

## 付録目次

### 付録 1

1. PRISM ミッションテレメトリデータ
2. PCD (Payload Correction Data)
3. AOCS 関連データ
4. システムテレメトリデータ

### 付録 2

1. ALOS 軌道情報ファイル
2. ALOS 高精度軌道情報ファイル
3. ALOS 座標変換情報ファイル
4. ALOS 時刻誤差情報ファイル

### 付録 3

1. ALOS 高精度姿勢決定値フォーマット
2. ALOS 高周波姿勢決定値フォーマット
3. 指向アライメントパラメータフォーマット

# 付録 1

1. PRISM ミッションテレメトリデータ
2. PCD (Payload Correction Data)
3. AOCS 関連データ
4. システムテレメトリデータ

## 1. PRISM ミッションテレメトリデータ

PRISM のミッションテレメトリデータのデータフォーマット図 1-1 に示す。

またデータ内容を表 1-1 に示す。APID は 1581 (DEC) である。

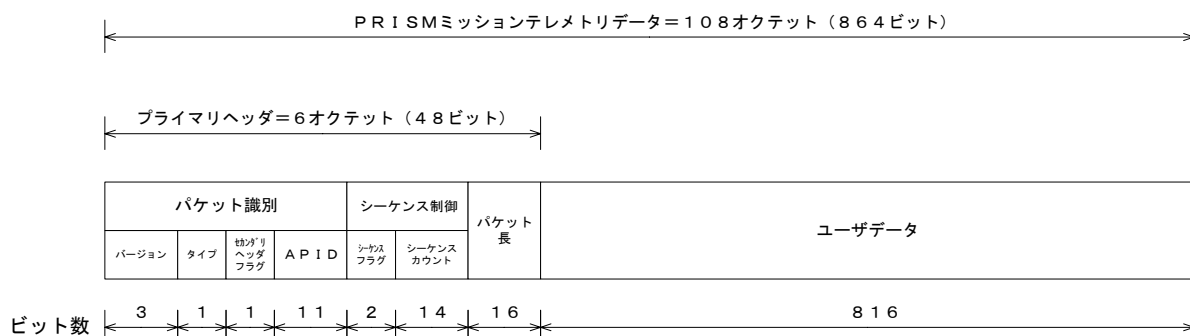


図 1-1 PRISM ミッションテレメトリデータフォーマット

表 1-1 PRISM のミッションテレメトリデータ内容

TLM No.	テレメトリ名称	テレメトリ略称	出現周期 (s)	ビット数	備考
1	時刻データ (GPS時刻 (GPS秒)下位16bit, 自走カウンタ上位16bit)		1	32	
2	電気回路ユニットステータス (エラーステータスレジスタ)		1	16	
3	前方視放射計テスト信号基準レベル	FSRU E-LEVEL	1	8	
4	直下視放射計テスト信号基準レベル	NSRU E-LEVEL	1	8	
5	後方視放射計テスト信号基準レベル	BSRU E-LEVEL	1	8	
6	前方視放射計オプティカルブラック	FSRU OB	1	64	(1画素*8CCD)/sec, 1画素目~22画素目まで順に出力(注1)
7	直下視放射計オプティカルブラック	NSRU OB	1	64	同上(注1)
8	後方視放射計オプティカルブラック	BSRU OB	1	64	同上(注1)
9	PCD時刻データ	PCD	1	48	
10	PCD補助データ	PCD	1	352	
11	前方視放射計CCDステータス	FSRU CCD ST	1	8	CCDステータスは、MSBから順に、CCD1~CCD8となる(注2)
12	直下視放射計CCDステータス	NSRU CCD ST	1	8	
13	後方視放射計CCDステータス	BSRU CCD ST	1	8	
14	モニタ専用温度(15ch)	Temp	1	120	
15	校正データ(1ch)	CARIB	1	8	

(注 1)

データの並びを下記に示す。尚、「オプティカルブラック 1 画素目指定テレメトリ」は、電気回路ユニットステータスの“b15 (MSB)”にあり、オプティカルブラック画素位置が 1 画素目かを示している。(“0”: 1 画素目ではない、“1”: 1 画素目である) 本テレメトリが“1”となるのは、下記の画素 No.2 のフレームである。

	EVEN	ODD	EVEN	ODD	...	EVEN	ODD	EVEN	ODD
画素No.	2	1	4	3		20	19	22	21

(注 2)

CCD ステータステレメトリとオプティカルブラックのステータスは、テレメトリ更新周期の違いにより、同期していない。

2. PCD (Payload Correction Data)

PCD データのデータフォーマット図 2-1 に示す。

また時刻データ名称およびビット内訳を表 2-1 に、補助データフォーマットを表 2-2 に示す。

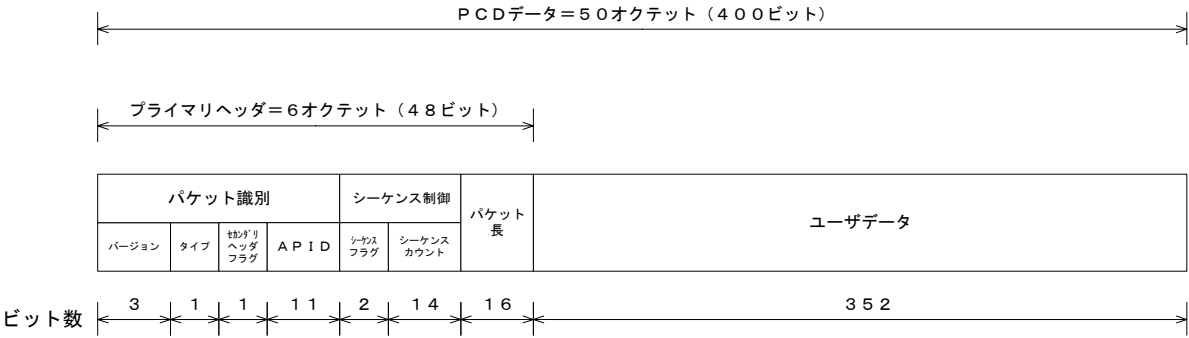


図 2-1 PCD データ データフォーマット

表 2-1 時刻データ名称およびビット内訳

番号	データ名称	略号	データビット内訳	データ量(bits)	備考	
1	1PPS 基準時刻	TT	P フィールド : 8 (01100101'B) GPS week : 16 (0~65,535 週) GPS sec : 24 (0~604,799 秒)	48	(注 1)	

(注 1) 時刻の定義

絶対航法時刻：絶対航法を行った時刻（GPS 内時系）

1PPS 基準時刻：1PPS 基準パルス（正秒で発信）を規定する時間（=S/C 時刻）の予報値

(注 2) GPS データ

ALOS GPSR は GPS 週が 1980 年から既に 1 周したため、11 ビット目に 1 ビットを加え 1024－2047 の値としている。

表 2-2 補助データフォーマット

ワード No.	スタート ビット No.	ビット 数	データ内容	単位	データ形式	備考
0	0	48	CCSDS プライマリヘッダ	N/A	N/A	
3	0	32	PS 絶対航法時刻	Milli-second	unsigned int	絶対航法を行なった時刻(GPSR の内部クロックでの時系)
5	0	24	絶対航法位置データ-X	Meters	2C	絶対航法結果の位置：(WGS84 座標系)
6	8	24	絶対航法位置データ-Y	Meters	2C	
8	0	24	絶対航法位置データ-Z	Meters	2C	
9	8	24	絶対航法速度データ-X'	0.001m/sec	2C	絶対航法結果の速度：(WGS84 座標系)
11	0	24	絶対航法速度データ-Y'	0.001m/sec	2C	
12	8	24	絶対航法速度データ-Z'	0.001m/sec	2C	
14	0	16	推定姿勢角- $\phi$	0.001 degrees	2C	姿勢決定系出力 (標準姿勢決定系または高精度姿勢決定系)
15	0	16	推定姿勢角- $\theta$	0.001 degrees	2C	
16	0	16	推定姿勢角- $\psi$	0.001 degrees	2C	
17	0	16	推定姿勢角速度- $\phi'$	0.0001deg/sec	2C	
18	0	16	推定姿勢角速度- $\theta'$	0.0001deg/sec	2C	
19	0	16	推定姿勢角速度- $\psi'$	0.0001deg/sec	2C	
20	0	32	緯度指数	2e-5 degrees	2C	絶対航法結果の位置/速度 (WGS84 座標系) から接触軌道 6 要素 (擬似 TOD 座標) に変換した値。精度 0.0021deg
22	0	32	絶対航法ステータス	N/A	unsigned int	絶対航法結果の品質を表すフラグ(注)
24	0	8	姿勢決定時刻データ	Milli-second	unsigned int	姿勢決定を行なった時刻 (AOCE の内部クロックでの時系)
24	8	8	姿勢決定系フラグ	N/A	unsigned int	標準姿勢決定系/高精度姿勢決定系選択状態を示すフラグ

unsigned int: 符号無し整数、2C: 符号有り整数 (2 の補数形式)

(注) 絶対航法ステータスの内容を以下に示す

MSB

LSB

31	30	...	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
													0~1 航法状況を表す。 (00: 航法実施せず、01: AG フィルタ実施中、 10: Kalman フィルタ実施中、 <del>未収束</del> 、11: Kalman フィルタ実施中、収束)
													<B2~B7: 絶対航法の内部ステータスや停止フラグ> B2: AG フィルタ航法実施結果フラグ (1: NG, 0: 実施していないとき又はOK) B3: カルマンフィルタ航法実施結果フラグ (1: NG, 0: 実施していないとき又はOK) B4: AG フィルタ 航法使用可能衛星数 (1: 4 未満, 0: 4 以上) カルマンフィルタ 観測残差絶対値平均無効判定数 (1: スレッシュホールドより大きい, 0: それ以外) B5: AG フィルタ 予測される航法 GDOP (1: 50 より大きい, 0: それ以外) カルマンフィルタ 観測量が使えない状態 (1: 300 秒続いた, 0: それ以外) B6: 4, 5 ビット目の不実施理由が (1: カルマンフィルタのものである, 0: AG フィルタのものである) B7: NA
													B8~B13: ANT1 に対応する該当チャンネルのシュードレンジを (1: 使用した, 0: 使用せず) B8 から順に, CH1~CH 6 の使用 CH を示す 14~31: NA

3. AOCS 関連データ

3.1 姿勢決定 3

姿勢決定 3 データのパケット構成を図 3-1 に示す。  
また姿勢決定 3 テレメトリ詳細を表 3-1 示す。

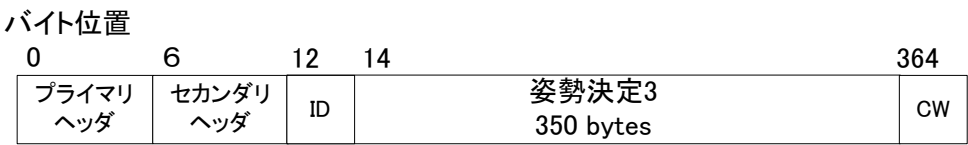


図 3-1 姿勢決定 3 データ

表 3-1 姿勢決定 3 (1/2)

No	種別	TLM名称		TLM略称	帰属先	タイプ	周期	データサイズ[bits]	データ形式	工学値／ステータス
1	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(1/10)	M-HI EST QUATAN 1_1/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
2	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(2/10)	M-HI EST QUATAN 1_2/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
3	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(3/10)	M-HI EST QUATAN 1_3/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
4	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(4/10)	M-HI EST QUATAN 1_4/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
5	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(5/10)	M-HI EST QUATAN 1_5/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
6	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(6/10)	M-HI EST QUATAN 1_6/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
7	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(7/10)	M-HI EST QUATAN 1_7/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
8	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(8/10)	M-HI EST QUATAN 1_8/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
9	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(9/10)	M-HI EST QUATAN 1_9/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
10	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1 *1	(10/10)	M-HI EST QUATAN 1_10/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
11	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(1/10)	M-HI EST QUATAN 2_1/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
12	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(2/10)	M-HI EST QUATAN 2_2/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
13	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(3/10)	M-HI EST QUATAN 2_3/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
14	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(4/10)	M-HI EST QUATAN 2_4/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
15	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(5/10)	M-HI EST QUATAN 2_5/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
16	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(6/10)	M-HI EST QUATAN 2_6/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
17	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(7/10)	M-HI EST QUATAN 2_7/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
18	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(8/10)	M-HI EST QUATAN 2_8/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
19	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(9/10)	M-HI EST QUATAN 2_9/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
20	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン2 *1	(10/10)	M-HI EST QUATAN 2_10/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
21	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(1/10)	M-HI EST QUATAN 3_1/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
22	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(2/10)	M-HI EST QUATAN 3_2/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
23	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(3/10)	M-HI EST QUATAN 3_3/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
24	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(4/10)	M-HI EST QUATAN 3_4/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
25	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(5/10)	M-HI EST QUATAN 3_5/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
26	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(6/10)	M-HI EST QUATAN 3_6/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
27	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(7/10)	M-HI EST QUATAN 3_7/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
28	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(8/10)	M-HI EST QUATAN 3_8/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
29	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(9/10)	M-HI EST QUATAN 3_9/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)
30	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン3 *1	(10/10)	M-HI EST QUATAN 3_10/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	－ (単位無し)

