



NEB-01006
(ALOS-DPFT-J02)

ALOS 処理プロダクトフォーマット説明書 AVNIR-2 編

J 改訂版

平成 18 年 10 月

宇宙航空研究開発機構
地球観測研究センター

AVNIR-2 編

地球観測情報処理設備（ALOS 用）の開発
プロダクトフォーマット説明書（日本語版及び英語版）
AVNIR-2 編（日本語版）改訂履歴（1/1）

版	日付	該当箇所	改訂内容
初版	2003/07/28		初版発行
A 版	2003/09/05	p.2-8 p.2-10	DEM 補正オプションについての補足説明を追記。
		付-6	自動検査結果に「DEM 補正結果 (Ach_DEM_Correction)」を追加。 作業結果コードに「04: 条件付き正常 (DEM 補正結果異常)」を追加。
B 版	2004/01/30	表 3.3-1	「ロジカルボリュームの生産機関」の中の“NASDA”を“JAXA”に変更。
		表 3.3-3	「プロダクト生産設備と生産日付」の中の“NASDA”を“JAXA”に変更。
		表 3.3-6	「責任機関と責任プロジェクトの識別」の中の“NASDA”を“JAXA”に変更。
		表 3.3-7	「(ピクセル、ライン)、(緯度、経度) 変換係数」の備考欄に補足説明を追記。
		付-5	プロダクト情報の「ピクセル数」「ライン数」から“ゼロサプレスなし”の記述を削除。
C 版	2004/03/05	表 3.3-22	バイト位置及びレコード長設定値を修正した。
D 版	2004/03/24	表 3.3-6	シーンヘッダ「オフナディアミラーポインティング角度」の備考欄を修正
E 版	2004/12/16	p.2-8 p.2-10	DEM 補正オプションについての補足説明を追加。
		表 3.1-1	アンシラリ 3 レコードとトレイラレコードの内容を修正。
		表 3.2-2、 表 3.3-14	アンシラリ 11 レコードのレコード長を修正。
		付-6	自動検査結果の「絶対航法時刻」を追加。
F 版	2005/06/20	付-7	リザルト情報の「CD-R 媒体数」に DVD-R を追加。
G 版	2005/07/15		PALSAR のみの改訂で AVNIR-2 は変更なし。
H 版	2005/11/30	付-2	サマリ情報のシーン ID に補足説明を追加。 サマリ情報のプロダクト ID に補足説明を追加。
		付-5	サマリ情報のピクセル数とライン数に補足説明を追加。
I 版	2006/05/19		PALSAR のみの改訂で AVNIR-2 は変更なし。
J 版	2006/10/06	表 3.3-7	シーン中心の位置に補足説明を追加。
		付録	付録（アンシラリー情報）を追加。
		表 3.3-15 ～23	備考欄の参照先を新たに添付した付録に変更。

地球観測情報処理設備（ALOS 用）の開発
プロダクトフォーマット説明書（AVNIR-2 編）
目次

1. 概説.....	1-1
2. プロダクト仕様.....	2-1
2.1 シーンの定義	2-1
2.2 シーン関連情報の定義	2-4
2.3 処理レベルの定義	2-8
2.4 フォーマット	2-9
2.5 処理パラメータ	2-10
2.6 プロダクト説明.....	2-12
3. プロダクトフォーマット.....	3-1
3.1 プロダクトフォーマット全体構成	3-1
3.2 プロダクトレコード説明	3-4
3.3 プロダクトフォーマット	3-6

図一覧	図 2.2-1 AVNIR-2 未補正画像のシーン関連情報概念図
	図 2.2-2 AVNIR-2 1B2 Geo-reference 画像のシーン関連情報概念図
	図 2.2-3 AVNIR-2 1B2 Geo-coded 画像のシーン関連情報概念図
	図 3.1-1 AVNIR-2 プロダクトファイル構成
	図 3.1-2 AVNIR-2 プロダクトレコード構成

表一覧	表 2.1-1 シーンサイズとシーンの定義（AVNIR-2）
	表 2.6-1 AVNIR-2 プロダクト
	表 2.6-2 AVNIR-2 生産種別
	表 3.1-1 AVNIR-2 ファイル構成一覧表
	表 3.1-2 AVNIR-2 ファイル命名規約
	表 3.2-1 データタイプ一覧
	表 3.2-2 レコードタイプ一覧
	表 3.3-1 ボリュームディスクリプタレコード
	表 3.3-2 ファイルポインタレコード
	表 3.3-3 テキストレコード
	表 3.3-4 ファイルディスクリプタレコード（各ファイル共通）

表 3.3-5 リーダファイルディスクリプタレコード

表 3.3-6 シーンヘッダレコード

表 3.3-7 アンシラリ 1 (地図投影) レコード

表 3.3-8 アンシラリ 2 (ラジオメトリック校正) レコード

表 3.3-9 アンシラリ 3 (プラットフォーム位置データ) レコード

表 3.3-10 イメージファイルディスクリプタレコード

表 3.3-11 イメージレコード

表 3.3-12 トレイラファイルディスクリプタレコード

表 3.3-13 トレイラレコード

表 3.3-14 サプリメンタルファイルディスクリプタレコード

表 3.3-15 アンシラリ 4 (テレメトリ 1) レコード

表 3.3-16 アンシラリ 5 (テレメトリ 2) レコード

表 3.3-17 アンシラリ 6 (テレメトリ 3) レコード

表 3.3-18 アンシラリ 7 (テレメトリ 4) レコード

表 3.3-19 アンシラリ 8 (高精度軌道データ) レコード

表 3.3-20 アンシラリ 9 (ALOS 軌道情報) レコード

表 3.3-21 アンシラリ 10 (座標変換情報) レコード

表 3.3-22 アンシラリ 11 (時刻誤差情報) レコード

表 3.3-23 アンシラリ 12 (高精度姿勢データ) レコード

表 3.3-24 アンシラリ 13 (幾何パラメータ) レコード

表 3.3-25 アンシラリ 14 (ダミーデータ) レコード

表 3.3-26 アンシラリ 15 (内部使用データ) レコード

付録

サマリ情報 (AVNIR-2)

1. 概説

本説明書は、ALOS 処理設備によって作成された AVNIR-2 プロダクトのフォーマットについて記述したものである。

AVNIR-2 処理ソフトウェアは、レベル 0 データを受け取り、ラジオメトリック補正および幾何補正を施し、レベル 1A、レベル 1B1、レベル 1B2 のプロダクトを生成する。

2. プロダクト仕様

2.1 シーンの定義

AVNIR-2 のシーンは RSP番号（パス、フレーム）およびシーン移動量によって定義される。各パスは衛星の緯度引数に基づき7200のフレームに分割され、AVNIR-2ではフレーム番号は10間隔（約56km間隔）となる。また、処理済データではシーン移動が指定でき、シーン移動量はフレーム数によって指定される。

処理設備ではこのようにRSP を基準に入力データで画像位置及び範囲を決定する方法でRaw プロダクト（幾何学的未補正データ）及び Geo-reference プロダクト（衛星進行方向を基準に地図投影したもの）のシーンを定義し、Geo-reference プロダクトと同じ範囲を北が上になるように回転した方法でGeo-coded プロダクト（地図上での方向を基準に投影したもの）のシーンを定義する。

表2.1-1に、AVNIR-2のシーンの定義とシーンサイズを示す。

表 2.1-1 シーンサイズとシーンの定義 (AVNIR-2) (1/2)

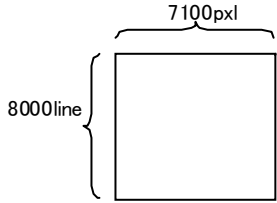
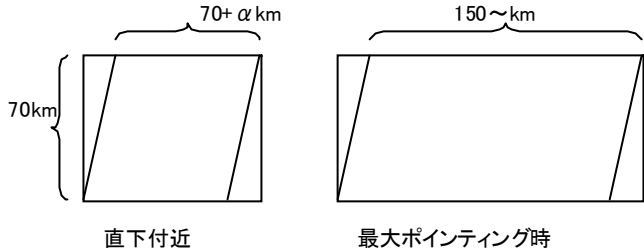
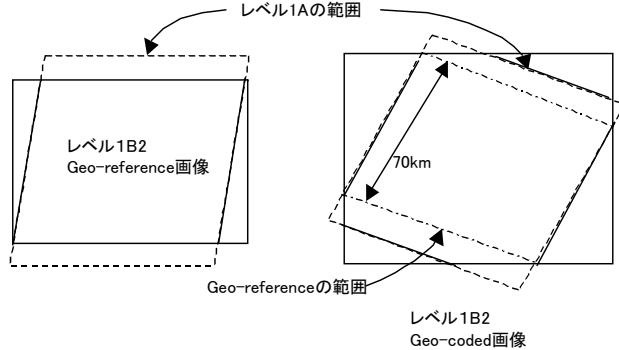
処理レベル	シーンサイズ	シーン定義、切り出し方法
1A, 1B1	<p>約 70km×70km (直下) (7100pxl×8000 line×4 バンド=217 Mbyte)</p> 	<p>シーン位置は衛星位置の RSP(パス、フレーム)とシーン移動量で定義される。フレーム番号に対応するシーン中心時刻を算出し、これを中心として一定ライン数を切り出す。シーン移動が指定されている場合は、移動したフレーム番号に対応する中心時刻を算出する。</p> <p>イメージファイルは各バンド 1 ファイルで、偶奇画素でファイルを分けない。また、レベル 1B1での簡易スタガ補正は行わない。</p>
1B2R (Geo-reference)	<p>70km×70km (直下) (ポインティング時はクロストラック方向のサイズが増加する)。 $((7100+\alpha) \times 7000\text{line} \times 4 \text{ バンド}=190\text{Mbyte})$: 標準 : ピクセルスペーシング 10m) $((4730+\alpha) \times 4667\text{line} \times 4 \text{ バンド}=84\text{Mbyte})$: ピクセルスペーシング 15m) $((3550+\alpha) \times 3500\text{line} \times 4 \text{ バンド}=47\text{Mbyte})$: ピクセルスペーシング 20m)</p> 	<p>シーン位置は衛星位置の RSP(パス、フレーム)とシーン移動量で定義される。フレーム番号に対応するシーン中心時刻を算出し、これを中心として一定ライン数を切り出す。シーン移動が指定されている場合は、移動したフレーム番号に対応する中心時刻を算出する。</p> <p>イメージファイルは各バンド 1 ファイル</p>

表 2.1-1 シーンサイズとシーンの定義 (AVNIR-2) (2/2)

処理レベル	シーンサイズ	シーン定義、切り出し方法
1B2G (Geo-coded)	<p>可変サイズ (Geo-reference を回転した画像)</p>  <p>The diagram illustrates the process of creating a Geo-coded image from a Geo-reference image. On the left, a dashed rectangle represents the 'レベル1Aの範囲' (Level 1A range), which contains a solid rectangle labeled 'レベル1B2 Geo-reference画像' (Level 1B2 Geo-reference image). On the right, a solid rectangle represents the 'レベル1B2 Geo-coded画像' (Level 1B2 Geo-coded image), which is a rotated version of the Geo-reference image. A dashed rectangle around it represents the 'Geo-referenceの範囲' (Geo-reference range). A dimension line indicates a size of '70km' for the Geo-coded image.</p>	<p>シーン位置は、地図の北方向が上になり、Geo-reference 画像の四隅が4 辺に接するようにフレーミングする。従って Geo-coded は Geo-reference を回転した画像となり、サイズは可変で最大 2 倍になる。イメージファイルは各バンド 1 ファイル</p>

2.2 シーン関連情報の定義

以下に AVNIR-2 プロダクトのシーン関連情報の定義を示す。

(1) 未補正（レベル 1A、1B1）関連

AVNIR-2 は 4 バンド構成で、各バンド 7100 画素の CCD を持つ。ただし、CCD はスタガ配置になっており、奇数画素と偶数画素とでは地表上で約 5 ライン離れた場所を撮像することになる。奇数画素が相対的に衛星進行方向前方を撮像し、偶数画素が後方を撮像する。各バンドの撮像位置は厳密にはバンド間レジストレーション誤差により異なるが、ここではバンド 3 で代表させる。

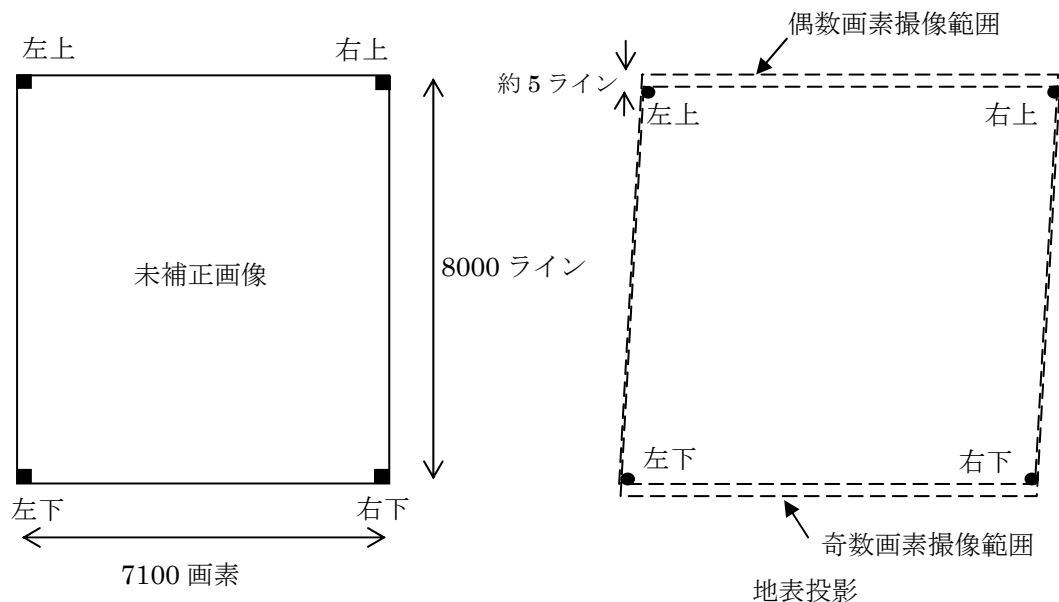


図 2.2-1 AVNIR-2 未補正画像のシーン関連情報概念図

- シーン四隅の緯度経度：

左上：1 ライン目 1 画素目（奇数画素）の緯度経度

右上：1 ライン目 7100 画素目の奇数画素相当の位置の緯度経度。（実際には偶数画素が存在するが、位置としては仮想上の奇数画素の撮像点位置をとる）

左下：最終ライン（8000 ライン目） 1 画素目の偶数画素相当の位置の緯度経度。（実際には奇数画素が存在するが、位置としては仮想上の偶数画素の撮像点位置を取る）

右下：最終ライン（8000 ライン目） 7100 画素目（偶数画素）の緯度経度

- ・ シーン中心ピクセル番号、ライン番号：
ピクセル番号：7100 画素の中間値 (3550.5)
ライン番号：8000 ラインの中間値 (4000.5)
- ・ シーン中心の緯度経度：
上記アドレスの奇数画素相当の撮像点位置と偶数画素相当の撮像点位置の midpoint の緯度経度

