



NEB-01006
(ALOS-DPFT-J01)

ALOS 処理プロダクトフォーマット説明書 PRISM 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

PRISM 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）

PRISM 編（日本語版）改訂履歴（1/2）

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.2-9 p.2-11	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 付-6	画像情報に以下の項目を追加。 「ゲイン切替え数 (Img_CntOfGainSwitchTime)」 「ゲイン切替え時刻 (Img_GainSwitchTimen)」 「検出ゲイン個数 (Img_CntOfGain)」 「検出ゲイン(Img_Gainn)」 「オプティカルブラック数 (Img_CntOfOpticalBlack)」 「オプティカルブラック (Img_OpticalBlackn)」 「オプティカルブラック取得時刻 (Img_OpticalBlackTimen)」 「1A 中心衛星時刻 (Img_1AcenterSatelliteTime)」
		付-6	プロダクト情報の「ピクセル数」「ライン数」から“ゼロサブレスなし”の記述を削除。
		付-7	自動検査結果に「オプティカルブラック (Ach_OpticalBlackCheck)」を追加。
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		AVNIR-2 のみの改訂で PRISM は改訂なし
E 版	2004/12/16	p.2-9 p.2-11	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-7	自動検査結果の「絶対航法時刻」、「CCD ステータス変更」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 PRISM は改訂なし

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）

PRISM 編（日本語版）改訂履歴（2/2）

版	日付	該当箇所	改訂内容
H 版	2005/11/30	表 2.1-1	CD-ROM 格納サイズによるファイル分割の記述を削除。
		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-6	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 PRISM は改訂なし。
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 ～24	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（PRISM 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	2-5
2.3 処理レベルの定義	2-9
2.4 フォーマット	2-10
2.5 処理パラメータ	2-11
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 PRISM 未補正画像のシーン関連情報概念図
	図 2.2-2 PRISM 1B2 Geo-reference 画像のシーン関連情報概念図
	図 2.2-3 PRISM 1B2 Geo-coded 画像のシーン関連情報概念図
	図 3.1-1 PRISM プロダクトファイル構成
	図 3.1-2 PRISM 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（PRISM）
	表 2.6-1 PRISM プロダクト
	表 2.6-2 PRISM 生産種別
	表 3.1-1 PRISM ファイル構成一覧表
	表 3.1-2 PRISM 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	リーダー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	サブ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/高周波姿勢データ) 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 (内部使用データ) レコード

1. 概説

本説明書は、ALOS 処理設備によって作成された PRISM 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。

PRISM 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

PRISM 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、PRISMではフレーム番号は5間隔（約28km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、PRISM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 (PRISM) (1/3)

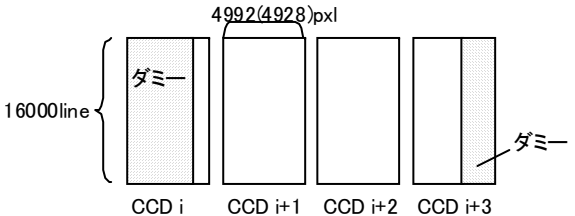
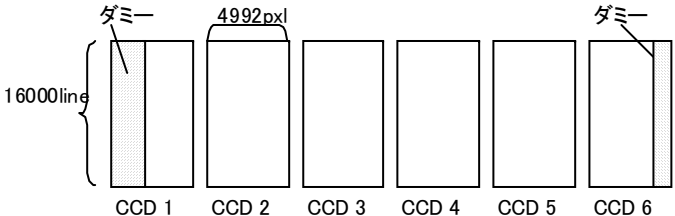
処理レベル	観測モード	シーンサイズ	シーン定義、切り出し方法
1A, 1B1	直下視通常モード、 前方視、後方視	<p>約 35km×35km (4 ファイルの場合 : 4992pxl×16000 line×4=305 Mbyte : 直下視 4928pxl×16000 line×4=301 Mbyte : 前方視・後方視 : うち有効 4864pxl×3×16000line)</p> 	<p>シーン位置は衛星位置の RSP (パス、フレーム) とシーン移動量で定義される。フレーム番号に対応するシーン中心時刻を算出し、これを中心として一定ライン数を切り出す。シーン移動が指定されている場合は、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 CCD ユニットごとに作成される。各ファイルは 4992pxl (直下視) および 4928pxl (前方視、後方視) で、データがない部分はダミーとする。CCD 間の重複部分は削除しない。また、偶奇の並べ替えが行われたデータである。通常 4CCD4 ファイルであるが、3CCD3 ファイルの場合もある。</p>
	直下視 70km 観測 モード	<p>約 70km×35km (4992pxl×16000 line×6=457 Mbyte : うち有効 4864pxl×6×16000line)</p> 	同上

表 2.1-1 シーンサイズとシーンの定義 (PRISM) (2/3)