表 3-1 姿勢決定 3 (2/2)

No	種別	TLM名称	TLM略称	帰属先	タイプ	周期	データサイズ[bits]	データ形式	工学値／ステータス
31	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (1/10)	M-HI EST QUATAN 4_1/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
32	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (2/10)	M-HI EST QUATAN 4_2/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
33	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (3/10)	M-HI EST QUATAN 4_3/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
34	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (4/10)	M-HI EST QUATAN 4_4/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
35	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (5/10)	M-HI EST QUATAN 4_5/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
36	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (6/10)	M-HI EST QUATAN 4_6/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
37	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (7/10)	M-HI EST QUATAN 4_7/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
38	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (8/10)	M-HI EST QUATAN 4_8/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
39	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (9/10)	M-HI EST QUATAN 4_9/10	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
40	MDHS	高精度姿勢決定系 推定クォータニオン4 *1 (10/10)	M-HI EST QUATAN	AOCS	U-SDB	1	64	DOUBLE	— (単位無し)
41	MDHS	オンボード軌道モデル軌道長半径	M-ONBRD OBT MDL SEMIMJR	AOCS	U-SDB	1	32	FLOAT	[m]
42	MDHS	オンボード軌道モデル離心率	M-ONBRD OBT MDL ECC	AOCS	U-SDB	1	32	FLOAT	—
43	MDHS	オンボード軌道モデル軌道傾斜角	M-ONBRD OBT MDL INCLI	AOCS	U-SDB	1	32	FLOAT	[rad]
44	MDHS	オンボード軌道モデル昇交点赤経	M-ONBRD OBT MDL NODE	AOCS	U-SDB	1	32	FLOAT	[rad]
45	MDHS	オンボード軌道モデル真近点離角	M-ONBRD OBT MDL TR ANM	AOCS	U-SDB	1	32	FLOAT	[rad]
46	MDHS	オンボード軌道モデル緯度引数	M-ONBRD OBT MDL LAT	AOCS	U-SDB	1	32	FLOAT	[rad]
47	MDHS	姿勢決定時刻					(48)		
	MDHS	姿勢決定時刻インデックス	M-ATT TIME・INDEX	AOCS	U-SDB		4	US	0～9 *2
	MDHS	姿勢決定時刻:GPS週秒	M-ATT TIME・GPS TOW	AOCS	U-SDB	1	20	US	LSB=1.0[sec]
	MDHS	姿勢決定時刻:AOCE付加時刻	M-ATT TIME・AOCE COUNTER	AOCS	U-SDB	1	24	US	LSB=2.0 <sup>-11</sup> [msec]

- \*1: 高精度姿勢決定系 推定クォータニオン1～4データは、 $q=[q_0 \ q_1 \ q_2 \ q_3]$ の $q_0 \sim q_3$ に対応している。  
→ 推定クォータニオン1データ= $q_0$ , 推定クォータニオン2データ= $q_1$ , 推定クォータニオン3データ= $q_2$ , 推定クォータニオン4データ= $q_3$
- \*2: 0000(b)～1001(b)=0～9(物理的有効範囲)1sec分の高精度姿勢決定系 推定クォータニオンデータ(1/10)～(10/10)の内「姿勢決定時刻:AOCE付加時刻」が、どのデータに対応しているかを示すインデックス。  
例: インデックス”3”の場合推定クォータニオンデータ(4/10)の取得時刻を示す。



### 3.2 GPSR データ

GPSR データのパケット構成を図 3-2 に示す。

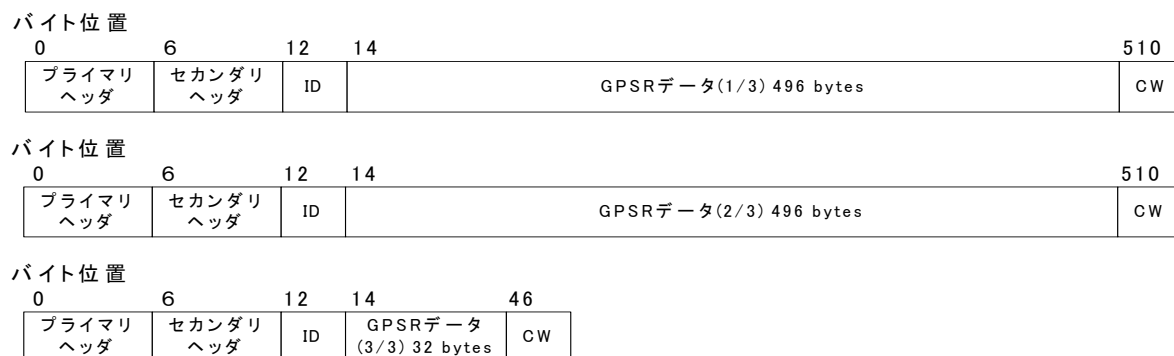


図 3-2 GPSR データ

注) 同じ 1 秒間に出力される GPSR データの中に含まれている GPS 基準パルス週秒と絶対航法時刻には次の関係がある。

GPS 基準パルス週秒＝絶対航法時刻＋2 秒

但し、絶対航法時刻が 604798 秒及び 604799 秒の時の GPS 基準パルス週秒は、それぞれ 0 秒及び 1 秒となる。以下にイメージを示す。

GPS 基準パルス		絶対航法時刻
週番号	週秒	
N	604798	604796
N	604799	604797
N+1	0	604798
N+1	1	604799
N+1	2	0
N+1	3	1

#### 4. システムテレメトリデータ

システムテレメトリのデータフォーマットを図 4-1 に示す。

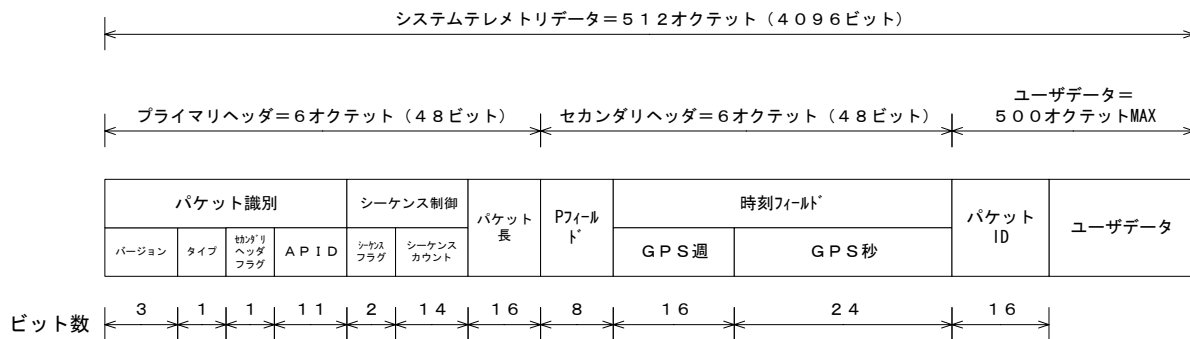


図 4-1 システムテレメトリのデータフォーマット

## 付録 2

1. ALOS 軌道情報ファイル
2. ALOS 高精度軌道情報ファイル
3. ALOS 座標変換情報ファイル
4. ALOS 時刻誤差情報ファイル

## 1. ALOS 軌道情報ファイル

表1-1 ALOS軌道情報ファイルヘッダー部詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	ファイル識別	ALEOCF-ZZZ ALEOCF: ファイル識別 ZZZ: 座標系識別 ECI: 慣性座標系 (True of Date 赤道面座標系) ECR: 地球固定座標系 (新の地球固定座標系)	10	0	
2	空白	HEX 20 (以下同様)	1	10	
3	プロジェクト名	「ALOS□□」固定 (衛星名) 左詰め	6	11	
4	空白		1	17	
5	作成元設備コード	「HCNT」固定 (作成局コード)	4	18	
6	空白		1	22	
7	送信先設備コード	**** 「****」固定 (送信先局コード)	4	23	
8	空白		1	27	
9	ファイル作成日 (UTC)	YYYYMMDD セントラルにて更新した日付	8	28	
10	空白		1	36	
11	ファイル作成時刻 (UTC)	hh:mm:ss セントラルにて更新した時刻	8	37	
12	空白		1	45	
13	データ部レコード長	「****」固定	4	57	
14	空白		1	50	
15	データ部レコード数	「****」固定	5	51	
16	空白		1	56	
17	有効期限開始日 (UTC)	YYYYMMDD (格納データ開始日) ファイル名の日付と同一	8	57	
18	空白		1	65	
19	有効期限終了日 (UTC)	YYYYMMDD (格納データ終了日) ファイル名の日付と同一	8	66	
20	空白		1	74	
21	ファイルフォーマットバージョン (UTC) (変更日付)	YYYYMMDD	8	57	
22	空白		1	83	
23	ファイルフォーマットバージョン (バージョン番号)	Vnn (nn: 01~99)	3	84	
24	空白		1	87	
25	座標系識別	XXX ECI: 慣性座標系 (True of Date赤道面座標系) ECR: 地球固定座標系 (真の地球固定座標系)	3	88	
26	空白		1	91	
27	予測値/確定値識別	XXXX ELMP: 予測値 ELMD: 決定値	4	92	
28	空白		1	96	
29	イベントデータ件数	NNNN (□□□0~9999) 右詰め、0詰めしない	4	97	
30	空白		1	101	
31	軌道データ件数	NNNN 「□1440」固定 右詰め	5	102	
32	予備	全て空白	20	107	
33	レコード区切り	HEX 0A	1	127	
		合計	128		

□は空白1バイトを表す。

表1-2 ALOS軌道情報ファイル管理情報レコード詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	軌道生成値識別情報	YYYYMMDDhhmmss-NNNNN 軌道データの源泉となったSEFWのUNOCSでの 識別情報 YYYYMMDDhhmmss: SEFWファイルの登録日時 NNNNN::生成に使用した軌道決定値番号 (00000～99999) 左詰め、0詰めする	20	0	注) 参照
2	Blank		1	20	
3	軌道データ間隔(秒)	NNNN 「□□60」固定	4	21	*1
4	空白		1	25	
5	昇交点データ件数	NNNN (□□□0～9999)	4	26	*1
6	空白		1	30	
7	降交点データ件数	NNNN (□□□0～9999)	4	31	*1
8	空白		1	35	
9	最北点データ件数	NNNN (□□□0～9999)	4	36	*1
10	空白		1	40	
11	最南点データ件数	NNNN (□□□0～9999)	4	41	*1
12	予備		82	45	
13	レコード区切り	HEX 0A	1	127	
合計			128		

注)

- No.1軌道生成値識別情報で源泉となった生成値(SEFW)に登録日時が設定されていない場合は、  
”\*\*\*\*\*-NNNN”とする。
- No.1軌道生成値識別情報で源泉となった生成値(SEFW)に決定値番号が設定されていない場合は、  
”YYYYMMDDhhmmss-00000”とする。