(2) レベル 1B2 Geo-reference 画像

レベル 1B2 Geo-reference 画像は、未補正画像の中心ラインを基準としてフレーミングされ、70km 7000 ライン（ピクセルスペーシング 10m 時）を持つ地図投影済み画像である。カラム方向は未補正画像範囲が入るようフレーミングされる（可変長）。フレーミングの際にはバンド 3 を使用する。

なお、アセンディング画像の場合、おおむね北が上になるように、画像方向は反転される（衛星進行方向が上）。

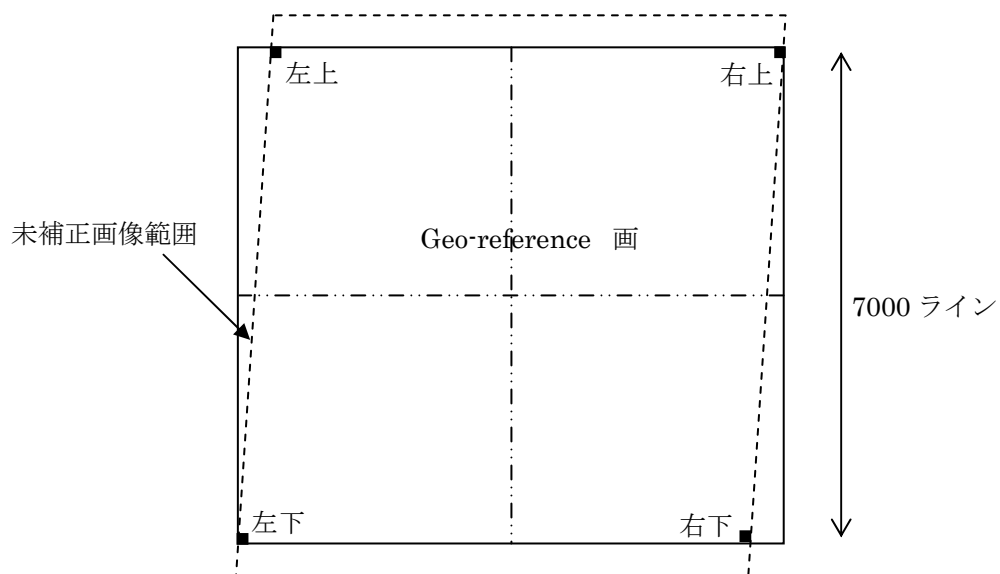


図 2.2-2 AVNIR-2 1B2 Geo-reference 画像のシーン関連情報概念図

- ・ シーン四隅の緯度経度：

左上：1 ライン目と未補正開始画素ライン（未補正左上と左下を結ぶ線）との交点の緯度経度

右上：1 ライン目と未補正有効終了画素ライン（未補正右上と右下を結ぶ線）との交点の緯度経度

左下：最終ライン未補正開始画素ラインとの交点の緯度経度

右下：最終ラインと未補正終了画素ラインとの交点の緯度経度

なお、アセンディングの場合、画像を反転しているため、未補正開始画素ラインが右側、終了ラインが左側になるため、交点の計算も左右逆になる。

- ・ シーン中心ピクセル番号、ライン番号：

ピクセル番号：画像のカラム方向サイズを s （可変）とすると、 $(s+1)/2$

ライン番号：画像の中心ライン番号。ピクセルスペーシングの値とライン数、中心ライン番号を以下に示す。

ピクセルスペーシング	ライン数	中心ライン番号
10m	7000 ライン	3500.5
12.5m	5600 ライン	2800.5
15m	4667 ライン	2334
20m	3500 ライン	1750.5

- ・ シーン中心の緯度経度

上記アドレスに対応する緯度経度

(3) レベル 1B2 Geo-coded 画像

レベル 1B2 Geo-coded 画像は地図上の北が上になるようにフレーミングした画像である。フレーミングは Geo-reference の画像の四隅が、Geo-coded 画像の四辺に接するように行う。

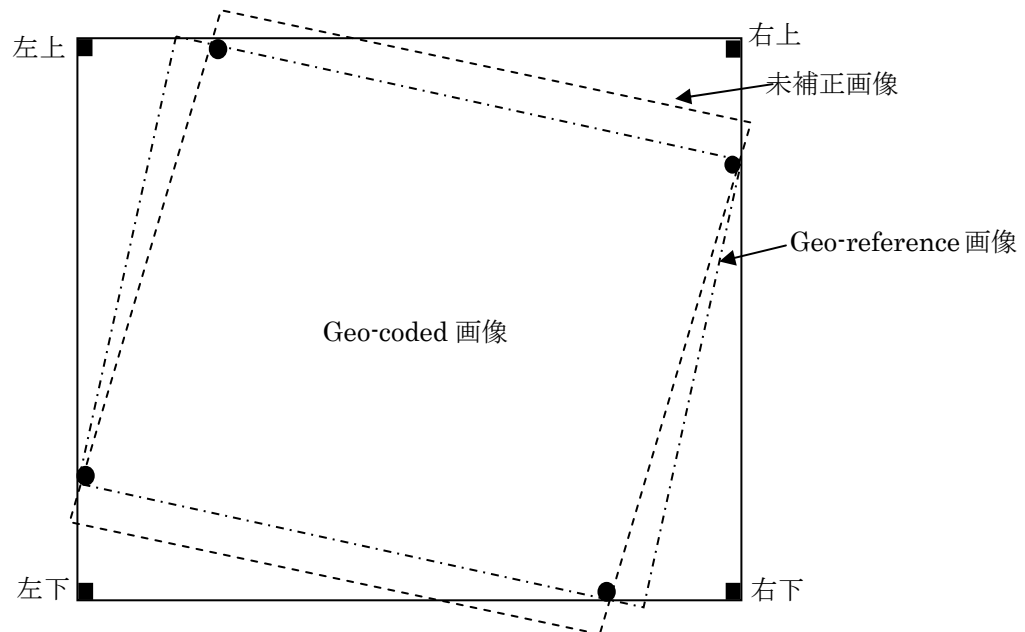


図 2.2-3 AVNIR-2 1B2 Geo-coded 画像のシーン関連情報概念図

- ・ シーン四隅の緯度経度：
 - 左上：ダミー領域を含む画像全体の左上隅の画素の緯度経度
 - 右上：ダミー領域を含む画像全体の右上隅の画素の緯度経度
 - 左下：ダミー領域を含む画像全体の左下隅の画素の緯度経度
 - 右下：ダミー領域を含む画像全体の右下隅の画素の緯度経度

- ・ シーン中心ピクセル番号、ライン番号：
 - ピクセル番号：画像のカラム方向サイズを s （可変）とすると、 $(s+1)/2$
 - ライン番号：画像のライン数を l （可変）とすると、 $(l+1)/2$

- ・ シーン中心の緯度経度：
 - 上記アドレスに対応する緯度経度

2.3 処理レベルの定義

以下に AVNIR-2 のプロダクトの処理レベルの定義を示す。

(1) レベル 0 (記録設備で作成)

ダウンリンクセグメント毎、バンド毎の AVNIR-2 生データ。1 シーン相当のサイズに分割される。

(2) レベル 1A

レベル 0 から切り出された、伸張・ライン生成された AVNIR-2 生データ。レベル 1B 以降の処理に必要なラジオメトリック情報、幾何学的情報等のアンシラリ情報が付加される。

(3) レベル 1B1

レベル 1A データにラジオメトリック補正を施し、絶対校正係数を付加する。レベル 1B2 以降の処理に必要な幾何学的情報等のアンシラリ情報が付加される。

(4) レベル 1B2

レベル 1B1 データに幾何学的補正を施す。以下の補正オプションが使用可能。

R : Geo-reference データ。

G : 地図への重ねあわせを行う。Geo-corded データ。

D : DEM が整備されているシーンについては概略 DEM 補正を行い、ポインティング時の地形の影響を補正する。

なお、DEM 補正が有効なのは日本域のみである。また、ポインティング角が大きい場合 DEM 補正エラーが発生する可能性があり、エラーの部分は補間を行うため、精度は保証されない。

日本域以外で指定された場合、“D” オプションは有効となるが、DEM を適用したプロダクトは作成されない。すなわち、標高=0m としてプロダクトが作成される。

2.4 フォーマット

AVNIR-2 プロダクトは CEOS フォーマット (BSQ) である。

2.5 処理パラメータ

以下に AVNIR-2 プロダクトに対し指定可能な処理パラメータを示す。

① 1B2オプション

レベル 1B2 の幾何補正方法のオプション。プロダクトIDで指定される。G、Rのどちらか一方を指定する。

R : Geo-reference

G : Geo-corded

D : DEM を用いた概略地形補正

(日本域のみ有効。DEM補正エラー発生時は補間が行われるため精度は保証されない。日本域以外で指定された場合、“D” オプションは有効となるが、DEMを適用したプロダクトは作成されない。すなわち、標高=0mとしてプロダクトが作成される。)

② 地図図法

UTM (Universal Transverse Mercator)、PS (Polar Stereographic) から選択。プロダクトIDで指定される。

③ リサンプリング法

NN (Nearest Neighbor)、CC (Cubic Convolution)、BL (Bi-Linear) から選択。

④ UTMゾーン番号

地図投影法に UTM を用いた場合のゾーン番号。デフォルトはシーン中心緯度経度に対応したゾーン番号。

⑤ PS 投影パラメータ

地図投影法 PS を用いた場合の投影パラメータ。基準緯度経度。デフォルトはシーン中心緯度経度に対応した投影パラメータ。

⑥ 地図の向き

地図投影における画像の向き

True north または **Map north**。(Geo-codedの場合のみ有効)

⑦ 使用軌道データ精度

高精度軌道決定値のみ、または使用可能なもっとも精度のよいもの、のいずれかを指定する。

⑧ 使用姿勢データ精度

高精度姿勢決定値のみ、または使用可能なもっとも精度のよいもの、のいずれかを指定する。

⑨ 準拠楕円体

地図投影のための準拠楕円体。測地座標系ITRF97、楕円体モデルGRS80。(固定)

⑩ シーン移動 (along track)

アロングトラック方向のシーン移動。フレーム番号で指定。-5～+4の10段階となる。

⑪ ピクセルスペーシング

10m、12.5m、15m、20mから選択。

デフォルトのピクセルスペーシングはポインティング角によって異なる。

ポインティング角	0～31.6 度	31.6～40.3 度	40.3 度～
ピクセルスペーシング	10m	15m	20m

2.6 プロダクト説明

(1) プロダクト種別

AVNIR-2 のプロダクトを表 2.6-1 に示す。

(2) 生産単位

処理設備では、セントラル情報システムからの処理作業指示に基づき、シーン単位で処理を行う。生産を指示されるシーンの単位を表 2.6-1に示す。(処理作業指示及び処理作業結果において1 レコードに対応)

表 2.6-1 AVNIR-2 プロダクト

Level	シーン指定	ファイル数/内容	単 位	サイズ
1A	RSP (パス、フレーム) +シフト (フレーム 番号)	8/B1~B4	Geo-reference	1*7100*8000*4 = 217M
1B1		8/B1~B4	Geo-reference	1*7100*8000*4 = 217M
1B2R (D)		7/B1~B4	Geo-reference	1*7100*7000*4 = 190M ((標準) max : 約 450M ピクセルスペーシング 10-15-20mのときmax 1*8876*7000*4 =273M ピクセルスペーシング10m固 定のときmax 1*16679*7000*4 =445.4M
1B2G (D)		7/B1~B4	Geo-coded	可変 最大で Geo-referenceの2倍=891M

* サイズ= (バイト) × (ピクセル) × (ライン) × (バンド)

(3) 生産種別

AVNIR-2 の処理の生産種別を表 2.6-2 に示す。

表 2.6-2 AVNIR-2 生産種別

	入力	出力
緊急処理	レベル 0	レベル 1A、レベル 1B1、 レベル 1B2 (Geo-reference/Geo-coded)
準リアルタイム処理	レベル 0	レベル 1A、レベル 1B1、 レベル 1B2 (Geo-reference/Geo-coded)
定常処理 (固定要求)	レベル 0	レベル 1A、レベル 1B1、 レベル 1B2 (Geo-reference/Geo-coded)
定常処理 (注文処理)	レベル 0	レベル 1A、レベル 1B1、 レベル 1B2 (Geo-reference/Geo-coded)

AVNIR-2 の処理は、緊急/準リアル、定常処理 (固定要求)、定常処理 (注文処理) のいずれの処理もセントラル情報システムからの処理作業指示に基づく処理である。

準リアルタイム処理および緊急処理では軌道データとして GPSR データを、姿勢データとしてオンボードデータを使用し、定常処理 (固定要求) および定常処理 (注文処理) では原則として高精度軌道決定値および高精度姿勢決定値を使用する。

3. プロダクトフォーマット

3.1 プロダクトフォーマット全体構成

AVNIR-2 プロダクトは 5 種のファイルから構成され、各々のファイルは複数のレコードより構成される。

AVNIR-2 の幾何的未補正画像では、偶奇画素でファイルを分けることはしない。また、幾何的未補正画像では、偶奇画素間のスタガ配列の簡易補正は行わない。すなわち、同一観測時刻の画素データを同一ラインとする。

図 3.1-1 に AVNIR-2 のプロダクトのファイル構成を、図 3.1-2 にプロダクトのレコード構成を示す。また、表 3.1-1 にプロダクトを構成するファイル名、レコード名、およびその内容を、表 3.1-2 に各ファイルの命名規約を示す。