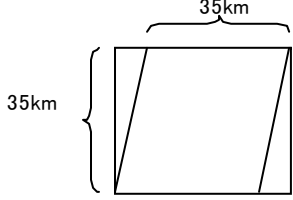
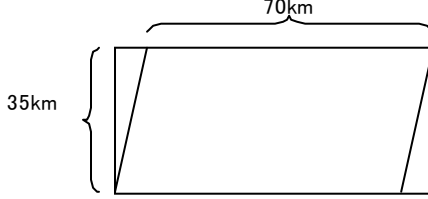
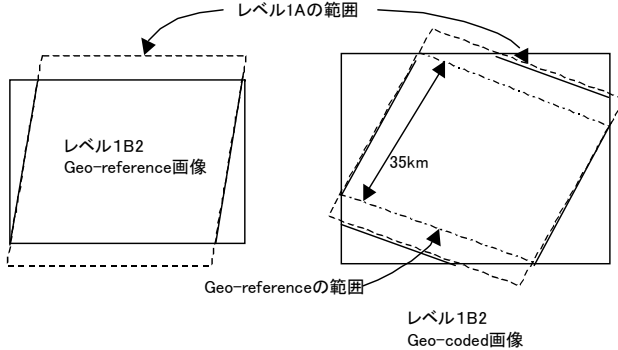
処理レベル	観測モード	シーンサイズ	シーン定義、切り出し方法
1B2R (Geo-reference)	直下視通常モード、 前方視、後方視	<p>35km×35km (スキュー分をのぞく) ((14000+α) pxl×14000line=187Mbyte)</p> 	<p>シーン位置は衛星位置の RSP (パス、フレーム) とシーン移動量で定義される。フレーム番号に対応するシーン中心時刻を算出し、これを中心として一定ライン数を切り出す。シーン移動が指定されている場合は、移動したフレーム番号に対応する中心時刻を算出する。 イメージファイルは全体で 1 ファイル (CCD 間で合成済み)</p>
1B2R (Geo-reference)	直下視 70km 観測 モード	<p>70km×35km (スキュー分をのぞく) ((28000+α) pxl×14000line=374Mbyte)</p> 	同上

表 2.1-1 シーンサイズとシーンの定義 (PRISM) (3/3)

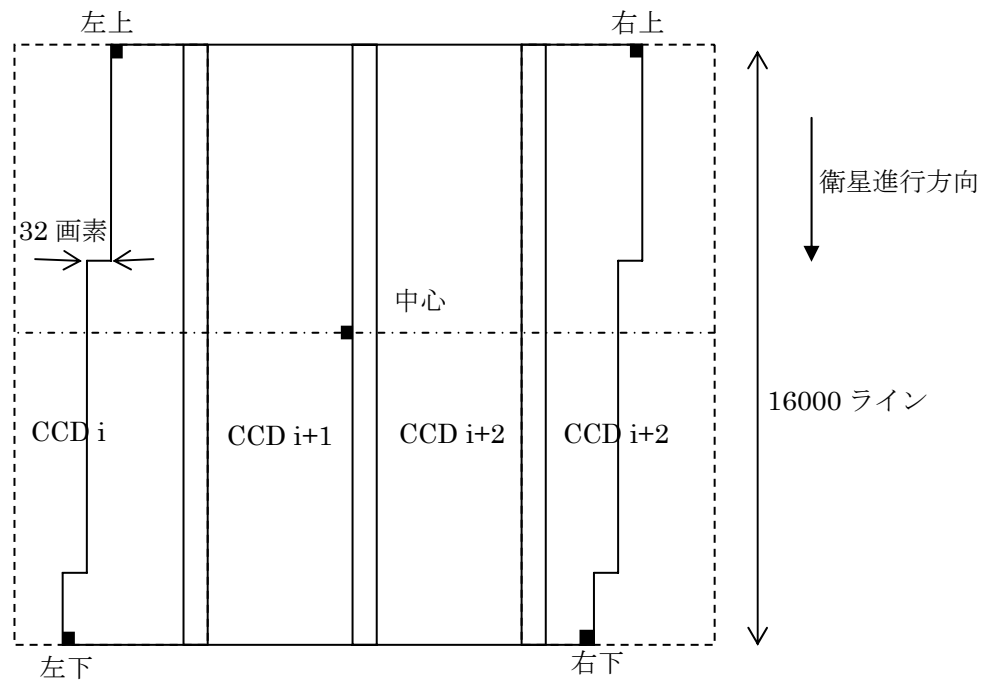
処理レベル	観測モード	シーンサイズ	シーン定義、切り出し方法
1B2G (Geo-coded)	直下視通常モード、 前方視、後方視、 直下視 70km 観測 モード	<p>可変サイズ (Geo-reference を回転した画像)</p>  <p>レベル1Aの範囲</p> <p>レベル1B2 Geo-reference画像</p> <p>35km</p> <p>Geo-referenceの範囲</p> <p>レベル1B2 Geo-coded画像</p>	<p>シーン位置は、地図の北方向が上になり、Geo-reference 画像の四隅が4辺に接するようにフレーミングする。従って Geo-coded は Geo-reference を回転した画像となり、サイズは可変で最大約 2 倍になる。イメージファイルは全体で 1 ファイル。</p>

