50': Standard '60': Precision_Pointing_Determinaion	4	1625	I4	
122	雲量参考情報 = 'NNbb' 00:0~2% / '01':3~10% / '02':11~20% / '03':21~30% / '04':31~40% / '05':41~50% / '06':51~60% / '07':61~70% / '08':71~80% / '09':81~90% / '10':91~100% / '99':未評価	4	1629	I4	画像全体に対する雲の割合を示す デフォルトプロダクトは全て'b'を設定 TBD
123	ブランク(固定)	24	1633	A24	合計128byte
【源DSMデータ関連】		オルソ補正に使用し源衛星DSMデータを識別するための情報を格納する。			フィールドNo.124~133
124	DSMデータ種別 = 'GSI-DEM50bbbbbb':GSI 50m間隔 DEM / 'USGS-GTOPO30bbbbbb':USGS GTOPO30 DEM / 'USGS-SRTM-1bbbbbb':USGS SRTM-1 DEM / 'USGS-SRTM-3bbbbbb':USGS SRTM-3 DEM / 'USGS-SRTM30bbbbbb':USGS SRTM30 DEM / 'PSM-DSM05bbbbbb':AW3D30 全球数値地表面モデル(ALOS World 3D- 30m) / 'PSM-DSM10bbbbbb':PRISM 10m間隔 規格化DSM / 'AV2-DSM30bbbbbb':AVNIR-2 30m間隔 規格化DSM / 'OVN-DSM20bbbbbb':VNIR 20m間隔 規格化DSM / 'DSM No usebbbbbb':DSM未使用 /	16	1657	A16	規格化DSMの格子は緯度経度に固定
125	DSMデータ種別補足 = 'Rbbb':相対 / 'Abbb':絶対	4	1673	A4	相対DSMと絶対DSMの混在は無い 地図センターのDSMは絶対'A'を設定 DSM未使用の場合は全て'b'を設定
126	高さ種別 = 'Ebbb':Ellipsoid Height(楕円体高) / 'Obbb':Orthometric Height(標高)	4	1677	A4	デフォルトプロダクトは'E'を設定 DSM未使用の場合は全て'b'を設定
127	ジオイド高データ種別 = 'XXXXXXXXXXXXXXXX' 'GSI-2000bbbbbb':日本のジオイド2000 / 'NGA-EGM96bbbbbb':EGM96	16	1681	A16	高さの種別が'E'、DSM未使用の場合は全て'b'を設定
128	マスク情報(有効データ)の割合 = 'bNNN'	4	1697	I4	数値は全て'b'を設定
129	マスク情報(無効データ:雲・雪・ダミー領域)の割合 = 'bNNN'	4	1701	I4	
130	マスク情報(無効データ:陸水域)の割合 = 'bNNN'	4	1705	I4	
131	マスク情報(無効データ:海域)の割合 = 'bNNN'	4	1709	I4	
132	DSMデータ品質情報 = 'bbbX'	4	1713	A4	
133	ブランク(固定)	4	1717	A4	合計128byte
【源物理量関連】		ラジオメトリック物理量を求めるゲイン・オフセット値を格納する。			フィールドNo.134~141
134	バンド1 ゲイン	8	1721	F8.4	入力LIB1記載の絶対校正係数 PRISMのPanはバンド1に設定 PRISMのバンド2~4は'b'を設定
135	バンド1 オフセット	8	1729	F8.4	
136	バンド2 ゲイン	8	1737	F8.4	
137	バンド2 オフセット	8	1745	F8.4	
138	バンド3 ゲイン	8	1753	F8.4	
139	バンド3 オフセット	8	1761	F8.4	
140	バンド4 ゲイン	8	1769	F8.4	
141	バンド4 オフセット	8	1777	F8.4	
			1784	byte	