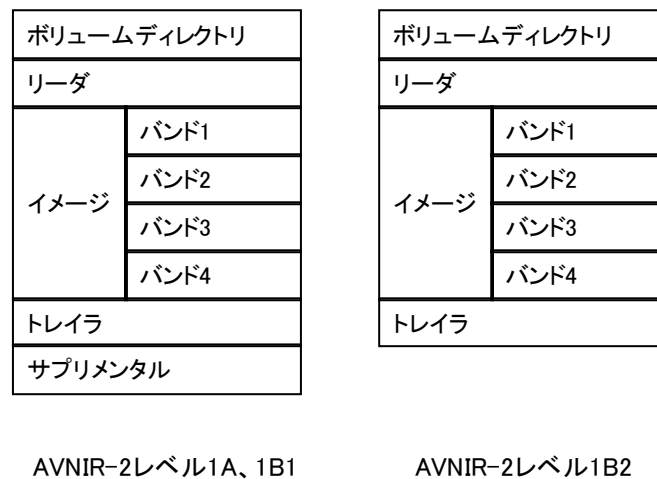


図 3.1-1 AVNIR-2 プロダクトファイル構成

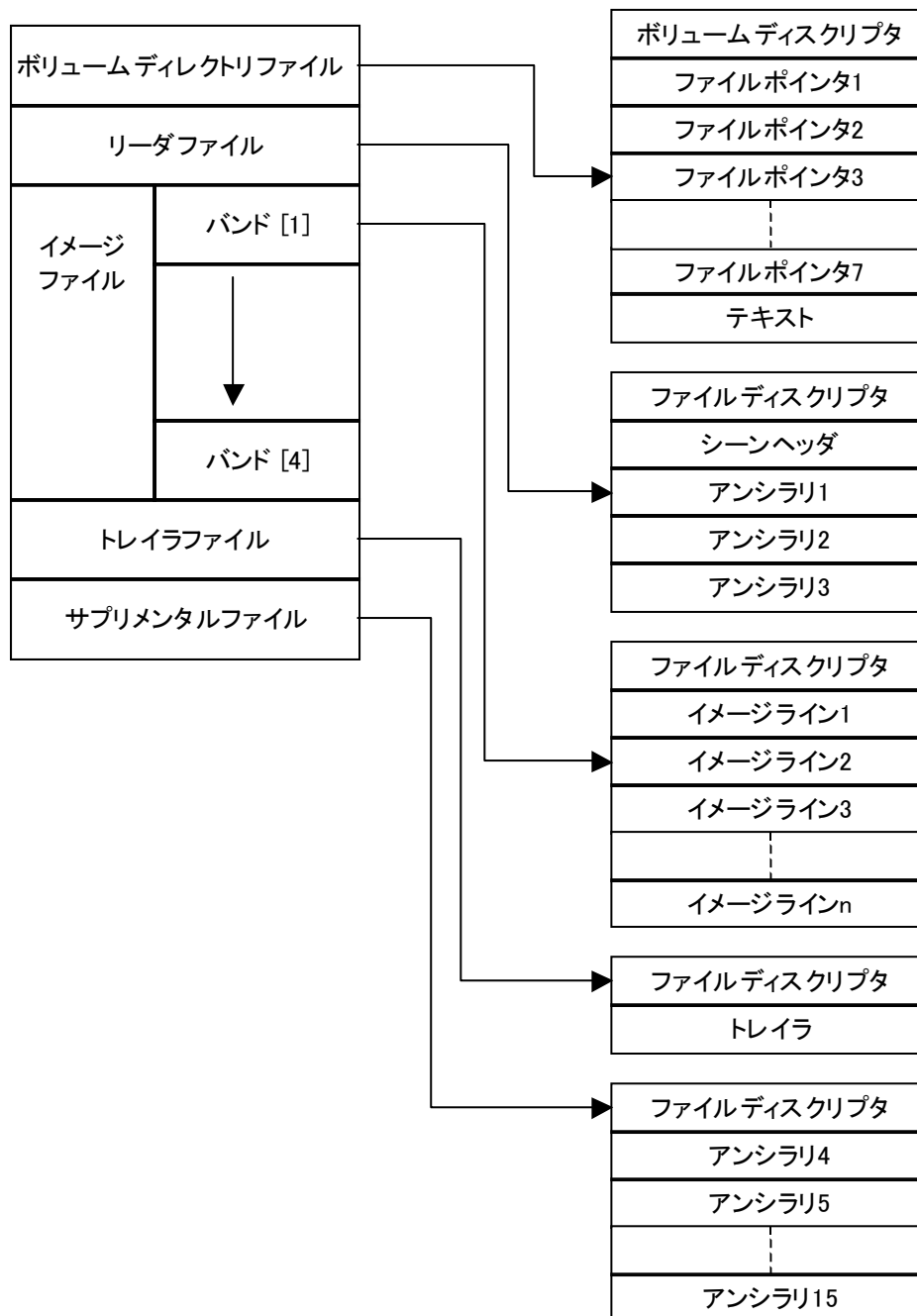


図 3.1-2 AVNIR-2 プロダクトレコード構成

表 3.1-1 AVNIR-2 ファイル構成一覧表

ファイル	レコード	内容
ボリューム ディレクトリ	ボリュームディスクリプタ	論理/物理ボリュームを識別するための情報を格納する。
	ファイルポインタ	ボリューム中の各ファイルを識別するための情報を格納する。
	テキスト	プロダクトを識別するためのコメントを格納する。
リーダ	ファイルディスクリプタ	リーダファイルの構成に関する情報を格納する。
	シーンヘッダ	シーンの識別に関する情報を格納する。
	アンシラリ 1 (地図投影)	シーンに関する幾何的な情報を格納する。
	アンシラリ 2 (ラジオメトリック校正)	ゲイン等ラジオメトリックな特性に関する情報を格納する。 絶対校正係数を含む。
	アンシラリ 3 (プラットフォーム位置データ)	使用可能なオフライン軌道データ (ECR) から最も精度の良い情報を格納する。
イメージ	ファイルディスクリプタ	イメージファイルの構成に関する情報を格納する。
	イメージ	画像データをラインごとに格納する。レベル 1A、1B1 の場合には AUX データを含む。
トレイラ	ファイルディスクリプタ	トレイラファイルの構成に関する情報を格納する。
	トレイラ	ヒストグラムデータを格納する。
サプリメンタル	ファイルディスクリプタ	サプリメンタルファイルの構成に関する情報を格納する。
	アンシラリ 4 (テレメトリ 1)	PCD データを格納する。
	アンシラリ 5 (テレメトリ 2)	TT&C システムテレメトリデータを格納する。
	アンシラリ 6 (テレメトリ 3)	AOCS 姿勢データ (姿勢決定 3) を格納する。
	アンシラリ 7 (テレメトリ 4)	GPSR データを格納する。
	アンシラリ 8 (ALOS 高精度軌道情報)	ALOS 高精度軌道情報を格納する。
	アンシラリ 9 (ALOS 軌道情報)	ALOS 軌道情報 (RARR データ) を格納する。
	アンシラリ 10 (ALOS 座標変換情報)	ALOS 座標変換情報を格納する。
	アンシラリ 11 (ALOS 時刻誤差情報)	ALOS 時刻誤差情報を格納する。
	アンシラリ 12 (ALOS 高精度姿勢決定値)	ALOS 高精度姿勢決定値を格納する。
	アンシラリ 13 (幾何パラメータ)	AVNIR-2 の幾何モデルのパラメータを格納する。
	アンシラリ 14 (ダミーデータ)	AVNIR-2 のダミー画素および品質情報を格納する。
	アンシラリ 15 (内部使用データ)	内部で使用するプロダクトオーダパラメータを格納する。

表 3.1-2 AVNIR-2 ファイル命名規約

	レベル 1A、1B1	レベル 1B2
ボリュームディレクトリ ファイル	VOL-ssssssssssssss-ppppppp	VOL-ssssssssssssss-ppppppp
リーダーファイル	LED-ssssssssssssss-ppppppp	LED-ssssssssssssss-ppppppp
イメージファイル	IMG-XX-ssssssssssssss-ppppppp	IMG-XX-ssssssssssssss-ppppppp
トレイラファイル	TRL-ssssssssssssss-ppppppp	TRL-ssssssssssssss-ppppppp
サブリメンタルファイル	SUP-ssssssssssssss-ppppppp	—

Sssssssssssssss : シーン ID、ppppppp : プロダクト ID、XX : バンド番号 (01-04)

3.2 プロダクトレコード説明

プロダクトの 8 種類のレコードのフォーマットおよび内容について示す。

8 種類のレコードは以下の通りである。

- (1) ボリュームディスクリプタ
- (2) ファイルポインタ
- (3) テキスト
- (4) ファイルディスクリプタ
- (5) シーンヘッダ
- (6) アンシラリ
- (7) イメージ
- (8) トレイラ

3.2.1 レコードデータタイプ

レコードの説明に使用するデータタイプの定義を表 3.2-1 に示す。

表 3.2-1 データタイプ一覧

タイプ (略号)	詳 細
Am	キャラクタ表示 (特に指定がない場合、左詰め)
Im	整数を表現する ASCII 文字列 (右詰め)
Fm.n	実数タイプデータ表示 (右詰め)
Gm.nEp	実数タイプデータ表示 (指数表現、右詰め)
Bm	2 進数表示 (1 番目が最上位のバイト)

m 表示桁数

n 小数点以下の桁数

p 指数における乗数

3.2.2 レコードタイプコードおよびレコードサブタイプコード

各レコードは、各々を区別するために、レコードタイプコードとレコードサブタイプコード（以下サブタイトルコードと略す）を持っている。

各レコードのタイプコードを表 3.2-2 に示す。

表 3.2-2 レコードタイプ一覧

レコード名	第一レコード・サブタイプ	レコードタイプ	第二レコード・サブタイプ	第三レコード・サブタイプ	レコード長 (バイト)
ボリューム・ディスクリプタ	300 ₈	300 ₈	022 ₈	022 ₈	360 ₁₀
ファイル・ポインタ	333 ₈	300 ₈	022 ₈	022 ₈	360 ₁₀
テキスト	022 ₈	077 ₈	022 ₈	022 ₈	360 ₁₀
ファイル・ディスクリプタ	077 ₈	300 ₈	022 ₈	022 ₈	Variable
シーン・ヘッダ	022 ₈	022 ₈	022 ₈	011 ₈	4680 ₁₀
アンシラリ 1 (地図投影)	044 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	4680 ₁₀
アンシラリ 2 (ラジオメトリック)	077 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	4680 ₁₀
アンシラリ 3 (プラットフォーム位置データ)	022 ₈	030 ₁₀	022 ₈	024 ₈	4680 ₁₀
アンシラリ 4 (テレメトリ 1)	055 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	151000 ₁₀
アンシラリ 5 (テレメトリ 2)	055 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	1537000 ₁₀
アンシラリ 6 (テレメトリ 3)	055 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	1099000 ₁₀
アンシラリ 7 (テレメトリ 4)	055 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	3217000 ₁₀
アンシラリ 8 (高精度軌道データ)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	529000 ₁₀
アンシラリ 9 (ALOS 軌道情報)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	1183000 ₁₀
アンシラリ 10 (座標変換情報)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	698000 ₁₀
アンシラリ 11 (時刻誤差情報)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	50000 ₁₀
アンシラリ 12 (高精度姿勢データ)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	4370000 ₁₀
アンシラリ 13 (幾何パラメータ)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	12000 ₁₀
アンシラリ 14 (ダミーデータ)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	1904000 ₁₀
アンシラリ 15 (内部使用データ)	066 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	67000 ₁₀
イメージデータ	355 ₈	355 ₈	222 ₈	022 ₈	Variable
トレイラ	022 ₈	366 ₈	022 ₈	011 ₈	4680 ₁₀

3.3 プロダクトフォーマット

表 3.3-1～表 3.3-26 に各レコードの詳細フォーマットを示す。

表3.3-1 ボリュームディスクリプタレコード (1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = 1) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 300) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 300) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 022) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 = 360) ₁₀	
7	13 - 14	A2	ASCIIコードキャラクタ = 'Ab'	
8	15 - 16	A2	ブランク	
9	17 - 28	A12	仕様書番号 = 'CEOS-AV2-CCT'	
10	29 - 30	A2	仕様書の修正番号 = 'NN'	
			NN : 'Ab' ~ 'Zb'	
11	31 - 32	A2	レコードフォーマットの修正番号 = 'NN'	
			NN : 'Ab' ~ 'Zb'	
12	33 - 44	A12	ソフトウェアバージョン番号 = 'AAABBBCCCDDD'	
			AAABBB: データ処理ソフトウェア全体のバージョン、リビジョンを表す CCCDDD: 補正用パラメータ全体のバージョン、リビジョンを表す	
13	45 - 60	A16	ブランク	
14	61 - 76	A16	ロジカルボリュームID = 'MMNSSSYYYMMDDbb'	
			MM : ミッション名 (ALOS='AL') N : ミッション番号 (ALOS='1') SSS : センサ名 (AVNIR-2='AV2') YYYY: プロダクト作成年(西暦) MM : プロダクト作成月 DD : プロダクト作成日	
15	77 - 92	A16	ボリュームセットID = 'MMMMMMbSSSSSbbb'	
			MMMMMM : ミッション名('ALOSbb') SSSSSS : センサ名(AVNIR-2='AVNIR2')	
16	93 - 98	A6	ブランク	
17	99 - 100	I2	本ボリュームディスクリプタレコードのボリューム番号 = 'b1'	
18	101 - 104	I4	後続のボリュームディレクトリファイルの第1ファイル番号 = 'bbb1'	
19	105 - 108	I4	ボリュームセット中のロジカルボリューム番号 = 'bbb1'	
20	109 - 112	A4	ブランク	

表3.3-1 ボリュームディスクリプタレコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
21	113 - 120	A8	ロジカルボリュームの生産日付(UT) = 'YYYYMMDD' YYYY : 年(西暦) MM : 月 DD : 日	
22	121 - 128	A8	ロジカルボリュームの生産時刻(UT) = 'HHMMSSbb' HH : 時 MM : 分 SS : 秒	
23	129 - 140	A12	ロジカルボリュームの生産国 = 'JAPANbbbbbbb'	
24	141 - 148	A8	ロジカルボリュームの生産機関 = 'JAXAbbbb'	
25	149 - 160	A12	ロジカルボリュームの生産設備 = 'EOC-ALOS-DPS'	
26	161 - 164	I4	ボリュームディレクトリファイル中のファイルポインタレコード数 = 'bbb6' ~ 'bbb7'	
27	165 - 168	I4	ボリュームディレクトリファイル中のレコード数 = 'bbb8' ~ 'bbb9'	
28	169 - 360	A192	ブランク	

表3.3-2 ファイルポインタレコード (1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = $02)_{10} \sim 8)_{10}$	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = $333)_{8}$	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = $300)_{8}$	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = $022)_{8}$	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = $022)_{8}$	
6	9 - 12	B4	レコード長 = $360)_{10}$	
7	13 - 14	A2	ASCIIコードキャラクタ = 'Ab'	
8	15 - 16	A2	ブランク	
9	17 - 20	I4	本ファイルポインタレコードのファイル番号 = 'bbb1' ~ 'bbb7'	
10	21 - 36	A16	本ファイルポインタで参照されるファイルのID = 'LLbSSSCTFFFFXXB' LL : 衛星コード = 'AL' (ALOS) SSS : センサタイプ = 'AV2' (AVNIR-2) C : センサ種別 = 'A' (固定) T : データタイプ (= '0' ~ '2' : 補正レベル) = '0' : レベル1A = '1' : レベル1B1 = '2' : レベル1B2 FFFF : ファイルタイプ = 'LEAD' : リーダ = 'IMGY' : イメージ = 'TRAI' : トレイラ = 'SPPL' : サプリメンタル XXX : イメージフォーマット = 'BSQ' B : バンド番号 = '1' ~ '4' (*1)	(*1) ただし、リーダーファイル、トレイラファイル、サプリメンタルファイルの場合はブランク
11	37 - 64	A28	本ファイルポインタで参照されるファイルクラス リーダファイル = 'LEADERbbbbbbbbbbbbbbbbbb' イメージファイル = 'IMAGERYbbbbbbbbbbbbbbbbbb' トレイラファイル = 'TRAILERbbbbbbbbbbbbbbbbbb' サプリメンタルファイル = 'SUPPLEMENTALbbbbbbbbbbbbbbbbbb'	
12	65 - 68	A4	本ファイルポインタで参照されるファイルクラスコード リーダファイル = 'LEAD' イメージファイル = 'IMGY' トレイラファイル = 'TRAI' サプリメンタルファイル = 'SPPL'	