2.2 シーン関連情報の定義

以下に PRISM 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

PRISM は直下視は 6、前方視、後方視は 8 つの CCD ユニットを持ち、PRISM レベル 1A 及び 1B1 画像は CCD ごとにイメージファイルが作成される。PRISM 画像は CCD 内の任意の画素から直下視通常観測モード及び前方視、後方視では、 4864×3 画素が切り出され、直下視 70km 観測モードでは 4864×6 画素が切り出され、伝送される。各イメージファイルは、直下視は 1 ライン 4992 画素、前方視及び後方視では 4928 画素である。切り出し開始画素より前の画素、あるいは切り出し終了より後の画素が含まれる CCD のイメージファイルはその部分ダミーデータがセットされる。シーン四隅はダミーを除いた 1 ライン目と最終ラインの切り出し開始、切り出し終了位置で定義される。



(*)前方視の例

図 2.2-1 PRISM 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 ライン目の切り出し開始画素中心の緯度経度
 - 右上：1 ライン目の切り出し終了画素中心の緯度経度
 - 左下：最終ライン(16000 ライン目)の切り出し開始画素中心の緯度経度
 - 右下：最終ライン(16000 ライン目)の切り出し終了画素中心の緯度経度
- ・ シーン中心ピクセル番号、ライン番号：

ピクセル番号：8000 ライン目の切り出し開始画素、切り出し終了画素の中間値を絶対画素番号で算出。ただし、CCD 間のオーバーラップ（32 画）を考慮した中心値。なお、絶対画素番号は CCD1 からの CCD を通して振られた画素番号である。

ライン番号：1 ライン目と最終ラインの中間値（8000.5）

- ・ 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

* なお、前方視、後方視の場合、シーンの中に地球自転補正のため、切り出し開始画素番号が変化する場合がある。直下視では地球自転補正は行われない。

(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、35km 14000 ライン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の有効範囲が入るようフレーミングされる（可変長）。有効範囲は、地球自転補正により切り出し開始画素がシーン中で切り替えられた場合、大きいほうの値で定義される。切り出し終了画素は逆に小さいほうの値で定義される。

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）。

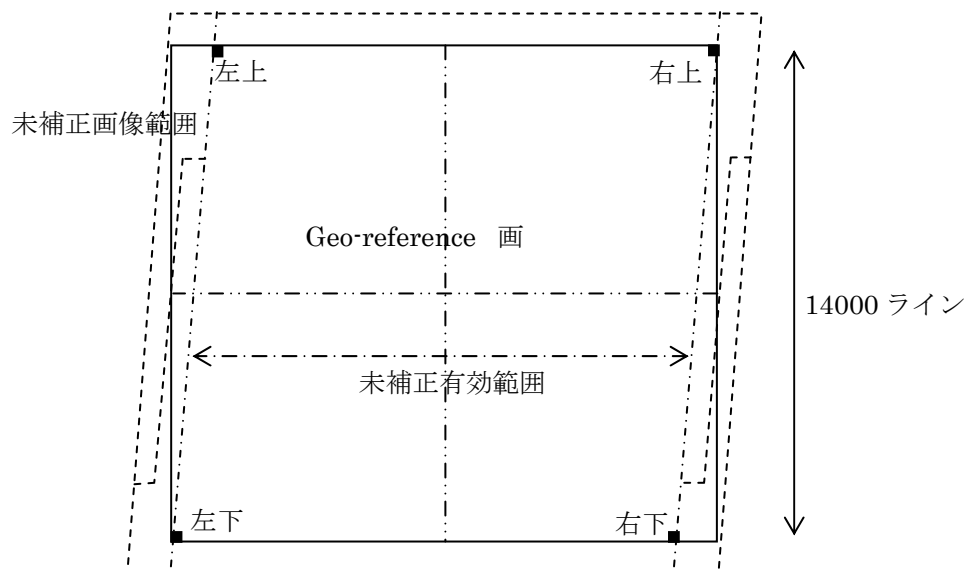


図 2.2-2 PRISM 1B2 Geo-reference 画像のシーン関連情報概念図

- シーン四隅の緯度経度：

左上：1ライン目と未補正有効開始画素ライン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との交点の緯度経度

左下：最終ライン（14000ライン目）と未補正有効開始画素ラインとの交点の緯度経度

右下：最終ライン（14000ライン目）と未補正有効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、反転しているため、有効開始画素が右側になり、有効終了画素が左側になるため、交点の計算も左右が逆になる。