\*1: 右詰め

表1-3 ALOS軌道情報ファイルエポックレコード詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	元期日付 (UTC)	YYYYMMDD	8	0	
2	空白		1	8	
3	元期時刻 (UTC)	hh:mm:ss.ttt	12	9	
4	空白	HEX 20	1	21	
5	エポックの位置X	SNNNNN.NNNNNN (Km) (-99999.999999～□99999.999999) (□□□□□0.000000) (□□□□□-1.000000)	13	22	*1
6	空白		1	35	
7	エポックの位置Y	SNNNNN.NNNNNN (Km)	13	36	*1
8	空白		1	49	
9	エポックの位置Z	SNNNNN.NNNNNN (Km)	13	50	*1
10	空白		1	63	
11	エポックの速度成分X	SNN.NNNNNN (Km/sec) (-99.999999～□99.999999) (□□0.000000) (□□-1.000000)	10	64	*1
12	空白		1	74	
13	エポックの速度成分Y	SNN.NNNNNN (Km/sec)	10	75	*1
14	空白		1	85	
15	エポックの速度成分Z	SNN.NNNNNN (Km/sec)	10	86	*1
16	予備		31	96	
17	レコード区切り	HEX 0A	1	127	
		合計	128		

\*1:右詰め

表1-4 ALOS軌道情報ファイルイベントレコード詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	イベント識別	X U:昇交点 D:昇降点 N:最北点 S:最南点	1	0	
2	空白		1	1	
3	イベント時刻(年月日)(UTC)	YYYYMMDD	8	2	
4	空白		1	10	
5	イベント時刻(時分秒)(UTC)	hh:mm:ss.ttt	12	11	
6	空白	HEX 20	1	23	
7	イベントでの位置X	SNNNNN.NNNNNN (Km) (-99999.999999～□99999.999999) (□□□□□0.000000) (□□□□□-1.000000)	13	24	*1
8	空白		1	37	
9	イベントでの位置Y	SNNNNN.NNNNNN (Km)	13	38	*1
10	空白		1	51	
11	イベントでの位置Z	SNNNNN.NNNNNN (Km)	13	52	*1
12	空白		1	65	
13	イベントでの速度成分X	SNN.NNNNNN (km/sec) (-99.999999～□99.999999) (□□0.000000) (□□-1.000000)	10	66	*1
14	空白		1	76	
15	イベントでの速度成分Y	SNN.NNNNNN (km/sec)	10	77	*1
16	空白		1	87	
17	イベントでの速度成分Z	SNN.NNNNNN (km/sec)	10	88	*1
18	予備		29	98	
19	レコード区切り	HEX 0A	1	127	
		合計	128		

\*1:右詰め



表1-5 ALOS軌道情報ファイルデータ部詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	軌道時刻(年月日)(UTC)	YYYYMMDD	8	0	
2	空白		1	8	
3	軌道時刻(時分秒)(UTC)	hh:mm:ss.ttt	12	9	
4	空白		1	21	
5	軌道位置X	SNNNNN.NNNNNN (Km) (-99999.999999～□99999.999999) (□□□□□0.000000) (□□□□□-1.000000)	13	22	*1
6	空白		1	35	
7	軌道位置Y	SNNNNN.NNNNNN (Km)	13	36	*1
8	空白		1	49	
9	軌道位置Z	SNNNNN.NNNNNN (Km)	13	50	*1
10	空白		1	63	
11	軌道速度成分X	SNN.NNNNNN (Km/sec) (-99.999999～□99.999999) (□□0.000000) (□□-1.000000)	10	64	*1
12	空白		1	74	
13	軌道速度成分Y	SNN.NNNNNN (Km/sec)	10	75	*1
14	空白		1	85	
15	軌道速度成分Z	SNN.NNNNNN (Km/sec)	10	86	*1
16	レコード区切り	HEX 0A	1	96	
		合計	97		

\*1:右詰め

## 2. ALOS 高精度軌道情報ファイル

表2-1 ALOS高精度軌道情報ファイルヘッダー部詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	ファイル識別	「ALDSEF」□□□□固定 ALDSEF：ファイル識別	10	0	
2	空白		1	10	
3	プロジェクト名	「ALOS□□」固定	6	11	
4	空白		1	17	
5	作成元設備コード	XXXX 「HCNT」固定	4	18	
6	空白		1	22	
7	送信先設備コード	「****」固定	4	23	
8	空白		1	27	
9	ファイル作成日（UTC）	YYYYMMDD セントラルにて更新した日付	8	28	
10	空白		1	36	
11	ファイル作成時刻（UTC）	hh:mm:ss セントラルにて更新した時刻	8	37	
12	空白		1	45	
13	データ部レコード長	「□170」固定	4	57	
14	空白		1	50	
15	データ部レコード数	NNNNN 全レコード数 (□□□□1～99999) 右詰め、0詰めしない	5	51	
16	空白		1	56	
17	有効期限開始日（UTC）	YYYYMMDD（格納データ開始日） ファイル名の日付と同一	8	57	
18	空白		1	65	
19	有効期限終了日（UTC）	YYYYMMDD（格納データ終了日） ファイル名の日付と同一	8	66	
20	空白	HEX 20	1	74	
21	ファイルフォーマットバージョン （UTC）（変更日付）	YYYYMMDD YYYY：西暦（0001～9999） MM：月（01～12） DD：日（01～31）	8	57	
22	空白		1	83	
23	ファイルフォーマットバージョン （バージョン番号）	Vnn nn：バージョン番号（01～99）	3	84	
24	空白		1	87	
25	座標系識別	XXX ECI：慣性座標系（True of Date赤道面座標系） ECR：地球固定座標系（真の地球固定座標系）	3	88	
26	空白		1	91	
27	予測値／確定値識別	「ELMD」固定	4	92	
28	予備	全て空白	31	123	
29	レコード区切り	HEX 0A	1	124	
		合計	125		

□は空白1バイトを表す。

ヘッダ部以降のレコードは、GUTSが作成したファイルを転記したものである。

表2-2 ALOS高精度軌道情報ファイル 共通管理部レコード (1/3) 詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	ファイル識別	ALDSEF□□□□ ALSDEF: ファイル識別	10	0	
2	格納内容	「SC□□□□□□□□」固定 (衛星の軌道暦)	10	10	
3	衛星名	「ALOS□□□□□□」固定	10	20	
4	未使用	空白	10	30	
5	作成日 (計算機時刻) (UTC)	YYYYMMDD□□ 例) 20000101□□	10	40	*1
6	作成時刻 (計算機時刻) (UTC)	HHMMSS. SSS□□ 例) 000000.000□□	12	50	*1
7	格納データフラグ	NNNNNNN No_DATA: データ作成できなかった場合 DISCONT: 軌道制御によるデータ抜けがある場合 □□□□□□: 上記以外 (注1)	7	62	
8	未使用	空白	100	69	
9	改行コード	0x0A	1	169	
		合計	170		

注1) “No\_DATA”の場合、共通管理情報レコード (2/3) 以降を出力しない。

\*1: 左詰め、0詰めする。

表2-2 ALOS高精度軌道情報ファイル 共通管理部レコード (2/3) 詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	格納開始日 (UTC)	データの格納開始日付 YYYYMMDD□□ 例) 20031221□□	10	0	*3
2	格納開始時刻 (UTC)	データの格納開始時刻 HHMMSS.SSSSS□□ 例) 012345.678000□□	15	10	*3
3	格納終了日 (UTC)	データの格納終了日付 YYYYMMDD□□ 例) 20040101□□	10	25	*3
4	格納終了時刻 (UTC)	データの格納終了時刻 HHMMSS.SSSSS□□ 例) 100000.000000□□	15	35	*3
5	軌道暦データ格納間隔 (秒)	「000060□□□□」固定 (注2)	10	50	
6	未使用	空白	10	60	
7	未使用	空白	15	70	
8	データ抜け期間開始日 (UTC)	データ抜け期間開始の日付 YYYYMMDD□□ 例) 20031229□□ (注1)	10	85	*3
9	データ抜け期間開始時刻 (UTC)	データ抜け期間開始の時刻 HHMMSS.SSSSS□□ 例) 000000.000000□□ (注1)	15	95	*3
10	データ抜け期間終了日 (UTC)	データ抜け期間終了の日付 YYYYMMDD□□ 例) 20031229□□ (注1)	10	110	*3
11	データ抜け期間終了時刻 (UTC)	データ抜け期間終了の時刻 HHMMSS.SSSSS□□ 例) 000000.000000□□ (注1)	15	120	*3
12	未使用	空白	34	135	
13	改行コード	0x0A	1	169	
		合計	170		

注1)

データ抜けが無い場合は、空白。一方、時刻が設定される場合、正分とは限らない。

また、データ抜けが発生した場合、補間アルゴリズムの制約により、データ抜け期間近傍のデータは無効と有効データ期間は、GUTSより提供したアクセスルーチンでアクセスできる範囲が有効データとなる。

(アクセスルーチンでアクセスできる範囲は精度保証できるよう、データ抜け期間を設定するため、データ抜け期間を除く期間については精度保証される。)

データ抜け期間に設定されている期間のデータは、境界を含めて、軌道暦データには格納されない。

ALDSEFの機関 (N-1日 23:00～N日 23:59)

データ抜け期間：S～T

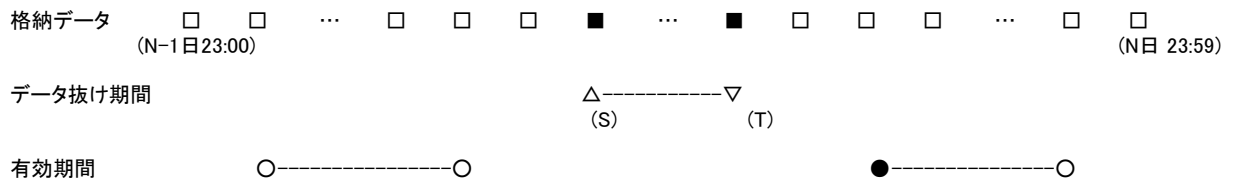
のとき、有効データは、以下の2区間となる。

(1) N-1日 23:01より後ろ、Sを含まずSより2つ前のデータより前まで

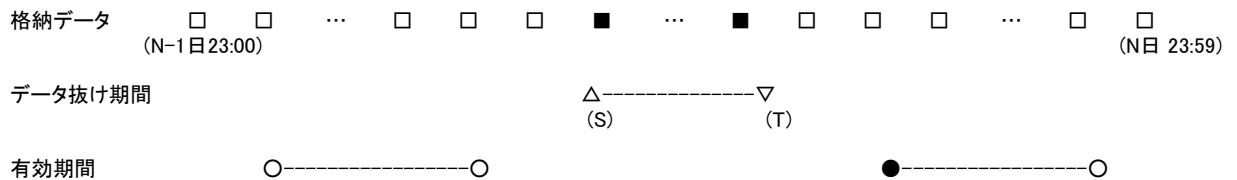
(2) Tを含まずTより2つ後ろのデータ点以降、N日 23:58より前まで

下図に具体例を示す。

(例1：データ抜け期間が正分の場合)



(例2：データ抜け期間が正分以外の場合)



- ：ALDSEFに設定されるポイント
- ：ALDSEFに設定されないポイント
- △：データ抜け期間（開始）
- ▽：データ抜け期間（終了）
- ：有効データとして含まれるポイント
- ：有効データとして含まないポイント

注2) うるう秒が挿入された場合は61秒となる。

\*1 左詰め、0詰めする

表2-2 ALOS高精度軌道情報ファイル 共通管理部レコード (3/3) 詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	源泉となった生成値識別情報	YYYYMMDDhhmmss-NNNNN YYYYMMDDhhmmss：生成値登録日時 (UTC) NNNNN：生成値作成元の軌道決定値番号（注 1） (00000～99999)	20	0	
2	未使用	空白	10	20	
3	TAI-UTCデータ数	NNN□□□□□□ (001□□□□□□□～100□□□□□□□)	10	30	*1
4	軌道暦データ数	NNNNNNNN□□ (00000001□□～99999999□□)	10	40	*1
5	未使用	空白	119	50	
6	改行コード	0x0A	1	169	*1
		合計	170		