表3.3-2 ファイルポインタレコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
13	69 - 96	A28	本ファイルポインタレコードで示されるファイルのデータタイプ = 'MIXEDbBINARYbANDbASCIIbBBBBB' ただしイメージファイルのときは = 'BINARYbONLYbBBBBBBBBBBBBBBBBB'	
14	97 - 100	A4	本ファイルポインタレコードで示されるファイルのデータタイプコード = 'MBAA' ただしイメージファイルのときは = 'BINO'	
15	101 - 108	I8	本ファイルポインタレコードで示されるファイルのレコード数 <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div> 1A,1B1 レコード番号 レコード数 2 5 3,4,5,6 n+1 7 2 8 13 </div> <div> 1B2 レコード番号 レコード数 2 5 3,4,5,6 n+1 7 2 </div> </div> n: ライン数	
16	109 - 116	I8	本ファイルポインタレコードで示されるファイルの第一レコード長 = 'BBBB4680' : リーダファイル、トレイラファイル 'BBBB4680' : サプリメンタルファイル イメージファイルは可変	
17	117 - 124	I8	本ファイルポインタレコードで示されるファイルの最大レコード長 = 'BBBB4680' : リーダファイル、トレイラファイル 'b4370000' : サプリメンタルファイル イメージファイルは可変	
18	125 - 136	A12	本ファイルポインタレコードで示されるファイルのレコード長タイプ = 'FIXEDbLENGTH'	
19	137 - 140	A4	本ファイルポインタレコードで示されるファイルのレコード長タイプコード = 'FIXD'	
20	141 - 142	I2	ファイルポインタレコードで示されるファイルの第一レコードが入っているボリューム番号 = 'b1'	
21	143 - 144	I2	ファイルポインタレコードで示されるファイルの最終レコードが入っているボリューム番号 = 'b1'	
22	145 - 152	I8	本レコードが記録されているボリューム内の参照されるファイルの第一レコード番号 = 'BBBBBBb1'	
23	153 - 360	A208	ブランク	

表3.3-3 テキストレコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = 8) ₁₀ ~ 9) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 022) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 077) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 022) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 = 360) ₁₀	
7	13 - 14	A2	ASCIIコードキャラクタ = 'Ab'	
8	15 - 16	A2	ブランク	
9	17 - 56	A40	成果物のID(プロダクトID) = 'PRODUCT:ABBBCCDbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb' A : 観測モード O: 観測、C: 内部光源校正 BBB: 処理レベル 1A、1B1、1B2 CC : 1B2オプション _: 指定無し(レベル1B2以外)、R_: Geo-reference、G_: Geo-coded、 RD: Geo-referenceおよびDEM補正、 GD: Geo-codedおよびDEM補正 D : 地図図法 U: UTM、P: PS、_: 指定なし	作業指示のプロダクトID
10	57 - 116	A60	プロダクト生産設備と生産日付 = 'PROCESS:JAPAN-JAXA-EOC-ALOS-DPSbbYYYYMMDDHHNNSSbbbbbbbbbbbbbb'	ボリュームディスクリプタのロジカルボリュームの生産設備、生産日付と同様
11	117 - 156	A40	シーンID = 'ORBIT:AABBBCCCCDDDDDEEEEEbbbbbbbbbbbbbbbbbb' AA : 衛星種別(ALOS) BBB : センサ種別(AVNIR-2) C : センサ種別補足('A'固定) DDDDD: シーン中心通算軌道番号 EEEEE : シーン中心フレーム番号	作業指示のシーンID
12	157 - 160	A4	イメージフォーマット = 'BSQb'	
13	161 - 360	A200	ブランク	

表3.3-4 ファイルディスクリプタレコード(各ファイル共通)(1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = 1) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 077) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 300) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 022) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 リーダーファイル = 4680) ₁₀ イメージファイル = 可変 トレイラファイル = 4680) ₁₀ サプリメンタルファイル = 4680) ₁₀	
7	13 - 14	A2	ASCIIコードキャラクタ = 'Ab'	
8	15 - 16	A2	ブランク	
9	17 - 28	A12	ロジカルボリュームフォーマットのマニュアル番号	
10	29 - 30	A2	ロジカルボリュームフォーマットのマニュアルの改訂番号	
11	31 - 32	A2	ロジカルボリュームレイアウトの改訂番号	
12	33 - 44	A12	ロジカルボリューム生産システムのリリース番号	
13	45 - 48	I4	ファイル番号 リーダー 1 イメージ 2,3,4,5(バンド1、バンド2、バンド3、バンド4) トレイラ 6 サプリメンタル 7	ボリュームディレクトリファイルを除く
14	49 - 64	A16	ファイルID ファイルポインタレコードのフィールドNo.10と同様。	
15	65 - 68	A4	レコード構成フラグ = 'FSEQ'	
16	69 - 76	I8	各ファイルのレコード番号の位置 = 'bbbbbbb1'	
17	77 - 80	I4	レコードデータのフィールド長(バイト) = 'bbb4'	
18	81 - 84	A4	レコードタイプコードの指定フラグ = 'FTYP'	
19	85 - 92	I8	レコードタイプコードのバイト位置 = 'bbbbbbb5'	
20	93 - 96	I4	レコードタイプコードのフィールド長 = 'bbb4'	
21	97 - 100	A4	レコード長の指定フラグ = 'FLGT'	
22	101 - 108	I8	レコード長のバイト位置 = 'bbbbbbb9'	
23	109 - 112	I4	レコード長のバイト数 = 'bbb4'	
24	113 - 113	A1	ディスクリプタ・レコード中のデータ解釈情報のフラグ = 'N'	
25	114 - 114	A1	ファイル・ディスクリプタ・レコード以外のデータ解釈情報のフラグ = 'N' (含まれていない)	

表3.3-4 ファイルディスクリプタレコード(各ファイル共通) (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
26	115 - 115	A1	ファイル・ディスクリプタ・レコード中のデータディスプレイ情報のフラグ = 'N' (含まれていない)	
27	116 - 116	A1	ファイル・ディスクリプタ・レコード以外のレコードのデータディスプレイ情報のフラグ = 'N' (含まれていない)	
28	117 - 180	A64	ブランク	
29	181 -		指定ファイルディスクリプタの継続領域。各ファイルディスクリプタの表を参照すること。	

表3.3-5 リーダファイルディスクリプタレコード (1/2)

フィールド No.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
1	1 - 180		共通ファイルディスクリプタ	
2	181 - 186	I6	シーンヘッダレコードの数 = 'bbbbbb1'	
3	187 - 192	I6	シーンヘッダレコードの長さ = 'bb4680'	
4	193 - 198	I6	アンシラリレコードの数 = 'bbbbbb3'	
5	199 - 204	I6	アンシラリレコードの長さ = 'bb4680'	
6	205 - 210	A6	ブランク	
7	211 - 216	A6	ブランク	
8			シーン識別用ロケータ	
8.1	217 - 222	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
			データ開始バイト番号 = 'bbbb37' : レベル1A、1B1 'bbb197' : レベル1B2	
8.2	223 - 228	I6		
8.3	229 - 231	I3	バイト数 = 'b16'	
8.4	232 - 232	A1	データタイプ = 'A'	
9			RSP識別用ロケータ	
9.1	233 - 238	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
9.2	239 - 244	I6	データ開始バイト番号 = 'bbb165'	
9.3	245 - 247	I3	バイト数 = 'b16'	
9.4	248 - 248	A1	データタイプ = 'A'	
10			ミッション識別用ロケータ	
10.1	249 - 254	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
10.2	255 - 260	I6	データ開始バイト番号 = 'bbb309'	
10.3	261 - 263	I3	バイト数 = 'b16'	
10.4	264 - 264	A1	データタイプ = 'A'	
11			センサ識別用ロケータ	
11.1	265 - 270	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
11.2	271 - 276	I6	データ開始バイト番号 = 'bbb325'	
11.3	277 - 279	I3	バイト数 = 'b16'	
11.4	280 - 280	A1	データタイプ = 'A'	
12			シーン中心時刻ロケータ	
12.1	281 - 286	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
12.2	287 - 292	I6	データ開始バイト番号 = 'bbb117'	
12.3	293 - 295	I3	バイト数 = 'b32'	
12.4	296 - 296	A1	データタイプ = 'A'	
13			シーン中心緯度/経度ロケータ	
13.1	297 - 302	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	

表3.3-5 リーダファイルディスクリプタレコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
13.2	303 - 308	I6	データ開始バイト番号 = 'bbbb53' : レベル1A,1B1 'bbb213' : レベル1B2	
13.3	309 - 311	I3	バイト数 = 'b32'	
13.4	312 - 312	A1	データタイプ = 'N'	
14			処理レベルロケータ	
14.1	313 - 318	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
14.2	319 - 324	I6	データ開始バイト番号 = 'bb1573'	
14.3	325 - 327	I3	バイト数 = 'b16'	
14.4	328 - 328	A1	データタイプ = 'A'	
15			イメージフォーマットロケータ	
15.1	329 - 334	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
15.2	335 - 340	I6	データ開始バイト番号 = 'bb1717'	
15.3	341 - 343	I3	バイト数 = 'b16'	
15.4	344 - 344	A1	データタイプ = 'A'	
16			有効バンドロケータ	
16.1	345 - 350	I6	レコード番号 = 'bbbbbb2'	
16.2	351 - 356	I6	データ開始バイト番号 = 'bb1653'	
16.3	357 - 359	I3	バイト数 = 'b64'	
16.4	360 - 360	A1	データタイプ = 'A'	
17	361 - 376	A16	ブランク	
18			公称ピクセルサイズロケータ	
18.1	377 - 382	I6	レコード番号 = 'bbbbbb3'	
18.2	383 - 388	I6	データ開始バイト番号 = 'bbb541'	
18.3	389 - 391	I3	バイト数 = 'b32'	
18.4	392 - 392	A1	データタイプ = 'N'	
19	393 - 408	A16	ブランク	
20	409 - 424	A16	ブランク	
21	425 - 4680	A4256	ブランク	

表3.3-6 シーンヘッダレコード (1/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = 2) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 022) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 022) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 = 4680) ₁₀	
7	13 - 16	I4	ヘッダレコード番号 = 'bbb1'	
8	17 - 20	A4	ブランク	
9	21 - 36	A16	プロダクトID = 'ABBBCCDbbbbbbbbb' A : 観測モード O: 観測、C: 内部光源校正 BBB: 処理レベル 1A_、1B1、1B2 CC : 1B2オプション _: 指定無し(レベル1B2以外)、R_: Geo-reference、G_: Geo-coded、 RD: Geo-referenceおよびDEM補正、 GD: Geo-codedおよびDEM補正 D : 地図図法 U: UTM、P: PS、_: 指定なし	作業指示のプロダクトID
10	37 - 52	A16	未補正シーンID = 'AABBBBCDDDDDEEEEEb' AA : 衛星種別(ALOS) BBB : センサ種別(AVNIR-2) C : センサ種別補足('A'固定) DDDDD: シーン中心通算軌道番号 EEEEE : シーン中心フレーム番号	フィールドNo.10からNo.16については以下のとおりである。 ・レベル1A、1B1に対してのみ有効 ・レベル1B2に対しては次のとおり フィールドNo.10、No.15はブランク フィールドNo.16はbbbbbbbbb0 フィールドNo.11～No.14はすべて bbbbbbb0.0000000
11	53 - 68	F16.7	レベル1Aとレベル1B1のシーン中心緯度(度) (注1) = 'bbbbLNN.NNNNNNN' L: 北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN: 緯度 (-90.0000000～90.0000000)	作業指示のシーンID

表3.3-6 シーンヘッダレコード (2/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
12	69 - 84	F16.7	レベル1Aとレベル1B1のシーン中心経度(度) ^(注1) = 'bbbbWNNN.NNNNNNN' W: 東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN: 経度 (-179.9999999~180.0000000)	
13	85 - 100	F16.7	レベル1Aとレベル1B1のシーン中心のライン番号	
14	101 - 116	F16.7	レベル1Aとレベル1B1のシーン中心のピクセル番号	
15	117 - 148	A32	シーン中心時刻 = 'YYYYMMDDHHMMSSXXXZZbbbbbbbbbbbb' YYYY: 年(4桁 A.D.年) MM : 月 DD : 日 HH : 時 MM : 分 SS : 秒 XXX : ミリ秒 ZZZ : μ 秒	
16	149 - 164	I16	公称RSP中心からの時間オフセット (ミリ秒、ミリ秒未満の時間は0。)	
17	165 - 180	A16	RSP ID = 'MPPPFSSNbbbbbb' M : 上昇ノード/下降ノード('A' または 'D') PPP : RSPパス番号 FFFF : RSPフレーム番号 SN : RSPシーンシフト(-5~b4)	シーンシフトありの場合、RSPフレーム番号はシフト前の値を設定。
18	181 - 196	I16	サイクル当たりの軌道回転数	
19	197 - 212	A16	レベル1B2のシーンID = 'AABBBCDDDDDEEEeb' AA : 衛星種別(ALOS) BBB : センサ種別(AVNIR-2) C : センサ種別補足('A'固定) DDDD: シーン中心通算軌道番号 EEEE : シーン中心フレーム番号	フィールドNo.19からNo.23については以下のとおりである。 ・レベル1B2に対してのみ有効 ・レベル1Aとレベル1B1に対しては次のとおり フィールドNo.19はブランク フィールドNo.20~No.23のデータはすべて bbbbbb0.0000000 作業指示のシーンID

表3.3-6 シーンヘッダレコード (3/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
20	213 - 228	F16.7	レベル1B2のシーン中心緯度(度) ^(注1) = 'bbbbLNN.NNNNNNN' L: 北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN: 緯度 (-90.0000000~90.0000000)	
21	229 - 244	F16.7	レベル1B2のシーン中心経度(度) ^(注1) = 'bbbbWNNN.NNNNNNN' W: 東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN: 経度 (-179.9999999~180.0000000)	
22	245 - 260	F16.7	レベル1B2のシーン中心のライン番号	
23	261 - 276	F16.7	レベル1B2のシーン中心のピクセル番号	
24	277 - 292	A16	オリエンテーション角度 = 'bbbbbbbbbbNNN.N' NNN.N = 度	
25	293 - 308	A16	入射角度 = 'SNN.Nbbbbbbbbbb' S = 'R' または 'L'	
26	309 - 324	A16	ミッションID = 'ALOSbbbbbbbbbb'	
27	325 - 340	A16	センサID = 'AVNIR-2Mbbbbbb'	
28	341 - 356	I16	軌道番号(打ち上げ後の軌道数)	
29	357 - 372	A16	軌道方向 = 'Dbbbbbbbbbbb' または 'Abbbbbbbbbbb'	
30	373 - 388	A16	オフナディアミラーポインティング角度 = 'bbbbbbSNN.NNN' ^(注1) SNN.NNN = 度(-44.000~b44.000: 観測モードの場合)	校正モードの場合はポインティング角>44.0度となる。
31	389 - 389	A1	ブランク	
32	390 - 400	A11	ブランク	
33	401 - 408	A8	イメージ取得日 = 'DDMMYYb' DD : 日('01' ~ '31') MMM: 月('Jan' ~ 'Dec') YY : 年(下2桁)	
34	409 - 425	A17	シーン中心の緯度経度(度、分) = 'CbLDD-MM/WDDD-MMb' L : 北緯('N')または南緯('S') DD,DDD: 度 MM : 分('分' 未満切捨て) W : 東経('E')または西経('W')	<ul style="list-style-type: none"> ・レベル1Aならびにレベル1B1ではフィールドNo.11とNo.12の緯度と経度が度・分に変換されて用いられる。 ・レベル1B2ではフィールドNo.20とNo.21の緯度と経度が度・分に変換されて用いられる。
35	426 - 442	A17	ブランク	