- 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（=7000.5）

- 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。

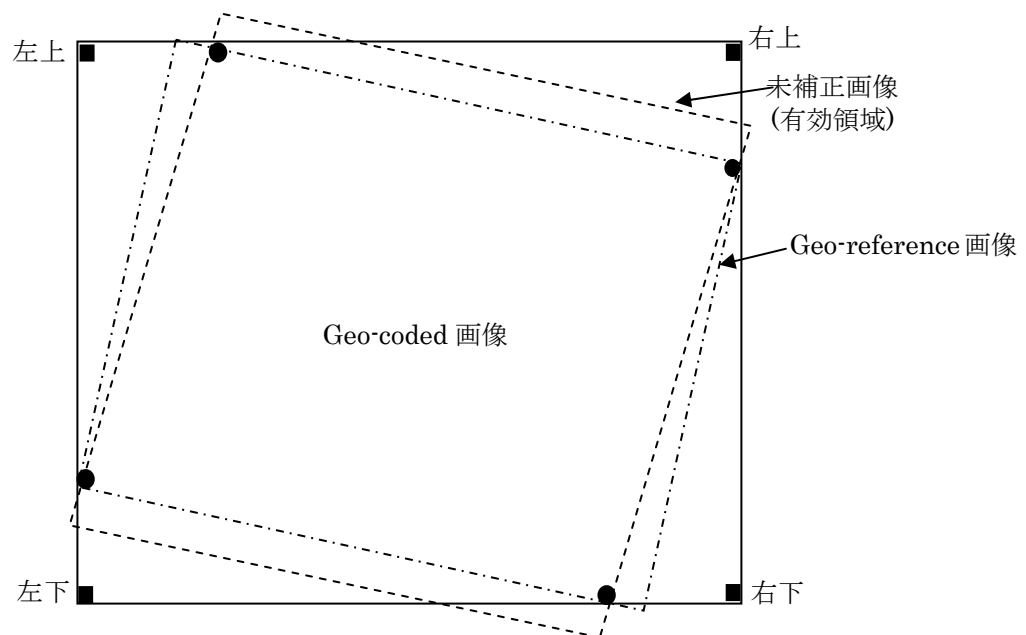


図 2.2-3 PRISM 1B2 Geo-coded 画像のシーン関連情報概念図

- ・ 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 PRISM 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、VCID 毎の PRISM 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、伸張・ライン生成された PRISM 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-coded 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、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、起伏の激しい場所では DEM 補正エラーが発生する可能性があり、その場合は D オプションなしと同じ処理を行う。

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

PRISM 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 PRISM 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-coded

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無視される。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

地図図法に 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

地図図法 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、高周波姿勢決定値のみ、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。-2~+2の5段階となる。

2.6 プロダクト説明

(1) プロダクト種別

PRISM 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 PRISM プロダクト

Level	シーン指定	ファイル数/内容	単 位	サイズ
1A、1B1 (直下視通常モード、 前方視、後方視)	RSP (パス、フレーム) +シフト	8/CCDi~ CCDi+3 (もしくはCCDi+2)	Geo-reference	1*4992*16000*4= 305M (直下視) 1*4928*16000*4= 301M (前方視・後方視) (47ファイルの場合)
1A、1B1 (直下視70 km観測 モード)		10/CCD1~CCD6	Geo-reference	1*4992*16000*6 = 457M
1B2R (Geo-reference 直下視通常モード、 前方視、後方視)		4/CCD間合成済	Geo-reference	1*(14000+ α)* 14000= 187M
1B2R (Geo-reference 直下視70km観測 モード)		4/CCD間合成済	Geo-reference	1*(28000+ α)* 14000= 374M
1B2G		4/CCD間合成済	Geo-coded	可変 最大で Geo-referenceの2倍 =374M*2 =748M

* サイズ= (バイト) × (ピクセル) × (ライン) × (バンド)

(3) 生産種別

PRISM の処理の生産種別を表 2.6-2 に示す。

表 2.6-2 PRISM 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)

PRISM 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

PRISM 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。

PRISM の幾何的未補正画像では、イメージファイルを CCD ユニット毎に作成する。従って、通常観測時はイメージファイルは 4 つあるいは 3 つとなり、70km 幅観測モードの場合にはイメージファイルは 6 つとなる。なお、隣接する CCD の観測データ間には、地表の同じ範囲を撮像する約 32 画素の重複データがあるが、これを削除することはしない。また、各イメージファイルの 1 ラインあたりの画素数は CCD の使用素子数と同じ 4992 画素（前方視、後方視は 4928 画素）固定とし、伝送されない画素はダミーとする。