注1) 生成値作成元の軌道決定値番号は”00000”固定（TBD）

\*1：左詰め、0詰めする。

表2-3 ALOS高精度軌道情報ファイル 個別管理部レコード詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	座標系識別	NNNNNNNNNN MO2□□□□□□□:Mean of 2000.0 赤道面座標系 TOD□□□□□□□:True of date 赤道面座標系 FIX□□□□□□□:地球固定座標系 (FIXはJTRF97を意味する)	10	0	
2	時系識別	「UTC□□□□□□□」固定(UTC時系)	10	10	
3	軌道決定機関	「JAXA□□□□□□□」固定(JAXA)10	10	20	
4	軌道決定装置	「GUTS□□□□□□□」固定(ALOS高精度軌道決定)	10	30	
5	軌道決定識別	「GPS□□□□□□□□」固定(GPS利用軌道決定)	10	40	
6	Input Method	「GPS□□□□□□□□」固定(GPS利用軌道決定)	10	50	
7	軌道決定精度評価指標	NNNNNNNNNN A □□□□□□□□□:軌道位置精度1m以下 B □□□□□□□□□:軌道位置精度5m以下 C □□□□□□□□□:軌道位置精度10m以下 D □□□□□□□□□:軌道位置精度10m以上 E □□□□□□□□□:軌道位置精度50m以上 □□□□□□□□□:不明 データ期間の途中にデータ抜けが発生する場合、前後のアークの精度を以下の様に表現する。(*2) AB□□□□□□□□	10	60	
8	地心重力定数 (m3/s2)	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□□□□□□□ 1PE22.15形式 例) □3.986004415000000E+14 □□□□□□□□	30	70	
9	円周率	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□□□□□□□ 1PE22.15形式 例) □3.141592653589793E+00 □□□□□□□□	30	100	
10	座標変換情報ファイル作成日	対応する座標変換情報ファイル(CCMF)の作成日 YYYYMMDD□□	10	130	
11	座標変換情報ファイル作成時刻	対応する座標変換情報ファイル(CCMF)の作成時刻 HHMMSS.SSS□□	12	140	
12	未使用	空白	17	152	
13	改行コード	0x0A	1	169	
		合計	170		

(\*2) データ抜け期間が、軌道暦の間にある場合：60、61バイト目に精度指標が設定される。

データ抜け期間が、軌道暦の先頭にある場合：60バイト目に精度指標が設定され、61バイト目は空白。

データ抜け期間が、軌道暦の最後尾にある場合：60バイト目に精度指標が設定され、61バイト目は空白。

表2-4 ALOS高精度軌道情報ファイルうるう秒データ部 レコード詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	TAI-UTCの切替日	YYYYMMDD□□ 例) 20000701□□ (注1)	10	0	*1
2	TAI-UTC (秒)	NNN □□□□□□□□ 切替日でのTAI-UTCデータ 例) 033□□□□□□□□	10	10	*1
3	未使用コード	空白	149	20	
4	改行コード	0x0A	1	169	
		合計	170		

(注1)

「TAI-UTCの切替日」はうるう秒の後の日付（JERSの定義と同じ）である。

例) 前回m日00:00:00、今回n日00:00:00（m<n）にうるう秒が挿入された場合。

n-2日23:00:00～n-1日23:59:00以前のファイルのTAI-UTCレコードは、  
TAI-UTCの切替日がm日。

n-1日23:00:00～n日23:59:00のファイルのTAI-UTCレコードは、  
TAI-UTCの切替日がn日となる。

(注2)

うるう秒を跨ぐときは、TAI-UTCデータレコードを2レコード格納する。

うるう秒を跨がないときは、TAI-UTCデータレコードを1レコード格納する。

\*1：左詰め、0詰めする。



表2-5 ALOS高精度軌道情報ファイル 軌道暦データ部レコード詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	日付	YYYYMMDD□□ 例) 20031229□□ (注1)	10	0	*3
2	時刻	HHMMSS.SSSSS□□ 例) 120000.000000□□ (注1)	15	10	*3
3	位置ベクトルX成分	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ (km) 1PE22.15形式 例) □1.2.4000000000000E+03 □□ (注2)	24	25	*4
4	位置ベクトルY成分	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ (km) 1PE22.15形式 例) □1.2.4000000000000E+03 □□ (注2)	24	49	*4
5	位置ベクトルZ成分	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ (km) 1PE22.15形式 例) □1.2.4000000000000E+03 □□ (注2)	24	73	*4
6	速度ベクトルX成分	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ (km/s) 1PE22.15形式 例) □1.2.4000000000000E+03 □□ (注2)	24	97	*4
7	速度ベクトルY成分	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ (km/s) 1PE22.15形式 例) -1.2.4000000000000E+03 □□ (注2)	24	121	*4
8	速度ベクトルZ成分	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ (km/s) 1PE22.15形式 例) □1.2.4000000000000E+03 □□ (注2)	24	145	*4
9	改行コード	0x0A	1	169	
		合計	170		

(注1) 時系は、個別管理情報の時系識別による。

(注2) 座標系は、個別管理情報の座標系識別による。

\*1: 左詰め、0詰めする。

\*2: ブラウズは空白とし、左詰め。

### 3. ALOS 座標変換情報ファイル

表3-1 ALOS 座標変換情報ファイル ヘッダ情報

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	ファイル識別	「CCMF□□□□□□」固定	10	0	
2	空白		1	10	
3	プロジェクト名	「ALOS□□」固定	6	11	
4	空白		1	17	
5	作成元設備コード	XXXX 「HCNT」固定	4	18	
6	空白		1	22	
7	送信先設備コード	「****」固定	4	23	
8	空白		1	27	
9	ファイル作成日 (UTC)	YYYYMMDD セントラルにて更新した日付	8	28	
10	空白		1	36	
11	ファイル作成時刻 (UTC)	hh:mm:ss セントラルにて更新した日付	8	37	
12	空白		1	45	
13	データ部レコード長	「****」固定	4	46	
14	空白		1	50	
15	データ部レコード数	NNNNN 全レコード数 (□□□□1~99999) 左詰め、0詰めしない	5	51	
16	空白		1	56	
17	有効期限開始日 (UTC)	YYYYMMDD (格納データ開始日) ファイル名の日付と同一	8	57	
18	空白		1	65	
19	有効期限終了日 (UTC)	YYYYMMDD (格納データ終了日) ファイル名の日付と同一	8	66	
20	空白		1	74	
21	ファイルフォーマットバージョン (UTC) (変更日付)	YYYYMMDD YYYY : 西暦 (0001~9999) MM : 月 (01 - 12) DD : 日 (01 - 31)	8	57	
22	空白		1	83	
23	ファイルフォーマットバージョン (バージョン番号)	Vnn nn : バージョン番号 (01 - 99)	3	84	
24	予備	全て空白	40	87	
25	レコード区切り	HEX 0A	1	127	
		合計	128		

□は空白1バイトを表す。

ヘッダ部以降のレコードは、GUTSが作成したファイルを転記したものである。

表3-2 ALOS 座標変換情報ファイル 共通管理部レコード (1/3)詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	ファイル識別	「CCMF□□□□□□」固定	10	0	
2	未使用	空白	10	10	
3	未使用	空白	10	20	
4	未使用	空白	10	30	
5	作成日(計算機時刻)(UTC)	YYYYMMDD□□ 例) 20010101□□	10	40	*1
6	作成時刻(計算機時刻)(UTC)	HHMMSS.SSS□□ 例) 000100.000□□	12	50	*1
7	改行コード	0x0A	1	62	
		合計	63		

\*1 左詰め、0詰めする

表3-2 ALOS 座標変換情報ファイル 共通管理部レコード (2/3)詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	格納開始日(UTC)	YYYYMMDD□□ 例) 20010101□□	10	0	*1
2	格納開始時刻(UTC)	HHMMSS.SSSSS□□ 例) 000100.000000□□	15	10	*1
3	格納終了日(UTC)	YYYYMMDD□□ 例) 20010101□□	10	25	*1
4	格納終了時刻日(UTC)	HHMMSS.SSSSS□□ 例) 000100.000000□□	15	35	*1
5	格納間隔(秒)	NNNNNN□□□□(000001□□□□ - 999999□□□□) 例) 000123△△△△	10	50	*1
6	改行コード	0x0A	1	60	
		合計	61		

\*1 左詰め、0詰めする

表3-2 ALOS 座標変換情報ファイル 共通管理部レコード (3/3)詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	未使用	空白	20	0	
2	未使用	空白	10	20	
3	TAI-UTCデータ数	NNN□□□□□□□ (001□□□□□□□ - 100□□□□□□□) 例) 012□□□□□□□	10	30	*1
4	行列データ数	NNNNNN□□□□ (000001□□□□ - 999999□□□□) 例) 000123□□□□	10	40	*1
5	改行コード	0x0A	1	50	
		合計	51		

\*1 左詰め、0詰めする

表3-3 ALOS 座標変換情報ファイル 恒星時データ部レコード詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	0g 基準日 (UTC)	YYYYMMDD□□	10	0	*1
2	0g 基準時刻 (UTC)	HHMMSS.SSSSS□□ 例) 000100.000000□□	15	10	*2
3	0g (度)	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ 1PE22.15 形式 例) □0.123000000000000E+03□□	24	25	*2
4	0g-dot (度/秒)	SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN□□ 1PE22.15 形式 例) □0.123000000000000E-03□□	24	49	*2
5	改行コード	0x0A	1	73	
		合計	74		

\*1 左詰め、0詰めとする

\*2 プラスは空白とし、左詰め

表3-4 ALOS 座標変換情報ファイル うるう秒データ部レコード詳細項目

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	TAI-UTC の切替日	YYYYMMDD□□ (注1)	10	0	*1
2	TAI-UTC (秒)	NNN□□□□□□□ 切替日でのTAI-UTCデータ 例) 033□□□□□□□	10	10	*1
3	改行コード	0x0A	1	20	
		合計	21		

(注1) 「TAI-UTCの切替日」は、うるう秒の日付 (IERSの定義と同じ) である。

例) 前回m日00:00:00、今回n日00:00:00 (m<n) にうるう秒が挿入された場合。

n-2日23:00:00～n-1日23:59:00以前のファイルのTAI-UTCレコードは  
TAI-UTCの切替日がm日

n-1日23:00:00～n日23:59:00以前のファイルのTAI-UTCレコードは  
TAI-UTCの切替日がn日

(注2) うるう秒を跨ぐときは、TAI-UTCデータレコードを2レコード格納する。

うるう秒を跨がないときは、TAI-UTCデータレコードを1レコード格納する。

\*1: 左詰め、0詰めとする。

表3-5 ALOS 座標変換情報ファイル 行列データ部詳細項目 (1/2)

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	日付 (UTC)	YYYYMMDD□□ 例) 20040101□□	10	0	*1
2	時刻 (UTC)	HHMMSS.SSSSS□□ 例) 000000.000000□□	15	10	*1
3	改行コード	0x0A	1	25	
合計			26		

\*1 左詰め

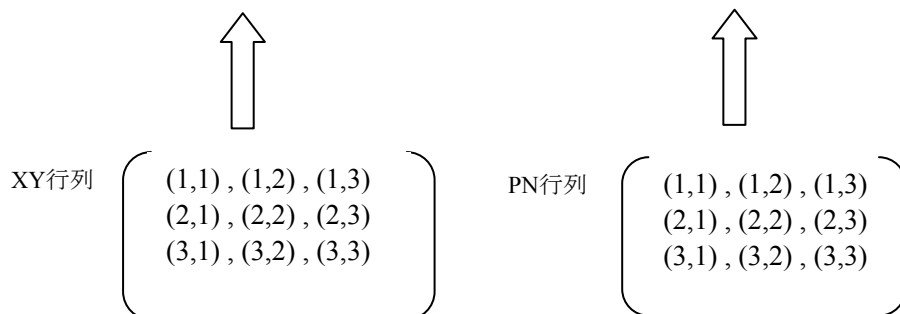
表3-6 ALOS 座標変換情報ファイル 行列データ部詳細項目 (2/2)

No	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	行列要素1	□□SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN 1PE22.15 形式 例) □□□0.123000000000000E+03	24	0	*1
2	行列要素2	□□SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN 1PE22.15 形式 例) □□-0.123000000000000E-03	24	24	*1
3	行列要素3	△△SN.NNNNNNNNNNNNNNNNESNN 1PE22.15 形式 例) □□□0.123000000000000E+03	24	48	*1
4	改行コード	0x0A	1	72	
合計			73		

注)