表3.3-6 シーンヘッダレコード (4/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
36	443 - 452	A10	センサの種類ならびにスペクトルバンド識別 = 'XXXbBBBBbb' XXX : センサタイプ = 'AV2' (AVNIR-2) BBBB : バンド = '1234'	
37	453 - 466	A14	プロダクトシーンセンタの太陽角 = 'SUNbELGGGbAHHH' GGG : 太陽仰角(度) 太陽が水平線より低い位置にある場合には「-」の値となる。(-90~90) HHH : 太陽方位角(度 北から時計方向に計測した値) (0~359)	
38	467 - 478	A12	処理コード = 'GGP-R-XXXbbb' GG : 補正のタイプ '1A' : レベル1A 'B1' : レベル1B1 'B2' : レベル1B2 P : 地図投影法 'b' : レベル1A、レベル1B1 'U' : UTM 'P' : PS R : リサンプリング法 'B' : バイリニア 'C' : キュービックコンボリューション 'N' : ニアレストネイバ 'b' : 未補正 XXXbbb : 補正オプション = 'RGD' オプションは左に寄せられ、以下の順に並べられる。 'R' : Geo-reference 'G' : Geo-coded 'D' : DEMを用いた概略地形補正	
39	479 - 490	A12	責任機関と責任プロジェクトの識別 = 'JAXAALOSbbbb'	
40	491 - 506	A16	シーンID = 'AABBBBCDDDDDEEEeb' AA : 衛星種別(ALOS) BBB : センサ種別(AVNIR-2) C : センサ種別補足('A'固定) DDDDD : シーン中心通算軌道番号 EEEE : シーン中心フレーム番号	作業指示のシーンID
41	507 - 516	A10	ブランク	
42	517 - 1396	A880	ブランク	
43	1397 - 1412	A16	ブランク	

表3.3-6 シーンヘッダレコード (5/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
44	1413 - 1428	I16	イメージ中の有効バンド数 = フィールドNo.58に示される有効バンド数 無効なバンドがなければ、常に 'bbbbbbbbbbbbbb4' となる	
45	1429 - 1444	I16	イメージ中のライン当たりピクセル数	
46	1445 - 1460	I16	イメージ中のシーンライン数	
47	1461 - 1476	A16	ブランク	
48	1477 - 1492	A16	ブランク	
49	1493 - 1508	I16	ラジオメトリック分解能 = 'bbbbbbbbbbbbbb8'	
50	1509 - 1524	A16	ブランク	
51	1525 - 1540	A16	レベル1B2オプション = 'RGDbbbbbbbbbbbb' 'R' : Geo-reference 'G' : Geo-coded 'D' : DEMを用いた概略地形補正	
52	1541 - 1556	A16	リサンプリング法 = 'NNNNNbbbbbbbbbbb' : ロー (L1A、L1B1時) 'YNNNNbbbbbbbbbbb' : ニアレストネイバー 'NNYNNbbbbbbbbbbb' : キュービックコンボリューション 'NYNNNbbbbbbbbbbb' : バイリニア	
53	1557 - 1572	A16	地図投影法 = 'NNNNNbbbbbbbbbbb' : ロー (L1A、L1B1時) 'YNNNNbbbbbbbbbbb' : UTM 'NNNNYbbbbbbbbbbb' : PS	
54	1573 - 1588	A16	補正レベル = 'Tbbbbbbbbbbbbbbb' T = '0' : ロー (レベル1A) '1' : ラジオメトリック補正かつ幾何未補正 (レベル1B1) '2' : ラジオメトリック補正かつ幾何補正 (レベル1B2)	
55	1589 - 1604	I16	地図投影アンシラリレコードの数 = 'bbbbbbbbbbbbbb1'	
56	1605 - 1620	I16	ラジオメトリックアンシラリレコードの数 = 'bbbbbbbbbbbbbb1'	
57	1621 - 1652	A32	ブランク	
58	1653 - 1716	64I1	有効バンド = '1234bbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb bbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb' 使用されないときはバンド番号の位置に 'b' を用いる。 たとえば、'12bbbb~b'	
59	1717 - 1732	A16	イメージフォーマット = 'BSQbbbbbbbbbbbb' (固定)	

表3.3-6 シーンヘッダレコード (6/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
60	1733 - 1748	F16.7	シーン左上隅の緯度(度) ^(注1) = 'bbbbLNN.NNNNNNN' L: 北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN: 緯度 (-90.0000000~90.0000000)	フィールドNo.60~No.67の定義については、本文2.2項を参照のこと。 フィールドNo.60~No.67については、内部光源校正時にはポインティング角を0degとして算出された値が格納される。
61	1749 - 1764	F16.7	シーン左上隅の経度(度) ^(注1) = 'bbbbWNNN.NNNNNNN' W: 東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN: 経度 (-179.9999999~180.0000000)	
62	1765 - 1780	F16.7	シーン右上隅の緯度(度) ^(注1) = 'bbbbLNN.NNNNNNN' L: 北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN: 緯度 (-90.0000000~90.0000000)	
63	1781 - 1796	F16.7	シーン右上隅の経度(度) ^(注1) = 'bbbbWNNN.NNNNNNN' W: 東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN: 経度 (-179.9999999~180.0000000)	
64	1797 - 1812	F16.7	シーン左下隅の緯度(度) ^(注1) = 'bbbbLNN.NNNNNNN' L: 北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN: 緯度 (-90.0000000~90.0000000)	
65	1813 - 1828	F16.7	シーン左下隅の経度(度) ^(注1) = 'bbbbWNNN.NNNNNNN' W: 東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN: 経度 (-179.9999999~180.0000000)	
66	1829 - 1844	F16.7	シーン右下隅の緯度(度) ^(注1) = 'bbbbLNN.NNNNNNN' L: 北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN: 緯度 (-90.0000000~90.0000000)	

表3.3-6 シーンヘッダレコード (7/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
67	1845 - 1860	F16.7	シーン右下隅の経度(度) ^(注1) = 'bbbbWNNN.NNNNNNN' W: 東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN: 経度 (-179.9999999~180.0000000)	
68	1861 - 1862	I2	時刻系ステータス '00': GPS時系 '01': DMS時系	
69	1863 - 1864	I2	絶対航法ステータス '00': カルマンフィルタ実施中収束 '01': カルマンフィルタ実施中未収束 '02': AGフィルタ実施中 '03': 航法実施せず '99': 無効	オフライン軌道データを使用した場合は'99'(無効)が格納される。
70	1865 - 1866	I2	姿勢決定系フラグ '00': 高精度姿勢決定系 '01': 標準姿勢決定系 '99': 無効	
71	1867 - 1868	I2	使用軌道データ精度 '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	
72	1869 - 1870	I2	使用姿勢データ精度 '20': OnSitePrecision '30': AOCS_Precision '40': PCD_Precision '50': Standard	

表3.3-6 シーンヘッダレコード (8/8)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
73	1871 - 1872	12	ヨーステアリングフラグ 'b0' : NOT_EXE 'b1' : START 'b2' : WAIT 'b3' : EXE 'b4' : END '99' : 不明	
74	1873 - 4680	2808A	ブランク	

(注1) 緯度経度およびポインティングミラーについては、符号(-)と数値の間にブランクは入らない。

例) -1.0 → bbbbbbb-1.0000000

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード(1/4)

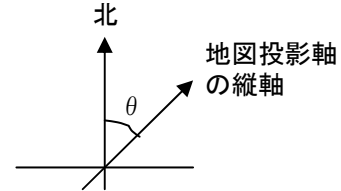
フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = 3) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 044) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 = 4680) ₁₀	
7	13 - 28	I16	ライン当たり公称ピクセル数	フィールドNo.7からNo.11はレベル1A、1B1に対してのみ有効であり、レベル1B2に対してはblankとなる。
8	29 - 44	I16	シーン当たり公称ライン数	
9	45 - 60	F16.7	シーン中心における公称ピクセル間距離(m)	
10	61 - 76	F16.7	シーン中心における公称ライン間距離(m)	
11	77 - 92	F16.7	シーン中心におけるイメージスキュー(ミリラジアン)	
12	93 - 96	I4	半球 = 'bbb0' : 北半球 'bbb1' : 南半球	フィールドNo.12からNo.20はレベル1B2のUTM投影プロダクトに対してのみ有効であり、これ以外のプロダクトに対してはblankとなる。 シーン中心緯度経度をUTM座標に変換した値 下記オフセットを含む。 False Northing = 10,000 km (南半球の場合のみ) False Easting = 500 km
13	97 - 108	I12	UTMゾーン番号(1~60: 左詰)	
14	109 - 124	A16	blank	
15	125 - 140	A16	blank	
16	141 - 156	F16.7	シーン中心の位置(北-km)	
17	157 - 172	F16.7	シーン中心の位置(東-km)	
18	173 - 188	A16	blank	
19	189 - 204	A16	blank	
20	205 - 220	F16.7	地図投影軸と実際の北との間の角度(ラジアン)	 <p>北 θ 地図投影軸の縦軸</p>
21	221 - 332	A112	blank	

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード(2/4)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
22	333 - 348	F16.7	地図投影原点の緯度(度)=' bbbbbLNN.NNNNNNN' (注1) L:北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN:緯度	フィールドNo.22からNo.32についてはレベル1B2のPS投影プロダクトに対してのみ有効であり、これ以外のプロダクトに対してはblankとなる。
23	349 - 364	F16.7	地図投影原点の経度(度)=' bbbbWNNN.NNNNNNN' (注1) W:東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN:経度	
24	365 - 380	F16.7	基準緯度(度)=' bbbbbLNN.NNNNNNN' (注1) L:北緯('b')または南緯('-') NN.NNNNNNN:緯度 (30.0000000<基準緯度≤ 90.0000000:北半球 -90.0000000≤基準緯度<-30.0000000:南半球)	シーン中心緯度経度をPS座標に変換した値
25	381 - 396	F16.7	基準経度(度)=' bbbbWNNN.NNNNNNN' (注1) W:東経('b')または西経('-') NNN.NNNNNNN:経度 (-180.0000000<基準経度≤180.0000000)	
26	397 - 412	A16	blank	
27	413 - 428	A16	blank	
28	429 - 444	F16.7	シーン中心のX座標(km)	
29	445 - 460	F16.7	シーン中心のY座標(km)	
30	461 - 476	A16	blank	
31	477 - 492	A16	blank	
32	493 - 508	F16.7	地図投影軸と実際の北との間の角度(ラジアン) 定義はフィールドNo.20を参照すること。	
33	509 - 524	F16.7	ライン当たり公称ピクセル数	フィールドNo.33からNo.48についてはレベル1B2プロダクトに対してのみ有効でありレベル1A、1B1についてはblankとなる。 UTM:フィールドNo.20と同様 PS :フィールドNo.32と同様
34	525 - 540	F16.7	シーン当たり公称ライン数	
35	541 - 556	F16.7	公称出力ピクセル間距離(ピクセルスペーシング)	
36	557 - 572	F16.7	公称出力ライン間距離(ピクセルスペーシング)	
37	573 - 588	A16	blank	
38	589 - 604	A16	blank	
39	605 - 620	A16	blank	
40	621 - 636	F16.7	地図投影軸と実際の北との間の角度(ラジアン)	
41	637 - 652	F16.7	公称衛星軌道傾斜角(度)	

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード (3/4)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
42	653 - 668	F16.7	公称昇降点経度(ラジアン)	
43	669 - 684	F16.7	公称衛星高度(km)	
44	685 - 700	F16.7	公称地上速度(km/sec)	
45	701 - 716	F16.7	シーン中心における地球自転を含む衛星のヘディング角(ラジアン)	
46	717 - 732	F16.7	=bbbbbbb0.0000000	
47	733 - 748	F16.7	スウォス角度(公称値)(度)	
48	749 - 764	F16.7	公称スキャンレート(スキャン/秒)	
49	765 - 780	A16	参照楕円体名 = 'GRS80bbbbbbbbbb'	フィールドNo.49からNo.52は、参照楕円体のデータを格納している。
50	781 - 796	F16.7	参照楕円体の長半径(m)	
51	797 - 812	F16.7	参照楕円体の短半径(m)	
52	813 - 828	A16	測地座標系名 = 'ITRF97bbbbbbbbbb'	
53	829 - 956	A128	ブランク	<p>フィールドNo.54からNo.57についてはレベル1B2プロダクトに対してのみ有効であり、1A、1B1プロダクトに対してはブランクとなる。</p> <p>画像アドレスは1スタートとなる。</p> <p>撮像及び処理条件によっては、変換結果には誤差が発生することがありうる。 180度をまたぐシーンには対応していない。</p>
			<p>レベル1B2(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数</p> $\phi = \phi_0 + \phi_1 I + \phi_2 J + \phi_3 IJ + \phi_4 I^2 + \phi_5 J^2 + \phi_6 I^2 J + \phi_7 IJ^2 + \phi_8 I^3 + \phi_9 J^3$ $\lambda = \lambda_0 + \lambda_1 I + \lambda_2 J + \lambda_3 IJ + \lambda_4 I^2 + \lambda_5 J^2 + \lambda_6 I^2 J + \lambda_7 IJ^2 + \lambda_8 I^3 + \lambda_9 J^3$ $I = I_0 + I_1 \phi + I_2 \lambda + I_3 \phi \lambda + I_4 \phi^2 + I_5 \lambda^2 + I_6 \phi^2 \lambda + I_7 \phi \lambda^2 + I_8 \phi^3 + I_9 \lambda^3$ $J = J_0 + J_1 \phi + J_2 \lambda + J_3 \phi \lambda + J_4 \phi^2 + J_5 \lambda^2 + J_6 \phi^2 \lambda + J_7 \phi \lambda^2 + J_8 \phi^3 + J_9 \lambda^3$ <p>ここで、(I,J) は補正後イメージのピクセルとライン、(φ, λ) は緯度経度(度)である。 格納フォーマット = SN.NNNNNNNNNNNNNNNNNNESNN S: 符号(G24.16E3)</p>	
54	957 - 1196	10G24.16E	φ ₀ からφ ₉ の10個の係数を格納	
55	1197 - 1436	10G24.16E	λ ₀ からλ ₉ の10個の係数を格納	
56	1437 - 1676	10G24.16E	I ₀ からI ₉ の10個の係数を格納	
57	1677 - 1916	10G24.16E	J ₀ からJ ₉ の10個の係数を格納	