図 3.1-1 に PRISM 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。

ボリュームディレクトリ	
リーダー	
イメージ	CCD i
	CCD i+1
	CCD i+2
	CCD i+3
トレイラ	
サブリメンタル	

ボリュームディレクトリ	
	リーダー
	イメージ
	トレイラ

PRISMレベル1B2

PRISMレベル1A、1B1
（CCDが4つの場合）
（70kmモードではCCDは1～6）

図 3.1-1 PRISM プロダクトファイル構成

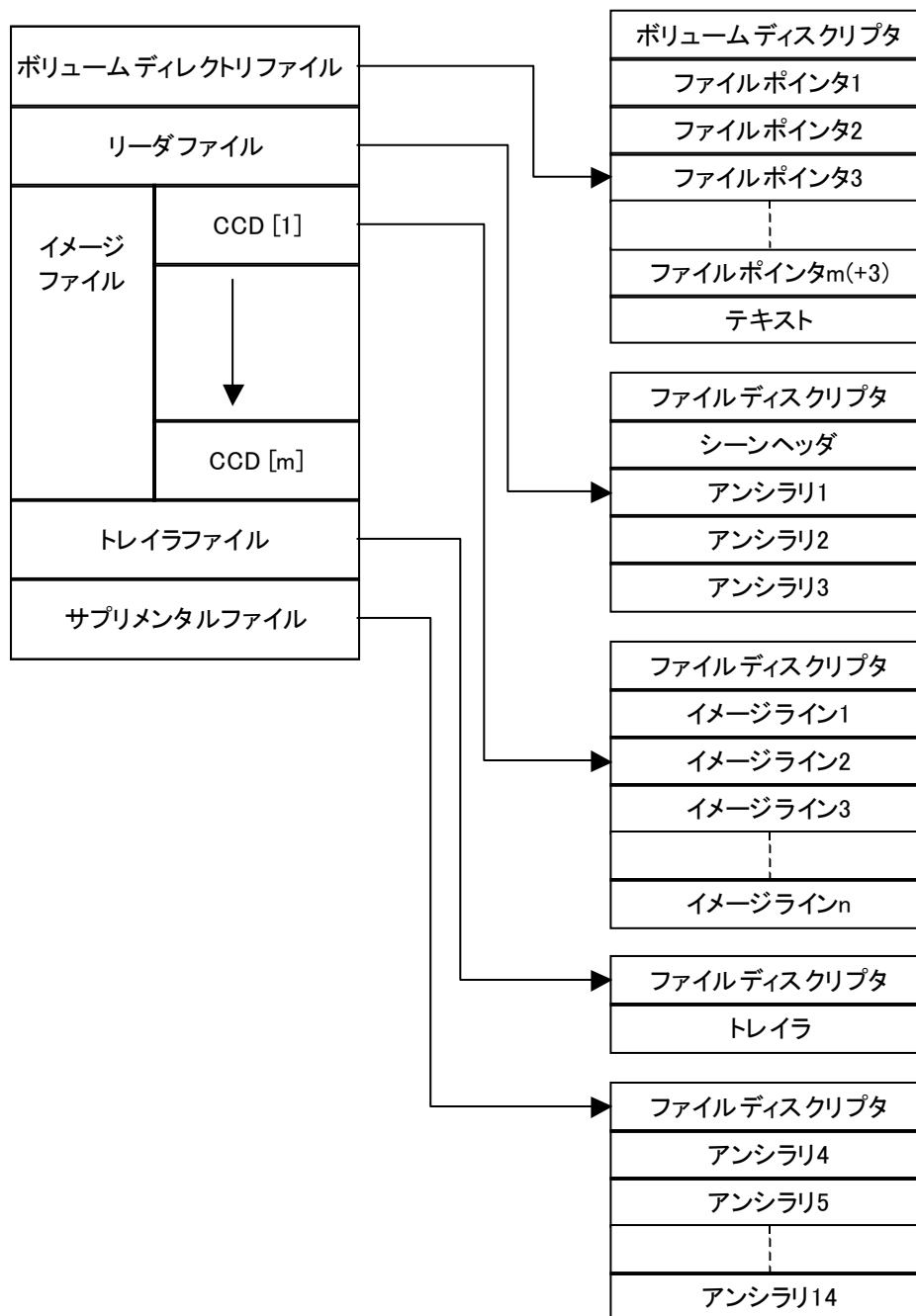


図 3.1-2 PRISM プロダクトレコード構成

表 3.1-1 PRISM 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)	TT&C システムテレメトリデータを格納する。
	アンシラリ 5 (テレメトリ 2)	PRISM ミッション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 8 (ALOS 高精度軌道情報)	ALOS 高精度軌道情報 (ECI、ECR) 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/高周波姿勢決定値)	ALOS 高精度姿勢決定値または高周波姿勢決定値を格納する。
	アンシラリ 13 (幾何パラメータ)	PRISM の幾何モデルのパラメータを格納する。
	アンシラリ 14 (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 PRISM 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-pppppppp	VOL-ssssssssssssss-pppppppp
リーダーファイル	LED-ssssssssssssss-pppppppp	LED-ssssssssssssss-pppppppp
イメージファイル	IMG-XX-ssssssssssssss-pppppppp	IMG-ssssssssssssss-pppppppp
トレイラファイル	TRL-ssssssssssssss-pppppppp	TRL-ssssssssssssss-pppppppp
サブリメンタルファイル	SUP-ssssssssssssss-pppppppp	—

Sssssssssssss : シーン ID、pppppppp : プロダクト ID、XX : CCD 番号 (01-08)

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	1537000 ₁₀
アンシラリ 5 (テレメトリ 2)	055 ₈	044 ₈	022 ₈	011 ₈	325000 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/高周波姿勢データ)	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	63000 ₁₀
アンシラリ 14 (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	8640 ₁₀

3.3 プロダクトフォーマット

表 3.3-1～表 3.3-25 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-PSM-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 = 'MMNSSSYYYYMMDDbb'	
			MM : ミッション名 (ALOS='AL') N : ミッション番号 (ALOS='1') SSS : センサ名 (PRISM='PSM') 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 = 'MMMMMMbSSSSSSbbb'	
			MMMMMM : ミッション名 ('ALOSbb') SSSSSS : センサ名 (PRISM='PRISMb')	
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一ファイル番号 = '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'	