1時刻毎にこのレコードが6レコード設定される。1時刻のデータ配置は以下の通りである。

ファイル レコード	行列要素1	行列要素2	行列要素3
1	時刻		
2	XY行列要素 (1,1)	XY行列要素 (2,1)	XY行列要素 (3,1)
3	XY行列要素 (1,2)	XY行列要素 (2,2)	XY行列要素 (3,2)
4	XY行列要素 (1,3)	XY行列要素 (2,3)	XY行列要素 (3,3)
5	PN行列要素 (1,1)	PN行列要素 (2,1)	PN行列要素 (3,1)
6	PN行列要素 (1,2)	PN行列要素 (2,2)	PN行列要素 (3,2)
7	PN行列要素 (1,3)	PN行列要素 (2,3)	PN行列要素 (3,3)



\*1 右詰め

#### 4. ALOS 時刻誤差情報ファイル

表4-1 ALOS時刻誤差情報 ファイルヘッダ部詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	ファイル識別	「ETMDF□□□□」固定	10	0	
2	空白		1	10	
3	プロジェクト名	「ALOS□□」固定	6	11	
4	空白		1	17	
5	作成元設備コード	XXXX 「HCNT」固定	4	18	
6	空白		1	22	
7	送信先設備コード	「****」固定	4	23	
8	空白		1	27	
9	ファイル作成日 (UTC)	YYYYMMDD セントラルにて更新した日付	8	28	
10	空白		1	36	
11	ファイル作成時刻 (UTC)	hh:mm:ss セントラルにて更新した日付	8	37	
12	空白		1	45	
13	データ部レコード長	XXXX 「□118」固定	4	46	
14	空白		1	50	
15	データ部レコード数	NNNNN 全レコード数 (□□□□1～99999) 右詰め、0詰めしない	5	51	
16	空白		1	56	
17	有効期限開始日 (UTC)	YYYYMMDD 第1レコードの有効開始日時の日	8	57	
18	空白		1	65	
19	有効期限終了日 (UTC)	YYYYMMDD 最終レコードの有効終了日時の日	8	66	
20	空白		1	74	
21	ファイルフォーマットバージョン (UTC) (変更日付)	YYYYMMDD YYYY : 西暦 (0001 - 9999) MM : 月 (01 - 12) DD : 日 (01 - 31)	8	75	
22	空白		1	83	
23	ファイルフォーマットバージョン (バージョン番号)	Vnn nn : バージョン番号 (01 - 99)	3	84	
24	予備	全て空白	40	87	
25	レコード区切り	HEX 0A	1	127	
		合計	128		

□は空白1バイトを表す。



表4-2 ALOS時刻誤差情報ファイルデータ部詳細項目

№	項目	内容	バイト数	バイト位置	備考
1	算出通算軌道番号	NNNN 「****」固定	5	0	
2	空白		1	5	
3	算出対象パスの昇交点通過日付	YYYYMMDD	8	6	
4	空白		1	14	
5	算出対象パス番号	□□PPP	5	15	
6	空白		1	20	
7	データ有効期間（開始）UTC	YYYYMMDD□hh:mm:ss.ttt	21	21	
8	空白		1	42	
9	データ有効期間（終了）UTC	YYYYMMDD□hh:mm:ss.ttt	21	43	
10	空白	HEX 20	1	64	
11	Satellite Clock Cycle	SN.NNNNNNNNNN (-9.999999999 ~ □9.999999999)	13	65	*1
12	空白	HEX 20	1	78	
13	基準衛星時刻（GPS週、秒）	NNNN□NNNNNN (□□□1□□□□□1 ~ 9999□999999)	11	79	*1
14	空白		1	90	
15	基準地上時刻（UTC）	YYYYMMDD□hh:mm:ss.ttt	21	91	
16	空白		1	112	
17	代表値（秒） <予約フィールド>	SNNN (-999 ~ +999) (0詰めする) (注) 本項目は、作成元（TACC）で使用する情報である。	4	113	
18	レコード区切り	HEX 0A	1	117	
		合計	118		

(注意)

1) ある衛星時刻カウンタに対応する衛星時刻は、以下の式により算出される。

$$\text{地上時刻 (UTC)} = P_{SC} \times (T_{SC} - T_{ref}) + T_{gref}$$

ここで、

P<sub>SC</sub> : 算出衛星時刻カウンタ周期T<sub>SC</sub> : 衛星時刻カウンタ（GPS週、秒）T<sub>ref</sub> : 基準衛星時刻カウンタ（GPS週、秒）T<sub>gref</sub> : 基準地上時刻

\*1 右詰め、0詰めしない

時刻誤差情報の算出手順を以下に示す。

- (1) 時刻誤差情報を算出するために、テレメトリデータから取得する範囲は、前回処理した時刻以降最新データまでとする。その際、系統ID（受信局）ごとにデータを仕分けする
- (2) 系統ID（受信局）ごとに、伝播遅延時間を考慮して、各可視パス単位で最小自乗法により回帰直線を求める。なお、GNによるデータは、電波伝播の時間については考慮しない。
- (3) 算出結果をまとめて、TMDFに追加する。
- (4) 各レコードの有効期間は、以下のとおり。
  - a) 可視期間（VC62\*1データの存在する期間）については、その可視期間中を有効とする。
  - b) 不可視期間については、対象となる不可視期間の両隣の可視期間に注目し、
    - 不可視期間の開始時刻：不可視期間の左隣にある可視期間の終了時刻
    - 不可視期間の終了時刻：不可視期間の右隣にある可視期間の開始時刻
 とする。                   \*1：時刻校正用VC  
 なお、各期間の端点については、下図のとおりとする。
- (5) 「代表値」は、「DMS時刻-UTCを少数第一位で四捨五入したものである。」
  - (例) DMS時刻がUTCより13秒進んでいれば、「+013」
  - DMS時刻がUTCより50秒遅れていれば、「-050」
- (6) 衛星時刻の復元は、以下の式により行う。

$$\text{衛星時刻 (UTC)} = P_{SC} \times (T_{SC} - T_{ref}) + T_{gref}$$

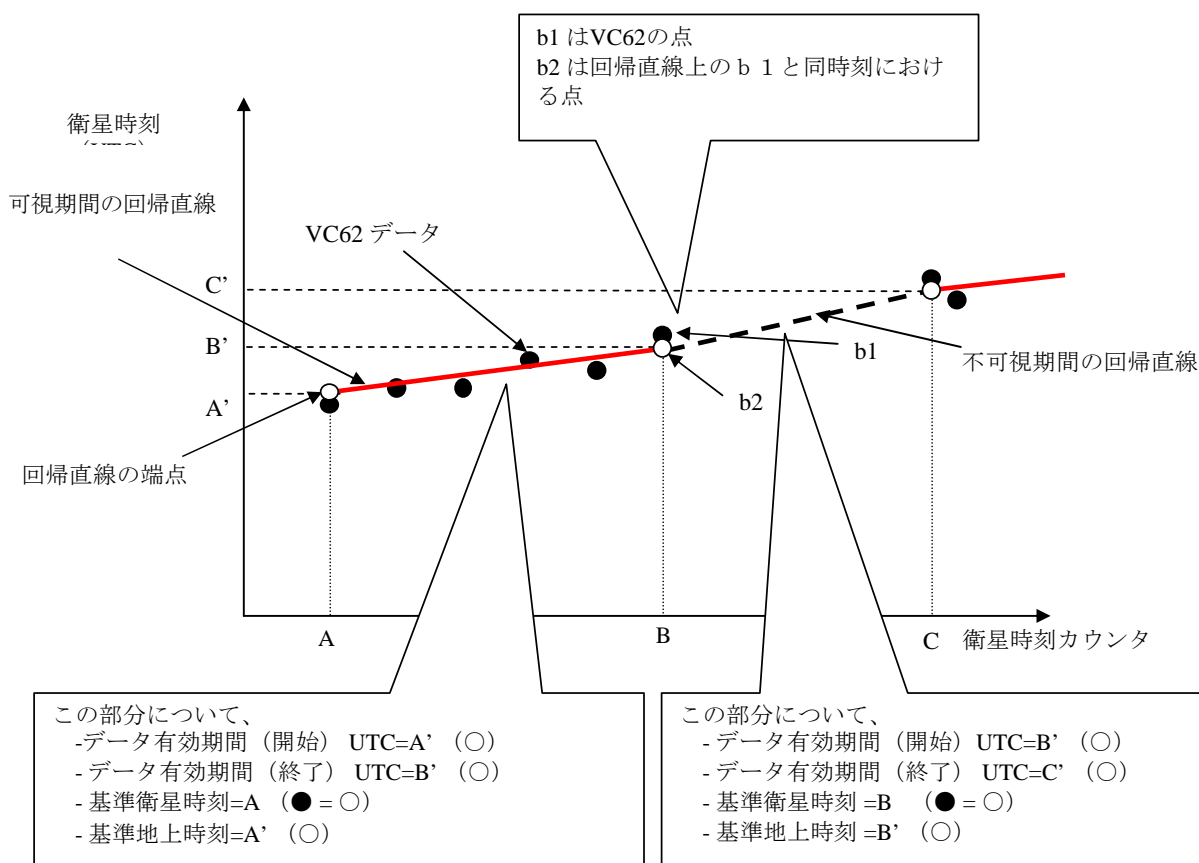
ただし、

$P_{SC}$ ：算出衛星カウンタ周期

$T_{SC}$ ：衛星時刻カウンタ（GPS週と週秒）

$T_{ref}$ ：基準衛星時刻カウンタ（GPS週と週秒）

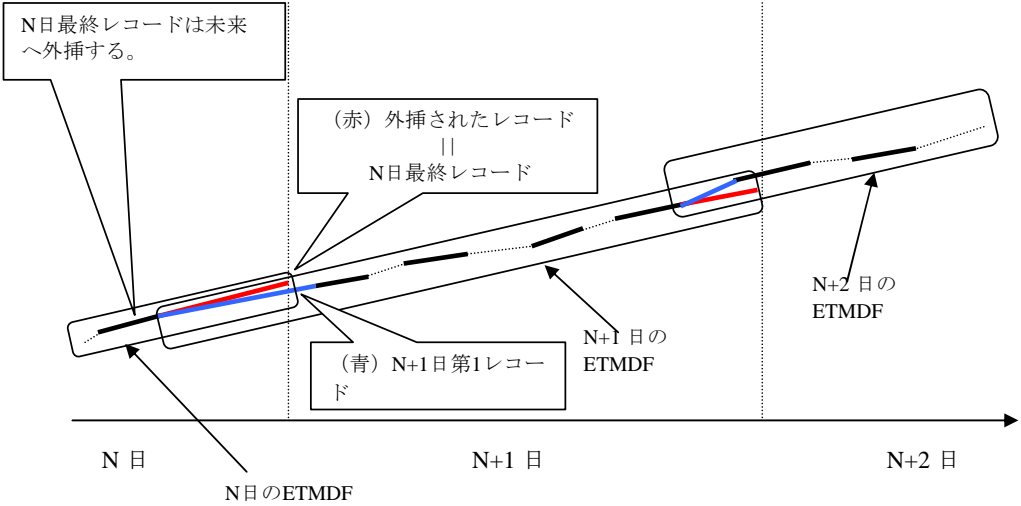
$T_{gref}$ ：基準地上時刻



ETMDFフォーマット

EOCに提供するETMDFについては、以下のとおりとする。

- (1) TMDFから1日分のレコードを抽出する。
- (2) 最初のレコードは、前日に提供したETMDFの最終レコードと同じ期間のものとする。この際、前日提供分とは情報の内容が変わっても構わない（図を参照）
- (3) 最終レコードは、その日に算出した最後のTMDFレコードを内容とし、時刻を「99999999 99:99:99」としたものとする。