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード(4/4)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
58	1917 - 1964	6B8	F4関数の係数(a,b,c,d,e,f) $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} e \\ f \end{pmatrix}$ (x,y) : 地図座標 (x',y') : 補正済み画像アドレス	フィールドNo.58はレベル1B2のプロダクトに対してのみ有効であり、レベル1A、1B1に対してはブランクとなる。 地図投影原点の地図座標=(0,0)とする。 UTMの場合、赤道とUTMゾーン基準経線との交点の地図座標=(0,0)とする。
59	1965 - 2044	10B8	レベル1A、1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 バンド1 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	フィールドNo.59からNo.74についてはレベル1A、1B1プロダクトに対してのみ有効であり、1B2プロダクトに対してはブランクとなる。
60	2045 - 2124	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
61	2125 - 2204	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	画像アドレスは1スタートとなる。 係数は奇数画素に対応するものである。 撮像及び処理条件によっては、変換結果には誤差が発生することがありうる。 180度をまたぐシーンには対応していない。
62	2205 - 2284	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
63	2285 - 2364	10B8	レベル1A、1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 バンド2 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	
64	2365 - 2444	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
65	2445 - 2524	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
66	2525 - 2604	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
67	2605 - 2684	10B8	レベル1A、1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 バンド3 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	
68	2685 - 2764	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
69	2765 - 2844	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
70	2845 - 2924	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
71	2925 - 3004	10B8	レベル1A、1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 バンド4 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	
72	3005 - 3084	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
73	3085 - 3164	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
74	3165 - 3244	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
75	3245 - 4680	1436A	ブランク	

(注1) 緯度経度については、符号(-)と数値の間にブランクは入らない。

例) -1.0 → bbbbbb-1.0000000

表3.3-8 アンシラリ2(ラジオメトリック校正)レコード (1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =4) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =077) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =4680) ₁₀	
7	13 - 16	A4	センサ運用モード = 'xxx _b ' XXX = 'OBS' : 観測モード 'CA1' : 内部光源Aを用いた校正 'CA2' : 内部光源Bを用いた校正 'CA3' : 内部光源AおよびBの同時点灯を用いた校正 'CA4' : 内部光源Aを用いた校正の実施後、内部光源AおよびBの同時点灯を用いた校正を実施 'CA5' : 内部光源Bを用いた校正の実施後、内部光源AおよびBの同時点灯を用いた校正を実施	
8	17 - 20	I4	補正後の強度の下限 = 'bbb0'	
9	21 - 24	I4	補正後の強度の上限 = 'b255'	
10	25 - 29	I5	露光係数 バンド1	フィールドNo.10からNo.13の値は、 10^{-4} をかけることにより、0～1の間の実数値をとる。
11	30 - 34	I5	露光係数 バンド2	
12	35 - 39	I5	露光係数 バンド3	
13	40 - 44	I5	露光係数 バンド4	
14	45 - 54	A10	ブランク	
15	55 - 55	A1	ブランク	
16	56 - 56	A1	ブランク	
17	57 - 62	A6	センサゲイン='bbABCD' (A: バンド1、B: バンド2、C: バンド3、D: バンド4) '1' : ゲイン1 '2' : ゲイン2 '3' : ゲイン3 '4' : ゲイン4	各バンド、1シーンの代表ゲインを格納
18	63 - 63	A1	ブランク	
19	64 - 66	A3	ブランク	
20	67 - 78	A12	ブランク	
21	79 - 86	F8.3	検出器温度 バンド1(°C) = 'NNNN.NNN'	
22	87 - 94	F8.3	検出器温度 バンド2(°C) = 'NNNN.NNN'	
23	95 - 102	F8.3	検出器温度 バンド3(°C) = 'NNNN.NNN'	

表3.3-8 アンシラリ2(ラジオメトリック校正)レコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
24	103 - 110	F8.3	検出器温度 バンド4(°C) = 'NNNN.NNN'	
25	111 - 118	F8.3	検出部温度 バンド1(°C) = 'NNNN.NNN'	フィールドNo.25からNo.28は、フィールドNo.21からNo.24と共通である。
26	119 - 126	F8.3	検出部温度 バンド2(°C) = 'NNNN.NNN'	
27	127 - 134	F8.3	検出部温度 バンド3(°C) = 'NNNN.NNN'	
28	135 - 142	F8.3	検出部温度 バンド4(°C) = 'NNNN.NNN'	
29	143 - 150	F8.3	信号処理回路温度(°C) = 'NNNN.NNN'	
30	151 - 2686	A2536	ブランク	
31	2687 - 2694	A8	ブランク	
32	2695 - 2702	A8	ブランク	
33	2703 - 2718	2F8.4	絶対校正係数(ゲイン、オフセット) 以下の式を用いて校正済みデジタル値から輝度への変換に使用する。 ゲイン、オフセットの順に格納する。 $L = a \times O + b$ L: 輝度(W/m ² /sr/μm) O: 校正済みデジタル値(カウント) a: 絶対校正係数 ゲイン b: 絶対校正係数 オフセット	
34	2719 - 2734	2F8.4	バンド2のゲイン、オフセット	
35	2735 - 2750	2F8.4	バンド3のゲイン、オフセット	
36	2751 - 2766	2F8.4	バンド4のゲイン、オフセット	
37	2767 - 4680	A1914	ブランク	

表3.3-9 アンシラリ3(プラットフォーム位置データ)レコード(1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =5)10	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =022)8	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =036)8	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022)8	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =024)8	
6	9 - 12	B4	レコード長 =4680)10	
7	13 - 44	A32	軌道要素種類 = 'Abbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb' A: 0:ALOS軌道情報(軌道予測値:ECR) 1:ALOS軌道情報(軌道決定値:ECR) 2:ALOS高精度軌道情報(ECR)	
8	45 - 60	F16.7	軌道要素1 シーンセンタの地球固定座標系での位置ベクトル(x) ブランク	
9	61 - 76	F16.7	軌道要素2 シーンセンタの地球固定座標系での位置ベクトル(y) ブランク	
10	77 - 92	F16.7	軌道要素3 シーンセンタの地球固定座標系での位置ベクトル(z) ブランク	
11	93 - 108	F16.7	軌道要素4 シーンセンタの地球固定座標系での速度ベクトル(x') ブランク	
12	109 - 124	F16.7	軌道要素5 シーンセンタの地球固定座標系での速度ベクトル(y') ブランク	
13	125 - 140	F16.7	軌道要素6 シーンセンタの地球固定座標系での速度ベクトル(z') ブランク	
14	141 - 144	I4	有効データポイント数(=n)	
15	145 - 148	I4	第1ポイントの年 = 'YYYY'	
16	149 - 152	I4	第1ポイントの月 = 'bbMM'	
17	153 - 156	I4	第1ポイントの日 = 'bbDD'	
18	157 - 160	I4	第1ポイントの通算日(例:2月2日:33日)	
19	161 - 182	E22.15	第1ポイントの通算秒(例:0時51分30.23秒:3090.23)	
20	183 - 204	E22.15	ポイント間のインターバル時間(秒)= 60	
21	205 - 268	A64	参照座標系(ECI、ECR)= 'ECRb~b'	
22	269 - 290	E22.15	グリニッチ平均時角 = ブランク	
23	291 - 306	F16.7	進行方向の位置誤差 [m] ノミナル値	
24	307 - 322	F16.7	直交方向の位置誤差 [m] ノミナル値	
25	323 - 338	F16.7	半径方向の位置誤差 [m] ノミナル値	
26	339 - 354	F16.7	進行方向の速度誤差 [m/sec] ノミナル値	

表3.3-9 アンシラリ3(プラットフォーム位置データ)レコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
27	355 - 370	F16.7	直交方向の速度誤差 [m/sec] ノミナル値	
28	371 - 386	F16.7	半径方向の速度誤差 [deg/sec] ノミナル値	
29	387 - 452	3*E22.15	第1データポイント位置ベクトル (x,y,z)	フィールドNo.29からNo.31については、データポイント数が28ポイントに満たない場合は、満たない分に0.0を格納する。
30	453 - 518	3*E22.15	第1データポイント速度ベクトル (x',y',z')	
31	519 - 4082		387-518バイトと同じ書式で、第2データポイント～第nポイントまで繰り返す	
32	4083 - 4100	A18	ブランク	
33	4101 - 4101	I1	うるう秒発生フラグ 0:無し、1:うるう秒あり	
34	4102 - 4680	A579	ブランク	

表3.3-10 イメージファイルディスクリプタレコード (1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 180		共通ファイルディスクリプタ(表3.3-4参照)	
2	181 - 186	I6	イメージレコードの数 = 'N' N: バンドあたりのライン数	
3	187 - 192	I6	イメージレコードの長さ	
4	193 - 216	A24	ブランク	
5	217 - 220	I4	ピクセル当たりのビット数 = 'bbb8'	
6	221 - 224	I4	データ当たりのピクセル数 = 'bbb1'	
7	225 - 228	I4	データ当たりのバイト数 = 'bbb1'	
8	229 - 232	A4	ピクセル当たりのビットリスト = 'RJLR' 右詰め 'LJLR' 左詰め	
9	233 - 236	I4	ファイルあたりのバンド数 = 'bbb1'	
10	237 - 244	I8	バンド当たりのライン数	
11	245 - 248	I4	ライン当たりの左境界ピクセル数 = 'bbb0'	
12	249 - 256	I8	ライン当たりのイメージピクセル数	
13	257 - 260	I4	ライン当たりの右境界ピクセル数 = 'bbb0'	
14	261 - 264	I4	上側境界ライン数 = 'bbb0'	
15	265 - 268	I4	下側境界ライン数 = 'bbb0'	
16	269 - 272	A4	イメージフォーマット識別 = 'BSQb'	
17	273 - 276	I4	ライン当たりのレコード数(単一バンド) = 'bbb1'	
18	277 - 280	I4	ライン当たりのレコード数 = 'bbb1'	
19	281 - 284	I4	レコード当たりのレコードアイデンティファイア(12)とプレフィックスデータ当たりのレコードヘッダ(22)のバイト数 = 'bb34'	
20	285 - 292	I8	レコード当たりのイメージデータバイト数(ダミーピクセルを含む)	
21	293 - 296	I4	レコード当たりのサフィックスデータバイト数 = 'bb66'	
22	297 - 300	A4	プレフィックスデータ繰り返しフラグ = 'bbbb'	
23	301 - 308	A8	ライン番号ロケータ = 'bbb1b4PB'	フィールドNo.23からNo.33 プレフィックス/サフィックスデータの詳細
24	309 - 316	A8	バンド番号ロケータ = 'bbb5b4PB'	
25	317 - 324	A8	走査開始時刻ロケータ = 'bbb9b6PB'	
26	325 - 332	A8	左ダミーピクセルロケータ = 'bb15b4PB'	
27	333 - 340	A8	右ダミーピクセルロケータ = 'bb19b4PB'	
28	341 - 348	A8	ダミー画素ロケータ = 'bbb112SB'	
29	349 - 356	A8	光学的黒ロケータ = 'bb13b8SB'	
30	357 - 364	A8	光学的白ロケータ = 'bb2116SB'	
31	365 - 372	A8	電氣的校正ロケータ = 'bb3716SB'	

表3.3-10 イメージファイルディスクリプタレコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
32	373 - 380	A8	画像補助データロケータ = 'bb5312SB'	
33	381 - 388	A8	品質情報ロケータ = 'bb65b2SB'	
34	389 - 392	A4	ブランク	
35	393 - 428	A36	データフォーマットタイプ識別 = 'INTEGER*1bbbbbbbbbbbbbbbbbbbb'	
36	429 - 432	A4	データフォーマットタイプ識別コード = 'I*1b'	
37	433 - 436	I4	ピクセルデータ内の左側未使用ビット数 = 'bbb0'	
38	437 - 440	I4	ピクセルデータ内の右側未使用ビット数 = 'bbb0'	
39	441 - 444	I4	ピクセルデータの最大値 = 'b255'	
40	445 - 448	A4	ブランク	
41	449 - 456	A8	ブランク	
42	457 - 464	A8	ブランク	
43	465-イメージレコードのバイトと同一番号	A	ブランク	

表3.3-11 イメージレコード (1/1)

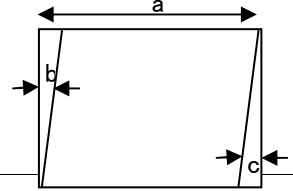
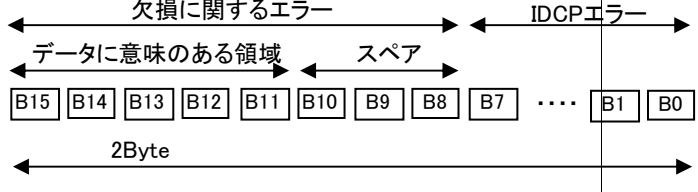
フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号= 2_{10} ~ライン数+1	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 355_8	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 355_8	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 222_8	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 022_8	
6	9 - 12	B4	レコード長	
7	13 - 16	B4	プリフィックスデータ ライン番号 (フルシーンの最初のラインを1として、そこからカウントされる。)	
8	17 - 20	B4	バンド番号	
9	21 - 24	B4	走査開始時刻 (日の通算ミリ秒)	フィールドNo.9、10は、レベル1A、1B1でのみ有効で、レベル1B2では、0x00である。
10	25 - 26	B2	走査開始時刻 (ミリ秒以下のマイクロ秒)	
				レコードNo11,12 
11	27 - 30	B4	左ダミーピクセル数 (= b)	
12	31 - 34	B4	右ダミーピクセル数 (= c)	
13	(NPIX 35 - +34)	B	イメージデータ	
14	SF1	B12	サフィックスデータ ダミー画素	フィールドNo.14~19については、レベル1A、1B1に対してのみ有効で、レベル1B2では、0x00である。 サフィックスデータのバイトNo.: SF1=1+(NPIX+34)
15	SF1+12	B8	光学的黒	
16	SF1+20	B16	光学的白	
17	SF1+36	B16	電氣的校正	
18	SF1+52	B12	画像補助データ	
19	SF1+64	B2	品質情報 ・VCDUフレーム欠損 ・JPEGフレーム欠損 ・ブロック欠損 ・ハフマン復号エラー ・EOI未検出 ・IDCPエラー	

表3.3-12 トレイラファイルディスクリプタレコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
1	1 - 180		共通ファイルディスクリプタ	
2	181 - 186	I6	トレイラレコードの数 = 'bbbbbb1'	
3	187 - 192	I6	トレイラレコードの長さ = 'bb4680'	
4	193 - 216	A24	ブランク	
5	217 - 4680	A4464	ブランク	

表3.3-13 トレイラレコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =2 ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =022 ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =366 ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022 ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011 ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =4680 ₁₀	
7	13 - 16	I4	トレイラレコード数 = 'bbb1'	
8	17 - 20	I4	1CCDユニット内のトレイラレコード数 = 'bbb1'	
9	21 - 1044	256B4	ヒストグラム(バンド1)	
10	1045 - 2068	256B4	ヒストグラム(バンド2)	
11	2069 - 3092	256B4	ヒストグラム(バンド3)	
12	3093 - 4116	256B4	ヒストグラム(バンド4)	
13	4117 - 4680	A564	ブランク	