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
20	109 - 112	A4	ブランク	
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 = 'bbb3' ~ 'bbb9'	
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 = 'bbb5' ~ 'bb11'	
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 ~ 10) 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' ~ 'bbb9'	
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 = 'PSM' (PRISM) C : センサ種別 = N : PRISM直下視35km、F : PRISM前方視35km B : PRISM後方視35km、W : PRISM直下視70km 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 : CCDユニット番号 = '1' ~ '8' (*1)	(*1) ただし、レベル1B2の場合およびリーダーファイル、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 = 'MIXEDbBINARYbANDbASCIIbBBBB' ただしイメージファイルのときは = 'BINARYbONLYbBBBBBBBBBBBBBBBB'	
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 1A,1B1直下視通常モード、 1A,1B1 1B2 前方視、後方視 直下視70km観測モード レコード番号 レコード数 レコード番号 レコード数 レコード番号 レコード数 2 5 2 5 2 5 3~m+2 n+1 2~m+2 n+1 3 n+1 m+3 2 m+3 2 4 2 m+4 12 m+4 12 m:CCD数 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 'BBBB8460' :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 'BBBB8460' :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1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 = 5) ₁₀ ~ 11) 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: ABBBCCDEbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb' A : 観測モード O : 観測、D : 暗時校正、E : 電氣的校正 BBB : 処理レベル 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 E : 観測データ種別 N : 直下視、F : 前方視、B : 後方視、W : 直下視70km	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' シーンID = 'ORBIT: AABBCDDDDDEEEEEbbbbbbbbbbbbbbbbbb'	
11	117 - 156	A40	AA : 衛星種別(AL) BBB : センサ種別(PSM) C : センサ種別補足 (N : PRISM直下視35km、F : PRISM前方視35km B : PRISM後方視35km、W : PRISM直下視70km) 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
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 = $8460)_{10}$ サブ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,...,m (バンド(CCD)1 バンド(CCD)2 ... バンド(CCD)m) トレイラ m+2 サブリメンタル m+3	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	377 - 392	A16	ブランク	
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 = 'ABBBCCDEbbbbbbbb' A : 観測モード O: 観測、D: 暗時校正、E: 電氣的校正 BBB : 処理レベル 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 E : 観測データ種別 N: 直下視、F: 前方視、B: 後方視、W: 直下視70km	作業指示のプロダクトID
10	37 - 52	A16	未補正シーンID = 'AABBBCDDDDDEEEeb' AA : 衛星種別(AL) BBB : センサ種別(PSM) C : センサ種別補足 (N: PRISM直下視35km、F: PRISM前方視35km B: PRISM後方視35km、W: PRISM直下視70km) 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bbbbbbbbbbbbbbbb0 フィールドNo.11～No.14はすべて bbbbbbbb0.0000000
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 = 'MPPPPFFFSNbbbbbb' 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(-2~b2)	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 = 'AABBBCCCCDDDDDEEEEb' AA : 衛星種別(AL) BBB : センサ種別(PSM) C : センサ種別補足 (N: PRISM直下視35km、F: PRISM前方視35km B: PRISM後方視35km、W: PRISM直下視70km) DDDDD: 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 bbbbbbb0.0000000 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 = 'PRISMbbbbbbbbbb'	
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	ブランク	
31	389 - 389	A1	圧縮モード = 'A' A = '0': 不明 '1': 1/4.5 '2': 1/9	
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')	・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 = 'PSM' (PRISM) BBBB : バンド = 'Pbbb'	
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 (AL) BBB : センサ種別 (PSM) C : センサ種別補足 (N:PRISM直下視35km、F:PRISM前方視35km B:PRISM後方視35km、W:PRISM直下視70km) 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	

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
43	1397 - 1412	A16	ブランク	
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 = 'bbbbbbbbbbbbbb1' (固定)	
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 = 'RGDbbbbbbbbbbbbbb' '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 = 'NNNNNbbbbbbbbbbbbbb' : ロー (L1A、L1B1時) 'YNNNNbbbbbbbbbbbbbb' : ニアレストネイバー 'NNYNNbbbbbbbbbbbbbb' : キュービックコンボリューション 'NYNNNbbbbbbbbbbbbbb' : バイリニア	
53	1557 - 1572	A16	地図投影法 = 'NNNNNbbbbbbbbbbbbbb' : ロー (L1A、L1B1時) 'YNNNNbbbbbbbbbbbbbb' : UTM 'NNNNYbbbbbbbbbbbbbb' : PS	
54	1573 - 1588	A16	補正レベル = 'Tbbbbbbbbbbbbbb' 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 = '1bbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb bbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb' (固定)	
59	1717 - 1732	A16	イメージフォーマット = 'BSQbbbbbbbbbbbbbb' (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。
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 '10': HighFrequency '20': OnSitePrecision '30': AOCS_Precision '40': PCD_Precision '50': Standard	
73	1871 - 1875	I5	1A、1B1のシーン中心ラインの画像切り出し位置(ポインティング角) = 'NNNNN' (1~)	シーン中心ラインの前後で切り出し開始位置が異なる場合は、上のラインの切り出し開始位置が格納される。