TMDF

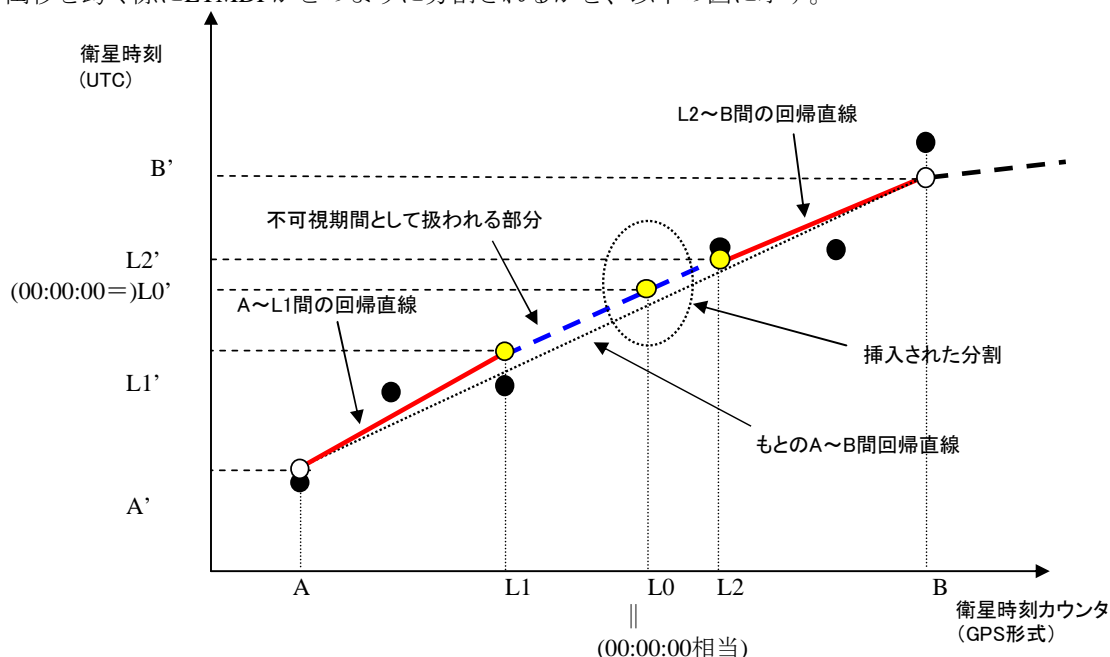
通算算出 軌道番号	昇交点通過日付	バス番号	データ有効期間 (開始)	データ有効期間 (終了)	算出衛星 カウンタ周期	基準衛星時刻 (GPS週、週秒)	基準地上時刻	代表値 (秒)
*****	20031231	123	20031231 23:50:12.345	20040101 00:12:34.567	1.0123456789	1234 123456	20031231 23:50:12.345	+123
*****	20040101	124	20040101 00:12:34.567	20040101 00:34:56.789	1.9012345678	1234 124798	20040101 00:12:34.567	+123
*****	20040101	125	20040101 00:34:56.789	20040101 02:22:22.222	1.8901234567	1234 126140	20040101 00:34:56.789	+123
*****	20040101	126	20040101 02:22:22.222	20040101 03:33:33.333	1.7890123456	1234 128985	20040101 02:22:22.222	+123
*****	20040101	127	20040101 03:33:33.333	20040101 04:44:44.444	1.6789012345	1234 129656	20040101 03:33:33.333	+123
*****	20040101	136	20040101 22:22:22.222	20040101 23:34:45.567	1.2345678901	1234 125386	20040101 22:22:22.222	+123
*****	20040102	137	20040101 23:34:45.567	20040102 00:11:11.111	1.1234567890	1234 126129	20040101 23:34:45.567	+123
*****	20040102	138	20040102 00:11:11.111	20040102 00:59:00.999	1.1111111111	1234 128315	20040102 00:11:11.111	+123

ETMDF

通算算出 軌道番号	昇交点通過日付	バス番号	データ有効期間 (開始)	データ有効期間 (終了)	算出衛星 カウンタ周期	基準衛星時刻 (GPS週、週秒)	基準地上時刻	代表値 (秒)
*****	20031231	123	20031231 23:50:12.345	99999999 99:99:99.999	1.0123456789	1234 123456	20031231 23:50:12.345	+123
*****	20031231	123	20031231 23:50:12.345	20040101 00:12:34.567	1.0123456789	1234 123456	20031231 23:50:12.345	+123
*****	20040101	124	20040101 00:12:34.567	20040101 00:34:56.789	1.9012345678	1234 124798	20040101 00:12:34.567	+123
*****	20040101	125	20040101 00:34:56.789	20040101 02:22:22.222	1.8901234567	1234 126140	20040101 00:34:56.789	+123
*****	20040101	136	20040101 22:22:22.222	99999999 99:99:99.999	1.2345678901	1234 125386	20040101 22:22:22.222	+123
*****	20040101	136	20040101 22:22:22.222	20040101 23:34:45.567	1.2345678901	1234 125386	20040101 22:22:22.222	+123
*****	20040102	137	20040101 23:34:45.567	20040102 00:11:11.111	1.1234567890	1234 126129	20040101 23:34:45.567	+123
*****	20040102	138	20040102 00:11:11.111	20040102 00:59:00.999	1.1111111111	1234 128315	20040102 00:11:11.111	+123

[閏秒を跨ぐ時のETMDF生成説明図]

閏秒を跨ぐ際にETMDFがどのように分割されるかを、以下の図に示す。



この図で、(A, A') ~ (B, B') 間が可視時間帯で、この間に閏秒(L0, L0') が挿入されているとする。通常 (A, A') ~ (B, B') は1つのレコードになるが、閏秒が挿入される場合、ETMDFは以下のように4つに分割される。

- (1) 閏秒の直前にあるVC62テレメトリと閏秒直後にあるVC62テレメトリを、それぞれ (L1, L1') と (L2, L2') とする。  
但し、L0±14秒の範囲に入るVC62テレメトリは除外する。
- (2) (A, A') ~ (B, B') を以下の4つに分割する。
  - ・ (A, A') ~ (L1, L1') ----- この間にあるVC62 テレメトリからレコードを算出する。
  - ・ (L1, L1') ~ (L0, L0') ----- 下記 (3) による。
  - ・ (L0, L0') ~ (L2, L2') ----- 下記 (3) による。
  - ・ (L2, L2') ~ (B, B') ----- この間にあるVC62 テレメトリからレコードを算出する。
- (3) (L1, L1') ~ (L0, L0') ~ (L2, L2') は、以下のようにレコードを求める。
  - ① (L1, L1') ~ (L2, L2') を、不可視期間として扱い、(A, A') ~ (L1, L1')、(L2, L2') ~ (B, B') の算出結果から回帰直線  
線  
を求める。
  - ② ①の結果を (L0, L0') で分割する。分割された2つのレコードの「算出衛星カウンタ周期」(回帰直線の傾き)  
は一致する。

以下の例は、

A = (GPS)1303 週 172226秒                      A' = (UTC) 2004/12/27 23:50:13.382  
L1 = (GPS)1303 週 172805秒                      L1' = (UTC) 2004/12/27 23:59:52.435  
L0 = (GPS)1303 週 172814秒                      L0' = (UTC) 2004/12/28 00:00:00.435

(A, A') ~ (L1, L1'):	*****	20041227	26	20041227	23:50:13.382	20041228	23:59:52.435	1.0000915371	1303	172226	20041227	23:50:13.382	+013
(L1, L1') ~ (L0, L0'):	*****	20041227	26	20041227	23:59:52.435	20041228	00:00:00.000	0.9999901378	1303	172805	20041227	23:59:52.435	+013
(L0, L0') ~ (L2, L2'):	*****	20041228	26	20041228	00:00:00.000	20041228	00:00:04.435	0.9999901378	1303	172814	20041228	00:00:00.435	+014
(L2, L2') ~ (B, B'):	*****	20041228	26	20041228	00:00:04.435	20041228	00:10:59.479	1.000068527	1303	172818	20041228	00:00:04.435	+014

なお、(A, A') ~ (B, B') 間が不可視時間帯である場合は、(A, A') ~ (L1, L1') 及び (L2, L2') ~ (B, B') が無い以外は、上記と同じである。

＜データ有効期間と格納日の対応関係について＞

可視/不可視の時間が以下のような場合、データ有効期間と格納日の対応関係について以下に示す。

[例]

(可視/不可視の時間)

可視	D日 23:00:00 ～ D日 23:30:00
不可視	D日 23:30:00 ～ D日 23:50:00
可視	D日 23:50:00 ～ D+1日 00:40:00
不可視	D+1日 00:40:00 ～ D+1日 01:00:00
可視	D+1日 01:00:00 ～ D+1日 01:50:00
	(以降省略)

(D日提供のETMDF)

	データ有効期間 (開始)	データ有効期間 (終了)
	(省略)	
最終レコード	D日 23:00:00	99999999 99:99:99

(D+1日提供のETMDF)

	データ有効期間 (開始)	データ有効期間 (終了)
第1レコード	D日 23:00:00	D日 23:30:00
第2レコード	D日 23:30:00	D日 23:50:00
第3レコード	D日 23:50:00	D+1日 00:40:00
第4レコード	D+1日 00:40:00	D+1日 01:00:00
第5レコード	D+1日 01:00:00	D+1日 01:50:00
	(省略)	

# 付録 3

1. ALOS 高精度姿勢決定値フォーマット
2. ALOS 高周波姿勢決定値フォーマット
3. 指向アライメントパラメータフォーマット

## 1. ALOS 高精度姿勢決定値フォーマット

表 1-1 ALOS高精度姿勢決定値ヘッダ

No.	項目	内容	バイト数	バイト位置
1	ファイル名	ファイル名称を設定 「ALOSPAD□□□」 固定	10	0
2	空白	(HEX 20)	1	10
3	プロジェクト名	プロジェクト名を設定 「ALOS□□」 固定	6	11
4	空白	(HEX 20)	1	17
5	作成元設備コード	ファイル作成元の設備コード 「HDPS」 固定	4	18
6	空白	(HEX 20)	1	22
7	送信先設備コード	ファイル送信先の設備コード 「HCNT」 固定	4	23
8	空白	(HEX 20)	1	27
9	ファイル作成日(UTC)	ファイルの作成日を設定 YYYYMMDD	8	28
10	空白	(HEX 20)	1	36
11	ファイル作成時刻(UTC)	ファイルの作成日を設定 hh:mm:ss	8	37
12	空白	(HEX 20)	1	45
13	データ部レコード長	データ部のレコード長 (Bytes) を設定 「□□72」 固定	4	46
14	空白	(HEX 20)	1	50
15	データ部レコード数	データ部のレコード数を設定 NNNNN 右詰め、0詰めしない ディスクリプタ部はカウントしない	5	51
16	空白	(HEX 20)	1	56
17	有効期間開始(UTC)	有効期間の開始日を設定 YYYYMMDD : 「*****」 固定	8	57
18	空白	(HEX 20)	1	65
19	有効期間終了(UTC)	有効期間の終了日を設定 YYYYMMDD : 「*****」 固定	8	66
20	空白	(HEX 20)	1	74
21	ファイルフォーマット変更日付(UTC)	ファイルフォーマットバージョンの 変更日付を設定 YYYYMMDD	8	75
22	空白	(HEX 20)	1	83
23	ファイルフォーマットバージョン番号	ファイルフォーマットバージョンの番号を設定 Vxx (V固定) xxが99を超えた場合は、00に戻る	3	84
24	空白	(HEX 20)	1	87
25	ファイル固有データ	各ファイル毎に設定項目を定義 空白 (HEX 20) 固定	39	88
26	レコード区切り	HEX 0A	1	127
			128	



表 1-2 ALOS高精度姿勢決定値ディスクリプタ

No.	項目	内容	バイト数	バイト位置
1	欠損フラグ (注1)	0 : なし 1 : あり	1	0
2	使用軌道データ	0 : GPSR 1 : ALOS軌道情報 (予測値) 2 : ALOS軌道情報 (決定値) 3 : ALOS高精度軌道情報	1	1
3	トータルレコード数	データ部のレコード数 NNNNN	5	2
4	昇交点時刻 年月日	昇交点時刻の年月日を設定 YYYYMMDD	8	7
5	昇交点時刻 時分秒	昇交点時刻の時分秒を設定 hh : mm : ss.sssss	14	15
6	有効データのスタート時刻 年月日 (注2)	年月日を設定 YYYYMMDD	8	29
7	有効データのスタート時刻 時分秒 (注2)	時分秒を設定 hh : mm : ss.sssss	14	37
8	有効データのエンド時刻 年月日 (注2)	年月日を設定 YYYYMMDD	8	51
9	有効データのエンド時刻 時分秒 (注2)	時分秒を設定 hh : mm : ss.sssss	14	59
10	レコード区切り	HEX 0A	1	73
			74	