表3.3-14 サプリメンタルファイルディスクリプタレコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 180		共通ファイルディスクリプタ	
2	181 - 186	I6	アンシラリ4(PCDデータ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
3	187 - 194	I8	アンシラリ4(PCDデータ)レコードの長さ = 'bb151000'	
4	195 - 200	I6	アンシラリ5(TT&Cシステムテレメトリ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
5	201 - 208	I8	アンシラリ5(TT&Cシステムテレメトリ)レコードの長さ = 'b1537000'	
6	209 - 214	I6	アンシラリ6(AOCS姿勢データ3)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
7	215 - 222	I8	アンシラリ6(AOCS姿勢データ3)レコードの長さ = 'b1099000'	
8	223 - 228	I6	アンシラリ7(GPSR生)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
9	229 - 236	I8	アンシラリ7(GPSR生)レコードの長さ = 'b3217000'	
10	237 - 242	I6	アンシラリ8(高精度軌道データ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
11	243 - 250	I8	アンシラリ8(高精度軌道データ)レコードの長さ = 'bb529000'	
12	251 - 256	I6	アンシラリ9(ALOS軌道情報)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
13	257 - 264	I8	アンシラリ9(ALOS軌道情報)レコードの長さ = 'b1183000'	
14	265 - 270	I6	アンシラリ10(座標変換情報)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
15	271 - 278	I8	アンシラリ10(座標変換情報)レコードの長さ = 'bb698000'	
16	279 - 284	I6	アンシラリ11(時刻誤差情報)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
17	285 - 292	I8	アンシラリ11(時刻誤差情報)レコードの長さ = 'bbb50000'	
18	293 - 298	I6	アンシラリ12(高精度姿勢データ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
19	299 - 306	I8	アンシラリ12(高精度姿勢データ)レコードの長さ = 'b4370000'	
20	307 - 312	I6	アンシラリ13(幾何パラメータ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
21	313 - 320	I8	アンシラリ13(幾何パラメータ)レコードの長さ = 'bbb12000'	
22	321 - 326	I6	アンシラリ14(ダミーデータ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
23	327 - 334	I8	アンシラリ14(ダミーデータ)レコードの長さ = 'b1904000'	
24	335 - 340	I6	アンシラリ15(内部使用データ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
25	341 - 348	I8	アンシラリ15(内部使用データ)レコードの長さ = 'bbb67000'	
26	349 - 4680	A4332	ブランク	

表3.3-15 アンシラリ4(テレメトリ1)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =2)10	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =055)8	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044)8	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022)8	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011)8	
6	9 - 12	B4	レコード長 =151000)10	
7	13 - 16	I4	PCDデータバイト数=50	
8	17 - 24	A8	ブランク	
9	25 - 30	B6	PCDデータ1 プライマリヘッダ	PCDデータは1ダウンリンクセグメント分のデータセットを格納する。 PCDデータのフォーマットについては付録1 2.PCD (Payload Correction Data)を参照。 フィールドNo.9からNo.26は1回/1secの頻度で配信される。
10	31 - 34	B4	GPS絶対航法時刻	
11	35 - 37	B3	絶対航法位置データ X	
12	38 - 40	B3	絶対航法位置データ Y	
13	41 - 43	B3	絶対航法位置データ Z	
14	44 - 46	B3	絶対航法速度データ X'	
15	47 - 49	B3	絶対航法速度データ Y'	
16	50 - 52	B3	絶対航法速度データ Z'	
17	53 - 54	B2	推定姿勢角 ϕ	
18	55 - 56	B2	推定姿勢角 θ	
19	57 - 58	B2	推定姿勢角 ψ	
20	59 - 60	B2	推定姿勢角速度 ϕ'	
21	61 - 62	B2	推定姿勢角速度 θ'	
22	63 - 64	B2	推定姿勢角速度 ψ'	
23	65 - 68	B4	緯度引数	
24	69 - 72	B4	絶対航法ステータス	
25	73 - 73	B1	姿勢決定時刻データ	
26	74 - 74	B1	姿勢決定系フラグ	
27	75 - 124	B50	PCDデータ2	
			...	
28		B50	PCDデータn	
29	151000	A	ブランク	

表3.3-16 アンシラリ5(テレメトリ2)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =3) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =055) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =1537000) ₁₀	
7	13 - 16	I4	システムテレメトリデータバイト数=512	
8	17 - 24	A8	ブランク	
9	25 - 30	B6	システムテレメトリデータ1 プライマリヘッダ	TT&Cシステムテレメトリデータは1ダウンリンクセグメント分のデータセットを格納する。 TT&Cシステムテレメトリデータのフォーマットについては付録1 4.システムテレメトリデータを参照。 フィールドNo.9からNo.11は1回/1secの頻度で配信される。
10	31 - 36	B6	セカンダリヘッダ	
11	37 - 536	B500	ユーザデータ	
12	537 - 1048	B512	システムテレメトリデータ2	
			...	
13		B512	システムテレメトリデータn	
14	1537000	A	ブランク	

J

表3.3-17 アンシラリ6(テレメトリ3)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =4) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =055) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =1099000) ₁₀	
7	13 - 16	I4	姿勢決定3データバイト数=366	
8	17 - 24	A8	ブランク	
9	25 - 30	B6	姿勢決定3データ1 プライマリヘッダ	姿勢決定3データは1ダウンリンクセグメント分のデータセットを格納する。 姿勢決定3データデータセットのフォーマットについては付録1 3.AOCS関連データを参照。 フィールドNo.9からNo.13は1回/1secの頻度で配信される。
10	31 - 36	B6	セカンダリヘッダ	
11	37 - 38	B2	ID	
12	39 - 388	B350	姿勢決定3	
13	389 - 390	B2	CW	
14	391 - 756	B366	姿勢決定3データ2	
			...	
		B366	姿勢決定3データn	
15	1099000	A	ブランク	

表3.3-18 アンシラリー7(テレメトリ4)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =5) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =055) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =3217000) ₁₀	
7	13 - 16	I4	GPSデータバイト数=1072	
8	17 - 24	B8	ブランク	
9	25 - 30	B6	GPSデータ1 プライマリヘッダ	GPSRデータは1ダウンリンクセグメント分のデータセットを格納する。 GPSRデータデータセットのフォーマットについては付録1 2.PCD(Payload Correction Data)を参照。 フィールドNo.9からNo.23は1回/1secの頻度で配信される。
10	31 - 36	B6	セカンダリヘッダ	
11	37 - 38	B2	ID	
12	39 - 534	B496	GPSRデータ(1/3)	
13	535 - 536	B2	CW	
14	537 - 542	B6	プライマリヘッダ	
15	543 - 548	B6	セカンダリヘッダ	
16	549 - 550	B2	ID	
17	551 - 1046	B496	GPSRデータ(2/3)	
18	1047 - 1048	B2	CW	
19	1049 - 1054	B6	プライマリヘッダ	
20	1055 - 1060	B6	セカンダリヘッダ	
21	1061 - 1062	B2	ID	
22	1063 - 1094	B32	GPSRデータ(3/3)	
23	1095 - 1096	B2	CW	
24	1097 - 2168	B1072	GPSデータ2	
			...	
25		B1072	GPSデータn	
26	3217000	A	ブランク	

J

表3.3-19 アンシラリ8(ALOS高精度軌道情報)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =6) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =529000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 - 152	A128	ALOS高精度軌道情報(ECI) ALOS高精度軌道情報 ヘッダー部	ALOS高精度軌道情報は1日分(25時間分)のECI、ECRのデータセットを格納する。 フィールドNo.8からNo.16はECIデータである。 No.17はECRデータで、No.8からNo.16と同じフォーマットが繰り返される。 詳細フォーマットについては付録2 2.ALOS高精度軌道情報ファイルを参照。 フィールドNo.8はALOS高精度軌道情報のヘッダー部となる。
9	153 - 322	A170	ALOS高精度軌道情報 共通管理情報レコード(1/3)	フィールドNo.9からNo.11はALOS高精度軌道情報の共通管理部となる。
10	323 - 492	A170	ALOS高精度軌道情報 共通管理情報レコード(2/3)	
11	493 - 662	A170	ALOS高精度軌道情報 共通管理情報レコード(3/3)	
12	663 - 832	A170	ALOS高精度軌道情報 個別管理情報レコード	フィールドNo.12はALOS高精度軌道情報の個別管理部となる。
13	833 - 1002	A170	ALOS高精度軌道情報 TAI-UTCデータレコード#1	フィールドNo.13からNo.14はALOS高精度軌道情報のうるう秒データ部となる。
			...	
14		A170	ALOS高精度軌道情報 TAI-UTCデータレコード#n	
15		A170	ALOS高精度軌道情報 軌道暦データレコード#1	フィールドNo.15からNo.16はALOS高精度軌道情報の軌道暦データ部となる。
			...	
16		A170	ALOS高精度軌道情報 軌道暦データレコード#m	
17	264500	A	ブランク	
18	264501	A	ALOS高精度軌道情報(ECR)	
19	529000	A	ブランク	

表3.3-20 アンシラリ9 (ALOS軌道情報)レコード (1/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =7) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =1183000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 - 152	A128	ALOS軌道情報 (予測値ECI) 1 ALOS軌道情報 ヘッダー部	ALOS軌道情報は1日分のRARRのデータを1セットとし、1日分もしくは2日分のデータを格納する。 フィールドNo.8からNo.14は予測値ECI1データである。No.15から21は予測値ECI2、予測値ECR1,2、決定値ECI1,2、決定値ECR1、2の各データで、No.8からNo.14と同じフォーマットが繰り返される。 フィールドNo.8からNo.14の詳細フォーマットについては付録2 1.ALOS軌道情報ファイルを参照。 フィールドNo.8はALOS軌道情報データのヘッダー部となる。
9	153 - 280	A128	ALOS軌道情報 管理情報レコード	フィールドNo.9はALOS軌道情報データの管理情報レコードとなる。
10	281 - 408	A128	ALOS軌道情報 エポックレコード	フィールドNo.10はALOS軌道情報データのエポックレコードとなる。
11	409 - 536	A128	ALOS軌道情報 イベントレコード1	フィールドNo.11からNo.12はALOS軌道情報データのイベントレコードとなる。
			...	
12		A128	ALOS軌道情報 イベントレコードn	フィールドNo.13からNo.14はALOS軌道情報データの軌道データレコードとなる。
13		A97	ALOS軌道情報 軌道データ1	
			...	
14		A97	ALOS軌道情報 軌道データm	
15			ブランク	
16	147876	A	ALOS軌道情報 (予測値ECI) 2	
17		A	ブランク	

表3.3-20 アンシラリ9 (ALOS軌道情報)レコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
18	295751	A	ALOS軌道情報 (予測値ECR) 1	
19		A	ブランク	
20	443626	A	ALOS軌道情報 (予測値ECR) 2	
21		A	ブランク	
22	591501	A	ALOS軌道情報 (決定値ECI) 1	
23		A	ブランク	
24	739376	A	ALOS軌道情報 (決定値ECI) 2	
25		A	ブランク	
26	887251	A	ALOS軌道情報 (決定値ECR) 1	
27		A	ブランク	
28	1035126	A	ALOS軌道情報 (決定値ECR) 2	
29	1183000	A	ブランク	

表3.3-21 アンシラリ10(ALOS座標変換情報)レコード(1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =8) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =698000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 - 152	A128	ALOS座標変換情報 ヘッダー部	ALOS座標変換情報データは1日分(25時間)のデータセットを格納する。 フィールドNo.8からNo.23の詳細フォーマットについては付録2 3.ALOS座標変換情報ファイルを参照。 フィールドNo.8はALOS座標変換情報のヘッダー部となる。
9	153 - 215	A63	ALOS座標変換情報 共通管理情報レコード(1/3)	フィールドNo.9からNo.11はALOS座標変換情報の共通管理部となる。
10	216 - 276	A61	ALOS座標変換情報 共通管理情報レコード(2/3)	
11	277 - 327	A51	ALOS座標変換情報 共通管理情報レコード(3/3)	
12	328 - 401	A74	ALOS座標変換情報 恒星時情報レコード	フィールドNo.12はALOS座標変換情報の恒星時データ部となる。
13	402 - 422	A21	ALOS座標変換情報 TAI-UTCデータレコード#1	フィールドNo.13からNo.14はALOS座標変換情報のうるう秒データ部となる。
			...	
14		A21	ALOS座標変換情報 TAI-UTCデータレコード#n	
15		A26	ALOS座標変換情報 データ1 データレコード(1/2)	フィールドNo.15からNo.23はALOS座標変換情報の行列データ部となる。
16		A73	データレコード(2/2)#1	
17		A73	データレコード(2/2)#2	
18		A73	データレコード(2/2)#3	
19		A73	データレコード(2/2)#4	
20		A73	データレコード(2/2)#5	
21		A73	データレコード(2/2)#6	
22		A464	ALOS座標変換情報 データ2	
			...	
23		A464	ALOS座標変換情報 データm	
24	698000	A	ブランク	

表3.3-22 アンシラリ11(ALOS時刻誤差情報)レコード(1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =9) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =50000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 - 152	A128	ALOS時刻誤差情報1 ALOS時刻誤差情報 ヘッダー部	ALOS時刻誤差情報は1日分のデータを1セットとし、1日分もしくは2日分のデータを格納する。 フィールドNo.8からNo.10はALOS時刻誤差情報1データである。No.12はALOS時刻誤差情報2データで、No.8からNo.10と同じフォーマットが繰り返される。ALOS時刻誤差情報が1ファイルの場合はNo.12はブランクとなる。 フィールドNo.8からNo.10詳細フォーマットについては付録2 4.ALOS時刻誤差情報ファイルを参照。 フィールドNo.8はALOS時刻誤差情報のヘッダー部となる。
9	153 - 270	A118	ALOS時刻誤差情報1	
			...	
10		A118	ALOS時刻誤差情報n	
11	25000	A	ブランク	
12	25001	A	ALOS時刻誤差情報2	フィールドNo.9からNo.10は時刻誤差情報のデータ部となる。
13	50000	A	ブランク	

表3.3-23 アンシラリ12(ALOS高精度姿勢決定値)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =10) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =4370000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 -	A	ALOS高精度姿勢決定値	ALOS高精度姿勢決定値は1周回分+約1分のデータセットを格納する。 ALOS高精度姿勢決定値データセットのフォーマットについては付録3 1.ALOS高精度姿勢決定値フォーマットを参照のこと。
10	4370000	A	ブランク	

J

表3.3-24 アンシラリ13(幾何パラメータ)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =11) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =12000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 -	A	幾何パラメータ	
9	12000			
10		A	ブランク	