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
			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	1876 - 1877	I2		
75	1878 - 4680	2803A	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 → bbbbbbb-1.0000000

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード (1/5)

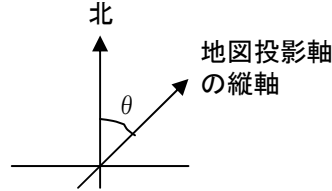
フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = 3) ₁₀	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = 044) ₈	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = 044) ₈	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = 022) ₈	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = 011) ₈	
6	9 - 12	B4	レコード長 = 4680) ₁₀	
7	13 - 28	I16	ライン当たり公称ピクセル数	フィールドNo.7からNo.11はレベル1A、1B1に対してのみ有効であり、レベル1B2に対してはブランクとなる。
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ブランクとなる。
13	97 - 108	I12	UTMゾーン番号(1~60: 左詰)	
14	109 - 124	A16	ブランク	
15	125 - 140	A16	ブランク	
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)	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
18	173 - 188	A16	ブランク	
19	189 - 204	A16	ブランク	
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	ブランク	

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード (2/5)

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ブランクとなる。
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	ブランク	
27	413 - 428	A16	ブランク	
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	ブランク	
31	477 - 492	A16	ブランク	
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についてはブランクとなる。
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)	レベル1B2の場合2.5m固定 レベル1B2の場合2.5m固定
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	ブランク	UTM: フィールドNo.20と同様 PS : フィールドNo.32と同様
38	589 - 604	A16	ブランク	
39	605 - 620	A16	ブランク	
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 (3/5)

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	
			レベル1B2 (ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 $\phi = \phi_0 + \phi_1 I + \phi_2 J + \phi_3 IJ + \phi_4 I^2 + \phi_5 J^2 + \phi_6 I^2 J + \phi_7 IJ^2 + \phi_8 I^3 + \phi_9 J^3$ $\lambda = \lambda_0 + \lambda_1 I + \lambda_2 J + \lambda_3 IJ + \lambda_4 I^2 + \lambda_5 J^2 + \lambda_6 I^2 J + \lambda_7 IJ^2 + \lambda_8 I^3 + \lambda_9 J^3$ $I = I_0 + I_1 \phi + I_2 \lambda + I_3 \phi \lambda + I_4 \phi^2 + I_5 \lambda^2 + I_6 \phi^2 \lambda + I_7 \phi \lambda^2 + I_8 \phi^3 + I_9 \lambda^3$ $J = J_0 + J_1 \phi + J_2 \lambda + J_3 \phi \lambda + J_4 \phi^2 + J_5 \lambda^2 + J_6 \phi^2 \lambda + J_7 \phi \lambda^2 + J_8 \phi^3 + J_9 \lambda^3$ 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)	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。 画像アドレスは1スタートとなる。 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。
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	
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。

J

表3.3-7 アンシラリ1(地図投影)レコード (4/5)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
59	1965 - 2044	10B8	レベル1A,1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 CCD1 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.90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。使用しないCCDには0.000～を格納する。
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	
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 CCD2 ϕ_0 から ϕ_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。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。
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 CCD3 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 CCD4 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 - 3324	10B8	レベル1A,1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 CCD5 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	
76	3325 - 3404	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
77	3405 - 3484	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
78	3485 - 3564	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
79	3565 - 3644	10B8	レベル1A,1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 CCD6 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	
80	3645 - 3724	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
81	3725 - 3804	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
82	3805 - 3884	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
83	3885 - 3964	10B8	レベル1A,1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 CCD7 ϕ_0 から ϕ_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 (5/5)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
84	3965 - 4044	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
85	4045 - 4124	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
86	4125 - 4204	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
87	4205 - 4284	10B8	レベル1A,1B1(ピクセル、ライン)、(緯度、経度)変換係数 CCD8 ϕ_0 から ϕ_9 の10個の係数を格納	
88	4285 - 4364	10B8	λ_0 から λ_9 の10個の係数を格納	
89	4365 - 4444	10B8	I_0 から I_9 の10個の係数を格納	
90	4445 - 4524	10B8	J_0 から J_9 の10個の係数を格納	
91	4525 - 4680	156A	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 = 'xxxb' XXX = 'OB1': 観測モード1(直下視/前方視/後方視同時35km観測) 'OB2': 観測モード2(直下視70km+後方視35km同時観測) 'OB3': 観測モード3(直下視70km観測) 'OB4': 観測モード4(直下視/前方視同時35km観測) 'OB5': 観測モード5(直下視/後方視同時35km観測) 'OB6': 観測モード6(前方視/後方視同時35km観測) 'OB7': 観測モード7(直下視35km観測) 'OB8': 観測モード8(前方視35km観測) 'OB9': 観測モード9(後方視35km観測) 'ECA': 電気校正モード 'DCA': 暗時校正モード	
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 - 54	A30	ブランク	
11	55 - 55	A1	ブランク	
12	56 - 56	A1	ブランク	
13	57 - 62	A6	センサゲイン = 'bbbbbA' A = '4' '3' '2' '1'	1シーンの代表ゲインを格納
14	63 - 63	A1	圧縮モード	リーダーファイルのシーンヘッダの圧縮モードと同様
15	64 - 66	A3	ブランク	
16	67 - 78	A12	ブランク	
17	79 - 86	F8.3	CCD温度(°C) = 'NNNN.NNN'	前方視or直下視or後方視
18	87 - 94	F8.3	信号処理部温度(°C) = 'NNNN.NNN'	前方視or直下視or後方視
19	95 - 2686	A2592	ブランク	
20	2687 - 2694	A8	ブランク	