注1 : 本ファイルの格納値を算出するにあたり、元データの欠損の有無を記述します。  
個々の欠損の詳細情報については、各レコードに記述されています。

注2 : 有効データのスタート時刻とは、本ファイルに格納されている先頭のデータの時刻になります。  
また、エンド時刻は、本ファイルに格納されている最後のデータの時刻になります。  
格納範囲は、昇交点時刻 1分前より、次の昇交点時刻までの1周回分になります。

注3 : ディスクリプタ部はテキストレコードです。

表 1-3 ALOS高精度姿勢決定値データ

No.	項目	内容	バイト数	バイト位置
1	年	UTC時刻 Integer	2	0
2	月	UTC時刻 Byte	1	2
3	日	〃	1	3
4	時	〃	1	4
5	分	〃	1	5
6	秒	UTC時刻 Double Real	8	6
7	データ有効	1: Good : スペックを満足している。 2: Fair : スペックは満足していないが、使用は可能 3: NG : 使用不可	1	14
8	データ継続コード	1: 連続データのスタート(ファイルの先頭および欠損直後) 9: 連続データのエンド(ファイルの最終および欠損直前) 0: 継続中のデータ(データ有効がNGの場合を含む)	1	15
9	システム領域	N/A	9	16
10	クォータニオン q1	バイナリデータ 倍精度実数	8	25
11	クォータニオン q2	バイナリデータ 倍精度実数	8	33
12	クォータニオン q3	バイナリデータ 倍精度実数	8	41
13	クォータニオン q4	バイナリデータ 倍精度実数	8	49
14	ドリフトレート X	バイナリデータ 実数	4	57
15	ドリフトレート Y	バイナリデータ 実数	4	61
16	ドリフトレート Z	バイナリデータ 実数	4	65
17	予備領域	0 詰め	2	69
18	レコード区切り	HEX 0A	1	71
			72	

注1: 特に注釈が無い限り、Byte表現のデータで記述されています。

注2: 先頭部の時刻は、DMS時系での運用の場合でも補正されたUTC時刻が格納されます。

注3: データ部のバイトオーダは、little-endianです。

注4: データ有効フラグが、"NG"の場合でも、レコード内の情報は格納されています。

注5: うるう秒が生じた時には、60秒を越え61秒未満の表現が生じることになります。

注6: 前処理で、テレメトリの物理的な有意性チェックを行なった結果、異常と見なされたデータは、テレメトリが存在していても欠損データとして見なします。

## 2. ALOS 高周波姿勢決定値フォーマット

表 2-1 ALOS高周波姿勢決定値 ヘッド

No.	項目	内容	バイト数	バイト位置
1	欠損フラグ (注1)	0 : なし 1 : あり	1	0
2	使用軌道データ	0 : GPSR 1 : ALOS軌道情報 (予測値) 2 : ALOS軌道情報 (決定値) 3 : ALOS高精度軌道情報	1	1
3	トータルレコード数	データ部のレコード数 NNNN	5	2
4	昇交点時刻 年月日	昇交点時刻の年月日を設定 YYYYMMDD	8	7
5	昇交点時刻 時分秒	昇交点時刻の時分秒を設定 hh : mm : ss.sssss	14	15
6	有効データのスタート時刻 年月日 (注2)	年月日を設定 YYYYMMDD	8	29
7	有効データのスタート時刻 時分秒 (注2)	時分秒を設定 hh : mm : ss.sssss	14	37
8	有効データのエンド時刻 年月日 (注2)	年月日を設定 YYYYMMDD	8	51
9	有効データのエンド時刻 時分秒 (注2)	時分秒を設定 hh : mm : ss.sssss	14	59
10	レコード区切り	HEX 0A	1	73
			74	

注1 : 本ファイルの格納値を算出するにあたり、元データの欠損の有無を記述します。

個々の欠損の詳細情報については、各レコードに記述されています。

注2 : 有効データのスタート時刻とは、本ファイルに格納されている先頭のデータの時刻になります。

また、エンド時刻は、本ファイルに格納されている最後のデータの時刻になります。

注3 : ヘッド部はテキストレコードです。

表 2-2 ALOS高周波姿勢決定値データ

No.	項目	内容	バイト数	バイト位置
1	年	UTC時刻 Integer	2	0
2	月	UTC時刻 Byte	1	2
3	日	〃	1	3
4	時	〃	1	4
5	分	〃	1	5
6	秒	UTC時刻 Double Real	8	6
7	データ有効	1 : Good : スペックを満足している。 2 : Fair : スペックは満足していないが、使用は可能 3 : NG : 使用不可	1	14
8	データ継続コード	1 : 連続データのスタート (ファイルの先頭および欠損直後) 9 : 連続データのエンド (ファイルの最終および欠損直前) 0 : 継続中のデータ (データ有効がNGの場合を含む)	1	15
9	システム領域	N/A	9	16
10	クォータニオン q1	バイナリデータ 倍精度実数	8	25
11	クォータニオン q2	バイナリデータ 倍精度実数	8	33
12	クォータニオン q3	バイナリデータ 倍精度実数	8	41
13	クォータニオン q4	バイナリデータ 倍精度実数	8	49
14	予備領域	0詰め	2	57
15	レコード区切り	HEX 0A	1	59
			60	

注1 : 特に注釈が無い限り、Byte表現のデータで記述されています。

注2 : 先頭部の時刻は、DMS時系での運用の場合でも補正されたUTC時刻が格納されます。

注3 : データ部のバイトオーダは、little-endianです。

注4 : データ有効フラグが、"NG"の場合でも、レコード内の情報は格納されています。

注5 : うるう秒が生じた時には、60秒を越え61秒未満の表現が生じることになります。

注6 : 前処理で、テレメトリの物理的な有意性チェックを行なった結果、異常と見なされたデータは、テレメトリが存在していても欠損データとして見なします。

### 3. 指向アライメントパラメータフォーマット

表 3-1 PRISM指向アライメントパラメータ ヘッダ

No.	区分	項目名	キーワード	内容
1	ヘッダ情報	ファイル作成日	Header_ProcessDate	YYYYMMDD
2		格納されているセット数	Header_SetNumber	1～n
3		放射計種別	Header_KindofPRISM	1：直下視 2：前方視 3：後方視
4	データ情報	1セット目のセットID	Data_SetID_1	1
5		1セット目の有効期間スタート	Data_ValidStartDate_1	YYYYMMDD
6		1セット目の有効期間エンド	Data_ValidEndDate_1	YYYYMMDD
n*3		nセット目のセットID	Data_SetID_n	n
n*3+1		nセット目の有効期間スタート	Data_ValidStartDate_n	YYYYMMDD

格納されている時刻情報（年月日表示を含む）は、特に指定が無い限りUTCです。

表 3-2 PRISM指向アライメントパラメータ セット識別情報

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
1	セット識別情報	先頭識別子	Set_ID	1～n：何セット目のデータか
2		有効期間 スタート	IDn_Set_ValidStartDate	YYYYMMDD
3		有効期間 エンド	IDn_Set_ValidEndDate	YYYYMMDD：最新分のデータについては、本項目はなし
4		パラメータ計算年月日	IDn_Set_CalculateDate	YYYYMMDD

セット識別情報、源泉情報、指向アライメントパラメータのキーワードの「IDn\_」の「n」は、Set\_IDの格納値になる。  
セット識別情報、源泉情報、指向アライメントパラメータが、1つのセットとして、Header\_SetNumberで示したセット数分後に続く。  
格納されている時刻情報（年月日表記を含む）は、特に指定が無い限りUTCです。



表 3-3 PRISM指向アライメントパラメータ 源泉情報 (1/8)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
1	GCP情報	使用GCP観測データ数	IDn_GCP_Number	1～
2		登録番号1	IDn_GCP_ID_1	1～
3		観測年月日1	IDn_GCP_ObservationDate_1	YYYYMMDD
4		登録番号 n	IDn_GCP_ID_n	1～
5		観測年月日 n	IDn_GCP_ObservationDate_n	YYYYMMDD
6	推定処理に用いた 旧指向アライメント パラメータ	長周期バイアス成分変換行列 an11	IDn_Source_an11	E22.15
7		長周期バイアス成分変換行列 an12	IDn_Source_an12	〃
8		長周期バイアス成分変換行列 an13	IDn_Source_an13	〃
9		長周期バイアス成分変換行列 an21	IDn_Source_an21	〃
10		長周期バイアス成分変換行列 an22	IDn_Source_an22	〃
11		長周期バイアス成分変換行列 an23	IDn_Source_an23	〃
12		長周期バイアス成分変換行列 an31	IDn_Source_an31	〃
13		長周期バイアス成分変換行列 an32	IDn_Source_an32	〃
14		長周期バイアス成分変換行列 an33	IDn_Source_an33	〃
15		長周期バイアス成分変換行列 nlx	IDn_Source_nlx	〃
16		長周期バイアス成分変換行列 nly	IDn_Source_nly	〃
17		長周期バイアス成分変換行列 nlz	IDn_Source_nlz	〃
18		軌道周回変動パラメータ nx0	IDn_Source_nx0	〃
19		軌道周回変動パラメータ nx1	IDn_Source_nx1	〃
20		軌道周回変動パラメータ nx2	IDn_Source_nx2	〃
21		軌道周回変動パラメータ nx3	IDn_Source_nx3	〃
22		軌道周回変動パラメータ nx4	IDn_Source_nx4	〃
23		軌道周回変動パラメータ nx5	IDn_Source_nx5	〃
24		軌道周回変動パラメータ nx6	IDn_Source_nx6	〃
25		軌道周回変動パラメータ nx7	IDn_Source_nx7	〃
26		軌道周回変動パラメータ nx8	IDn_Source_nx8	〃
27		軌道周回変動パラメータ nx9	IDn_Source_nx9	〃
28		軌道周回変動パラメータ nx10	IDn_Source_nx10	〃
29		軌道周回変動パラメータ nx11	IDn_Source_nx11	〃
30		軌道周回変動パラメータ nx12	IDn_Source_nx12	〃
31		軌道周回変動パラメータ nx13	IDn_Source_nx13	〃
32		軌道周回変動パラメータ nx14	IDn_Source_nx14	〃
33		軌道周回変動パラメータ nx15	IDn_Source_nx15	〃
34		軌道周回変動パラメータ nx16	IDn_Source_nx16	〃
35		軌道周回変動パラメータ nx17	IDn_Source_nx17	〃
36		軌道周回変動パラメータ nx18	IDn_Source_nx18	〃
37		軌道周回変動パラメータ nx19	IDn_Source_nx19	〃
38		軌道周回変動パラメータ nx20	IDn_Source_nx20	〃
39		軌道周回変動パラメータ nx21	IDn_Source_nx21	〃
40		軌道周回変動パラメータ nx22	IDn_Source_nx22	〃
41		軌道周回変動パラメータ nx23	IDn_Source_nx23	〃
42		軌道周回変動パラメータ nx24	IDn_Source_nx24	〃
43		軌道周回変動パラメータ nx25	IDn_Source_nx25	〃
44		軌道周回変動パラメータ nx26	IDn_Source_nx26	〃
45		軌道周回変動パラメータ nx27	IDn_Source_nx27	〃
46		軌道周回変動パラメータ nx28	IDn_Source_nx28	〃
47		軌道周回変動パラメータ nx29	IDn_Source_nx29	〃
48		軌道周回変動パラメータ nx30	IDn_Source_nx30	〃
49		軌道周回変動パラメータ ny0	IDn_Source_ny0	〃
50		軌道周回変動パラメータ ny1	IDn_Source_ny1	〃
51		軌道周回変動パラメータ ny2	IDn_Source_ny2	〃
52		軌道周回変動パラメータ ny3	IDn_Source_ny3	〃
53		軌道周回変動パラメータ ny4	IDn_Source_ny4	〃