表3.3-25 アンシラリ14(ダミーデータ)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =12) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =1904000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 - 280	B256	バンド1: ヘッダ部	
9	281 - 282	B2	1ライン目 品質情報	
10	283 - 294	B12	ダミーデータ	
11	295 - 302	B8	光学的黒	
12	303 - 318	B16	光学的白	
13	319 - 334	B16	電氣的校正	
			...	
14		B2	nライン目 品質情報	
15		B12	ダミーデータ	
16		B8	光学的黒	
17		B16	光学的白	
18		B16	電氣的校正	
19		A	ブランク	
20	476001	B	バンド2: ヘッダ部、データ部	フィールドNo.20からNo.25は、バンド1と同じ内容を繰り返す。
			...	
21		A	ブランク	
22	952001	B	バンド3: ヘッダ部、データ部	
			...	
23		A	ブランク	
24	1428001	B	バンド4: ヘッダ部、データ部	
			...	
25	1904000	A	ブランク	

表3.3-26 アンシラリ15(内部使用データ)レコード (1/1)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 =13 ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ =066 ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード =044 ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ =022 ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ =011 ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 =67000 ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 -	A	内部使用データ	プロダクトオーダーパラメータ
9	67000	A	ブランク	

付録

サマリ情報（AVNIR-2）

本付録は、プロダクトフォーマット説明書(AVNIR-2 編)のうち、AVNIR-2 のサマリ情報のフォーマットについてまとめたものである。

1. サマリ情報概要

サマリ情報には、処理設備で作成した処理済みデータに対する作成情報が含まれており、処理済みデータと対になって作成される。

2. ファイル名称

サマリ情報のファイル名称は、以下のとおりである。

summary.txt

3. ファイルフォーマット

サマリ情報は、キーワード形式(Keyword=value)のファイルである。本ファイルは、ヘッダ情報、フッタ情報等、何も設けず、LF までを 1 レコードとしたキーワード部と格納値から構成されるキーワード形式行のみで表記される。下図にサマリ情報ファイルフォーマット概要を示す。

キーワード部	=	格納値	LF
キーワード部	=	格納値	LF

ファイルフォーマット概要

3.1. キーワード格納様式

- (1) キーワード部は、1 文字目から格納される。
- (2) キーワード部の後には、“=”が格納される。“=”は半角とする。
- (3) キーワード部と“=”の間には、原則としてブランクは入らない。

3.2. 値の格納様式

- (1) 格納値は、前後を“(半角ダブルクォーテーション)で括られる。
- (2) 格納値は、半角、英数字及び、特殊記号(“を除く)であり、“で括られた部分に文字列を格納する(数値であっても文字列として格納する)。
- (3) “=”と 1 つ目の“の間には、原則としてブランクは入らない。

3.3. 格納項目

AVNIR-2 のサマリ情報の格納項目を、次頁以降の表に示す。

サマリ情報(AVNIR-2)(1/5)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値(範囲)
1	注文情報 Odi	生産管理番号	Odi_ProductManagementNo	XYNNNNNN X: 窓口識別コード (NCX-000048参照) YY: 注文受付年度 (西暦下2桁) NNNN: 通番(00001~99999)
2		生産管理枝番号	Odi_ProductManagementBranchNo	XXX XXX: 001~999
3	シーン指定 Scs	シーンID	Scs_SceneID	AABBBCCCCDDDD EEEE AA: 衛星種別 (=AL) BBB: センサ種別 (=AV2) C: センサ種別補足 「A」固定 DDDD: シーン中心通過軌道番号 EEEE: シーン中心フレーム番号
4		シーン移動量	Scs_SceneShift	-5~4 ゼロ・正の数の場合は符号無し
5	プロダクト指定 Pds	プロダクトID	Pds_ProductID	ABBBCCD A: 観測モード (O: 観測、C: 内部光源校正) BBB: 処理レベル (1A、1B1、1B2) CC: 1B2オプション (_: 指定無し(レベル1B2以外)、R: Geo-reference、G: Geo-coded、 RD: Geo-referenceおよびDEM補正、GD: Geo-codedおよびDEM補正) D: 地図図法 (U: UTM、P: PS、_: 指定なし)
6		リサンプリング法	Pds_ResamplingMethod	NN/BL/CC ニアレストネイバ法／バイリニア法／キュービックコンボリューション法 レベル1B2のときのみ設定
7		UTMゾーン番号	Pds_UTM_ZoneNo	1~60 レベル1B2で地図図法がUTMのときのみ設定
8		PS基準緯度	Pds_PS_ReferenceLatitude	30.000<基準緯度≤90.000 レベル1B2のときで地図図法がPSのときのみ設定 南半球の場合でも絶対値で設定する
9		PS基準経度	Pds_PS_ReferenceLongitude	-179.999≤基準経度≤180.000 レベル1B2のときで地図図法がPSのときのみ設定
10		地図の向き	Pds_MapDirection	TrueNorth/MapNorth Geo-coded: レベル1B2のときのみ設定
11		ピクセルスペーシング	Pds_PixelSpacing	10/12.5/15/20 (単位: m) レベル1B2のときのみ設定
12		使用軌道データ精度	Pds_OrbitDataPrecision	Precision/GPSR_Raw/GPSR_PCD/RARR_Determine/RARR_Predict Precision: ALOS高精度軌道情報 GPSR_Raw: オンボードGPSR生データ GPSR_PCD: オンボードPCD GPSRデータ RARR_Determine: ALOS軌道情報(決定値) RARR_Predict: ALOS軌道情報(予測値)

サマリ情報(AVNIR-2)(2/5)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値(範囲)
13	画像情報 Img	使用姿勢データ精度	Pds_AttitudeDataPrecision	OnSitePrecision/AOCS_Precision/PCD_Precision/Standard OnSitePrecision: 高精度姿勢決定値(地上) AOCS_Precision: AOCS高精度姿勢決定系(オンボード) PCD_Precision: PCD高精度姿勢決定系(オンボード) Standard: PCD標準姿勢決定系(オンボード)
14		シーン中心日時	Img_SceneCenterDateTime	YYYYMMDD□hh:mm:ss.ttt(UT) (レベル1A、1B1の場合に格納する。) YYYY: 西暦年 MM: 月(01~12) DD: 日(01~31) hh: 時(00~23) mm: 分(00~59) ss: 秒(00~60) ttt: ミリ秒(000~999) (ss=60は閏秒の時のみ)
15		シーン中心緯度(画像)	Img_ImageSceneCenterLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
16		シーン中心経度(画像)	Img_ImageSceneCenterLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
17		シーン左上緯度(画像)	Img_ImageSceneLeftTopLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
18		シーン左上経度(画像)	Img_ImageSceneLeftTopLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
19		シーン右上緯度(画像)	Img_ImageSceneRightTopLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
20		シーン右上経度(画像)	Img_ImageSceneRightTopLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
21		シーン左下緯度(画像)	Img_ImageSceneLeftBottomLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
22		シーン左下経度(画像)	Img_ImageSceneLeftBottomLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
23		シーン右下緯度(画像)	Img_ImageSceneRightBottomLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
24		シーン右下経度(画像)	Img_ImageSceneRightBottomLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1A、1B1、1B2[Geo-Reference]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
25		シーン中心緯度(フレーム)	Img_FrameSceneCenterLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
26		シーン中心経度(フレーム)	Img_FrameSceneCenterLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
27		シーン左上緯度(フレーム)	Img_FrameSceneLeftTopLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
28		シーン左上経度(フレーム)	Img_FrameSceneLeftTopLongitude	-179.999~180.000(degree)(レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
29		シーン右上緯度(フレーム)	Img_FrameSceneRightTopLatitude	-90.000~90.000(degree)(レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し

サマリ情報 (AVNIR-2) (3/5)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値(範囲)
30	画像情報(続き) Img	シーン右上経度(フレーム)	Img_FrameSceneRightTopLongitude	-179.999～180.000(degree) (レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
31		シーン左下緯度(フレーム)	Img_FrameSceneLeftBottomLatitude	-90.000～90.000(degree) (レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
32		シーン左下経度(フレーム)	Img_FrameSceneLeftBottomLongitude	-179.999～180.000(degree) (レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
33		シーン右下緯度(フレーム)	Img_FrameSceneRightBottomLatitude	-90.000～90.000(degree) (レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
34		シーン右下経度(フレーム)	Img_FrameSceneRightBottomLongitude	-179.999～180.000(degree) (レベル1B2[Geo-Coded]の場合に格納する。) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
35		太陽角仰角	Img_SunAngleElevation	-90.00～90.00(degree) 小数点以下2桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
36		太陽角方位角	Img_SunAngleAzimuth	0.00～359.99(degree) 小数点以下2桁は省略不可
37		ポインティング角	Img_PointingAngle	-44.000～44.000(degree) 小数点以下3桁は省略不可、ゼロ・正の数の場合は符号無し
38		入射角	Img_SceneCenterAngle	L90.0～L0.1, 0.0, R0.1～R90.0(degree) L: 左方, R: 右方 小数点以下1桁は省略不可、ゼロの場合は符号無し
39		オリエンテーション角	Img_SceneCenterOrientation	0.0～359.9(degree) 小数点以下1桁は省略不可
40		ゲインモード バンド1	Img_GainModeBand1	1～4
41		ゲインモード バンド2	Img_GainModeBand2	1～4
42		ゲインモード バンド3	Img_GainModeBand3	1～4
43		ゲインモード バンド4	Img_GainModeBand4	1～4
44		露光係数 バンド1	Img_ExposureOfBand1	0.0000～1.0000
45		露光係数 バンド2	Img_ExposureOfBand2	0.0000～1.0000
46		露光係数 バンド3	Img_ExposureOfBand3	0.0000～1.0000
47		露光係数 バンド4	Img_ExposureOfBand4	0.0000～1.0000
48		飽和率 バンド1	Img_SaturationLevelOfBand1	0.00～100.00(%)
49		飽和率 バンド2	Img_SaturationLevelOfBand2	0.00～100.00(%)
50		飽和率 バンド3	Img_SaturationLevelOfBand3	0.00～100.00(%)
51		飽和率 バンド4	Img_SaturationLevelOfBand4	0.00～100.00(%)
52		雲量参考情報(全体画像)	Img_CloudQuantityOfAllImage	0:0～2% 1:3～10% 2:11～20% 3:21～30% 4:31～40% 5:41～50% 6:51～60% 7:61～70% 8:71～80% 9:81～90% 10:91～100% 99:未評価

サマリ情報 (AVNIR-2) (4/5)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値(範囲)
53	プロダクト情報 Pdi	プロダクトデータサイズ	Pdi_ProductDataSize	0.0～9999.9(単位: MBytes=1024KByte)
54		レベル1プロダクトファイル数	Pdi_CntOfL1ProductFileName	8(レベル1A、レベル1B1)、7(レベル1B2)
55		レベル1プロダクトファイル名	Pdi_L1ProductFileName nn: 01～99	ボリュームディレクトリ(1A、1B1、1B2) VOL-ssssssssssssss-ppppppp リーダ(1A、1B1、1B2) LED-ssssssssssssss-ppppppp イメージ(1A、1B1、1B2) IMG-XX-ssssssssssssss-ppppppp トレーラ(1A、1B1、1B2) TRL-ssssssssssssss-ppppppp サプリメンタル(1A、1B1) SUP-ssssssssssssss-ppppppp ssssssssssssss: シーンID、ppppppp: プロダクトID、XX: バンド番号 (01-04)
56		ビット/ピクセル	Pdi_BitPixel	8(固定)
57		ピクセル数	Pdi_NoOfPixels	0～99999 イメージレコード中のプリフィックス、サフィックスを含まないイメージデータのためのピクセル数である。
58		ライン数	Pdi_NoOfLines	0～99999 イメージファイル中のファイルディスクリプタを含まないイメージデータのライン数である。
59		プロダクトフォーマット	Pdi_ProductFormat	CEOS: 固定
60		ライン生成済み画像ファイル数	Pdi_CntOfLineProcessedImageName	n=1～4
61		ライン生成済み画像ファイル名	Pdi_LineProcessedImageName n: 1～4	ワークオーダ作業用ディレクトリからの相対ファイル名(4ファイル)
62	自動検査結果 Ach	時刻系データ	Ach_TimeCheck	OK/NG
63		姿勢系データ	Ach_AttitudeCheck	OK/NG (使用姿勢データ精度がAOCS_Precision/PCD_Precision/Standardの場合に格納する。)
64		絶対航法ステータス	Ach_AbsoluteNavigationStatus	OK/FAIR/NG (使用軌道データ精度がGPSR_Raw/GPSR_PCDの場合に格納する。)
65		温度データ	Ach_TemperatureCheck	OK/NG
66		高精度軌道データ	Ach_PrecisionOrbitCheck	OK/FAIR/NG (使用軌道データ精度がPrecisionの場合に格納する。)
67		オンボード軌道データ	Ach_OnBoardOrbitCheck	OK/FAIR/NG (使用軌道データ精度がGPSR_Raw/GPSR_PCDの場合に格納する。)
68		高精度姿勢データ	Ach_PrecisionAttitudeCheck	OK/FAIR/NG (使用姿勢データ精度がOnSitePrecisionの場合に格納する。)
69		オンボード姿勢データ	Ach_OnBoardAttitudeCheck	OK/FAIR/NG (使用姿勢データ精度がAOCS_Precision/PCD_Precision/Standardの場合に格納する。)
70		ゲインモード	Ach_GainMode	OK/NG
71		露光係数	Ach_Exposure	OK/NG
72		ポインティング	Ach_Pointing	OK/NG
73		ライン欠損	Ach_LossLines	OK/FAIR/NG
74		IDCPストップ信号	Ach_IDCP_StopSignal	OK/FAIR/NG
75		バッファメモリ2bitエラー	Ach_BufferMemory2BitError	OK/FAIR/NG

サマリ情報 (AVNIR-2) (5/5)

No.	区分	項目名	キーワード	格納値(範囲)
76	自動検査結果(続き) Ach	飽和率	Ach_SaturationLevel	OK/NG
77		DEM補正結果	Ach_DEM_Correction	OK/NG (プロダクトIDの1B2オプションでDEM補正を指定した場合に格納する。 NGの場合はDEM補正エラーの部分は補間が行われるため精度は保証されない。)
78		絶対航法時刻	Ach_AbsoluteNavigationTime	OK/NG (初期運用評価でNG→FAIRと変更するか否かを評価する。)
79	バージョン Ver	OS (Linux)	Ver_OS_VersionInDataProcessingUnit	XX~XX データ処理装置のOS (Linux) のバージョン (任意の文字列)
80	リザルト情報 Rad	作業結果コード	Rad_PracticeResultCode	00: 正常 01: 目視検査による今回正常 02: 件付き正常 (自動検査異常なし) 03: 条件付き正常 (自動検査異常あり) 04: 条件付き正常 (DEM補正結果異常)
81		データ処理ホスト名	Rad_ProcessedHostName	XXXXXXXX データ処理を行ったホスト名
82		CD-R/DVD-R媒体数	Rad_NoOfCDR	N: 1~9 出力指定がCD-R/DVD-Rである時に作成したCD-R/DVD-R枚数
83	ラベル情報 Lbi	衛星名	Lbi_Satellite	ALOS (固定)
84		センサ名	Lbi_Sensor	AVNIR-2 (固定)
85		処理レベル	Lbi_ProcessLevel	xxx 1A□: レベル1A 1B1: レベル1B1 1B2: レベル1B2
86		作成局	Lbi_ProcessFacility	HEOC (固定)
87		観測日	Lbi_ObservationDate	YYYYMMDD