表 3-3 PRISM指向アライメントパラメータ 源泉情報 (2/8)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
54		軌道周回変動パラメータ ny5	IDn_Source_ny5	//
55		軌道周回変動パラメータ ny6	IDn_Source_ny6	//
56		軌道周回変動パラメータ ny7	IDn_Source_ny7	//
57		軌道周回変動パラメータ ny8	IDn_Source_ny8	//
58		軌道周回変動パラメータ ny9	IDn_Source_ny9	//
59		軌道周回変動パラメータ ny10	IDn_Source_ny10	//
60		軌道周回変動パラメータ ny11	IDn_Source_ny11	//
61		軌道周回変動パラメータ ny12	IDn_Source_ny12	//
62		軌道周回変動パラメータ ny13	IDn_Source_ny13	//
63		軌道周回変動パラメータ ny14	IDn_Source_ny14	//
64		軌道周回変動パラメータ ny15	IDn_Source_ny15	//
65		軌道周回変動パラメータ ny16	IDn_Source_ny16	//
66		軌道周回変動パラメータ ny17	IDn_Source_ny17	//
67		軌道周回変動パラメータ ny18	IDn_Source_ny18	//
68		軌道周回変動パラメータ ny19	IDn_Source_ny19	//
69		軌道周回変動パラメータ ny20	IDn_Source_ny20	//
70		軌道周回変動パラメータ ny21	IDn_Source_ny21	//
71		軌道周回変動パラメータ ny22	IDn_Source_ny22	//
72		軌道周回変動パラメータ ny23	IDn_Source_ny23	//
73		軌道周回変動パラメータ ny24	IDn_Source_ny24	//
74		軌道周回変動パラメータ ny25	IDn_Source_ny25	//
75		軌道周回変動パラメータ ny26	IDn_Source_ny26	//
76		軌道周回変動パラメータ ny27	IDn_Source_ny27	//
77		軌道周回変動パラメータ ny28	IDn_Source_ny28	//
78		軌道周回変動パラメータ ny29	IDn_Source_ny29	//
79		軌道周回変動パラメータ ny30	IDn_Source_ny30	//
80		軌道周回変動パラメータ nz0	IDn_Source_nz0	//
81		軌道周回変動パラメータ nz1	IDn_Source_nz1	//
82		軌道周回変動パラメータ nz2	IDn_Source_nz2	//
83		軌道周回変動パラメータ nz3	IDn_Source_nz3	//
84		軌道周回変動パラメータ nz4	IDn_Source_nz4	//
85		軌道周回変動パラメータ nz5	IDn_Source_nz5	//
86		軌道周回変動パラメータ nz6	IDn_Source_nz6	//
87		軌道周回変動パラメータ nz7	IDn_Source_nz7	//
88		軌道周回変動パラメータ nz8	IDn_Source_nz8	//
89		軌道周回変動パラメータ nz9	IDn_Source_nz9	//
90		軌道周回変動パラメータ nz10	IDn_Source_nz10	//
91		軌道周回変動パラメータ nz11	IDn_Source_nz11	//
92		軌道周回変動パラメータ nz12	IDn_Source_nz12	//
93		軌道周回変動パラメータ nz13	IDn_Source_nz13	//
94		軌道周回変動パラメータ nz14	IDn_Source_nz14	//
95		軌道周回変動パラメータ nz15	IDn_Source_nz15	//
96		軌道周回変動パラメータ nz16	IDn_Source_nz16	//
97		軌道周回変動パラメータ nz17	IDn_Source_nz17	//
98		軌道周回変動パラメータ nz18	IDn_Source_nz18	//
99		軌道周回変動パラメータ nz19	IDn_Source_nz19	//
100		軌道周回変動パラメータ nz20	IDn_Source_nz20	//
101		軌道周回変動パラメータ nz21	IDn_Source_nz21	//
102		軌道周回変動パラメータ nz22	IDn_Source_nz22	//
103		軌道周回変動パラメータ nz23	IDn_Source_nz23	//
104		軌道周回変動パラメータ nz24	IDn_Source_nz24	//
105		軌道周回変動パラメータ nz25	IDn_Source_nz25	//
106		軌道周回変動パラメータ nz26	IDn_Source_nz26	//
107		軌道周回変動パラメータ nz27	IDn_Source_nz27	//

表 3-3 PRISM指向アライメントパラメータ 源泉情報 (3/8)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
108		軌道周回変動パラメータ nz28	IDn_Source_nz28	//
109		軌道周回変動パラメータ nz29	IDn_Source_nz29	//
110		軌道周回変動パラメータ nz30	IDn_Source_nz30	//

格納されている時刻情報（年月日表記を含む）は、特に指定が無い限りUTCです。

表 3-4 PRISM指向アライメントパラメータ データ (1/8)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
1	指向アライメント パラメータ	長周期バイアス成分変換行列 an11	IDn_an11	E22.15
2		長周期バイアス成分変換行列 an12	IDn_an12	〃
3		長周期バイアス成分変換行列 an13	IDn_an13	〃
4		長周期バイアス成分変換行列 an21	IDn_an21	〃
5		長周期バイアス成分変換行列 an22	IDn_an22	〃
6		長周期バイアス成分変換行列 an23	IDn_an23	〃
7		長周期バイアス成分変換行列 an31	IDn_an31	〃
8		長周期バイアス成分変換行列 an32	IDn_an32	〃
9		長周期バイアス成分変換行列 an33	IDn_an33	〃
10		長周期バイアス成分変換行列 nlx	IDn_nlx	〃
11		長周期バイアス成分変換行列 nly	IDn_nly	〃
12		長周期バイアス成分変換行列 nlz	IDn_nlz	〃
13		軌道周回変動パラメータ nx0	IDn_nx0	〃
14		軌道周回変動パラメータ nx1	IDn_nx1	〃
15		軌道周回変動パラメータ nx2	IDn_nx2	〃
16		軌道周回変動パラメータ nx3	IDn_nx3	〃
17		軌道周回変動パラメータ nx4	IDn_nx4	〃
18		軌道周回変動パラメータ nx5	IDn_nx5	〃
19		軌道周回変動パラメータ nx6	IDn_nx6	〃
20		軌道周回変動パラメータ nx7	IDn_nx7	〃
21		軌道周回変動パラメータ nx8	IDn_nx8	〃
22		軌道周回変動パラメータ nx9	IDn_nx9	〃
23		軌道周回変動パラメータ nx10	IDn_nx10	〃
24		軌道周回変動パラメータ nx11	IDn_nx11	〃
25		軌道周回変動パラメータ nx12	IDn_nx12	〃
26		軌道周回変動パラメータ nx13	IDn_nx13	〃
27		軌道周回変動パラメータ nx14	IDn_nx14	〃
28		軌道周回変動パラメータ nx15	IDn_nx15	〃
29		軌道周回変動パラメータ nx16	IDn_nx16	〃
30		軌道周回変動パラメータ nx17	IDn_nx17	〃
31		軌道周回変動パラメータ nx18	IDn_nx18	〃
32		軌道周回変動パラメータ nx19	IDn_nx19	〃
33		軌道周回変動パラメータ nx20	IDn_nx20	〃
34		軌道周回変動パラメータ nx21	IDn_nx21	〃
35		軌道周回変動パラメータ nx22	IDn_nx22	〃
36		軌道周回変動パラメータ nx23	IDn_nx23	〃
37		軌道周回変動パラメータ nx24	IDn_nx24	〃
38		軌道周回変動パラメータ nx25	IDn_nx25	〃
39		軌道周回変動パラメータ nx26	IDn_nx26	〃
40		軌道周回変動パラメータ nx27	IDn_nx27	〃
41		軌道周回変動パラメータ nx28	IDn_nx28	〃
42		軌道周回変動パラメータ nx29	IDn_nx29	〃
43		軌道周回変動パラメータ nx30	IDn_nx30	〃
44		軌道周回変動パラメータ ny0	IDn_ny0	〃
45		軌道周回変動パラメータ ny1	IDn_ny1	〃
46		軌道周回変動パラメータ ny2	IDn_ny2	〃
47		軌道周回変動パラメータ ny3	IDn_ny3	〃
48		軌道周回変動パラメータ ny4	IDn_ny4	〃
49		軌道周回変動パラメータ ny5	IDn_ny5	〃
50		軌道周回変動パラメータ ny6	IDn_ny6	〃

表 3-4 PRISM指向アライメントパラメータ データ (2/8)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
51		軌道周回変動パラメータ ny7	IDn_ny7	〃
52		軌道周回変動パラメータ ny8	IDn_ny8	〃
53		軌道周回変動パラメータ ny9	IDn_ny9	〃
54		軌道周回変動パラメータ ny10	IDn_ny10	〃
55		軌道周回変動パラメータ ny11	IDn_ny11	〃
56		軌道周回変動パラメータ ny12	IDn_ny12	〃
57		軌道周回変動パラメータ ny13	IDn_ny13	〃
58		軌道周回変動パラメータ ny14	IDn_ny14	〃
59		軌道周回変動パラメータ ny15	IDn_ny15	〃
60		軌道周回変動パラメータ ny16	IDn_ny16	〃
61		軌道周回変動パラメータ ny17	IDn_ny17	〃
62		軌道周回変動パラメータ ny18	IDn_ny18	〃
63		軌道周回変動パラメータ ny19	IDn_ny19	〃
64		軌道周回変動パラメータ ny20	IDn_ny20	〃
65		軌道周回変動パラメータ ny21	IDn_ny21	〃
66		軌道周回変動パラメータ ny22	IDn_ny22	〃
67		軌道周回変動パラメータ ny23	IDn_ny23	〃
68		軌道周回変動パラメータ ny24	IDn_ny24	〃
69		軌道周回変動パラメータ ny25	IDn_ny25	〃
70		軌道周回変動パラメータ ny26	IDn_ny26	〃
71		軌道周回変動パラメータ ny27	IDn_ny27	〃
72		軌道周回変動パラメータ ny28	IDn_ny28	〃
73		軌道周回変動パラメータ ny29	IDn_ny29	〃
74		軌道周回変動パラメータ ny30	IDn_ny30	〃
75		軌道周回変動パラメータ nz0	IDn_nz0	〃
76		軌道周回変動パラメータ nz1	IDn_nz1	〃
77		軌道周回変動パラメータ nz2	IDn_nz2	〃
78		軌道周回変動パラメータ nz3	IDn_nz3	〃
79		軌道周回変動パラメータ nz4	IDn_nz4	〃
80		軌道周回変動パラメータ nz5	IDn_nz5	〃
81		軌道周回変動パラメータ nz6	IDn_nz6	〃
82		軌道周回変動パラメータ nz7	IDn_nz7	〃
83		軌道周回変動パラメータ nz8	IDn_nz8	〃
84		軌道周回変動パラメータ nz9	IDn_nz9	〃
85		軌道周回変動パラメータ nz10	IDn_nz10	〃
86		軌道周回変動パラメータ nz11	IDn_nz11	〃
87		軌道周回変動パラメータ nz12	IDn_nz12	〃
88		軌道周回変動パラメータ nz13	IDn_nz13	〃
89		軌道周回変動パラメータ nz14	IDn_nz14	〃
90		軌道周回変動パラメータ nz15	IDn_nz15	〃
91		軌道周回変動パラメータ nz16	IDn_nz16	〃
92		軌道周回変動パラメータ nz17	IDn_nz17	〃
93		軌道周回変動パラメータ nz18	IDn_nz18	〃
94		軌道周回変動パラメータ nz19	IDn_nz19	〃
95		軌道周回変動パラメータ nz20	IDn_nz20	〃
96		軌道周回変動パラメータ nz21	IDn_nz21	〃
97		軌道周回変動パラメータ nz22	IDn_nz22	〃
98		軌道周回変動パラメータ nz23	IDn_nz23	〃
99		軌道周回変動パラメータ nz24	IDn_nz24	〃
100		軌道周回変動パラメータ nz25	IDn_nz25	〃

表 3-4 PRISM指向アライメントパラメータ データ (3/8)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値
101		軌道周回変動パラメータ nz26	IDn_nz26	〃
102		軌道周回変動パラメータ nz27	IDn_nz27	〃
103		軌道周回変動パラメータ nz28	IDn_nz28	〃
104		軌道周回変動パラメータ nz29	IDn_nz29	〃
105		軌道周回変動パラメータ nz30	IDn_nz30	〃

格納されている時刻情報（年月日表記を含む）は、特に指定が無い限りUTCです。