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
21	2695 - 2702	A8	ブランク	
22	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	
23	2719 - 4680	A1962	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	データ当りのピクセル数 = 'bbb1'	
7	225 - 228	I4	データ当りのバイト数 = '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(CCDユニット)数 = 'bbb1'	
10	237 - 244	I8	バンド当りのライン数	
11	245 - 248	I4	ライン当りの左境界ピクセル数 = 'bbb0'	
12	249 - 256	I8	ライン当りのイメージピクセル数	
13	257 - 260	I4	ライン当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	ライン当りのレコード数(単一ユニット) = 'bbb1'	
18	277 - 280	I4	ライン当りのレコード数 = 'bbb1'	
19	281 - 284	I4	レコード当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	レコード当りのサフィックスデータバイト数 = 'bb64'	
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.30 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	AUXデータロケータ = 'bbb148SB'	
29	349 - 356	A8	品質情報ロケータ = 'bb4912SB'	

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
30	357 - 364	A8	切り出し開始位置ロケータ = 'bb61b4SB'	
31	365 - 392	A28	ブランク	
32	393 - 428	A36	データフォーマットタイプ識別 = 'INTEGER*1bbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbb'	
33	429 - 432	A4	データフォーマットタイプ識別コード = 'I*1b'	
34	433 - 436	I4	ピクセルデータ内の左側未使用ビット数 = 'bbb0'	
35	437 - 440	I4	ピクセルデータ内の右側未使用ビット数 = 'bbb0'	
36	441 - 444	I4	ピクセルデータの最大値 = 'b255'	
37	445 - 448	A4	ブランク	
38	449 - 456	A8	ブランク	
39	457 - 464	A8	ブランク	
40	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 (1/2)

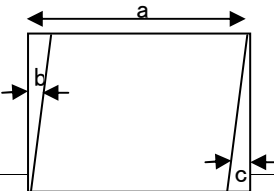
フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述 (定義と値)	備考
1	1 - 4	B4	レコード番号 = $2)_{10}$ ~ ライン数 + 1	
2	5 - 5	B1	第1レコードサブタイプ = $355)_{8}$	
3	6 - 6	B1	レコードタイプコード = $355)_{8}$	
4	7 - 7	B1	第2レコードサブタイプ = $222)_{8}$	
5	8 - 8	B1	第3レコードサブタイプ = $022)_{8}$	
6	9 - 12	B4	レコード長	
7	13 - 16	B4	プリフィックスデータ ライン番号 (フルシーンの最初のラインを1として、そこからカウントされる。)	
8	17 - 20	B4	CCDユニット番号 (1~8)	フィールドNo.8~10は、レベル1A、1B1でのみ有効で、レベル1B2では、0x00である。
9	21 - 24	B4	走査開始時刻 (日の通算ミリ秒)	
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No.11,12
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	

表3.3-11 イメージレコード (2/2)

フィールドNo.	バイトNo.	タイプ	記述(定義と値)	備考
14	SF1	B8	サフィックスデータ AUXデータ(VCID ch1)	フィールドNo.14～26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。 フィールドNo.17～19,23～25については、直下視70kmモード以外の時のみ有効で、それ以外では0x00である。 サフィックスデータのバイトNo.: SF1=1+(NPIX+34) VCID番号: 前方視 後方視 直下視 直下視70kmモード ch1 36 39 33 42 ch2 37 40 34 43 ch3 38 41 35 44 ch4 — — — 33 ch5 — — — 34 ch6 — — — 35
15	SF1+8	B8	AUXデータ(VCID ch2)	
16	SF1+16	B8	AUXデータ(VCID ch3)	
17	SF1+24	B8	AUXデータ(VCID ch4)	
18	SF1+32	B8	AUXデータ(VCID ch5)	
19	SF1+40	B8	AUXデータ(VCID ch6)	
20	SF1+48	B2	品質情報(VCID ch1) ・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	<div>欠損に関するエラー ← IDCPエラー →</div> <div>データに意味のある領域 ← スペア →</div> <div>B15 B14 B13 B12 B11 B10 B9 B8 B7 B1 B0</div> <div>2Byte ← →</div>
21	SF1+50	B2	品質情報(VCID ch2)	
22	SF1+52	B2	品質情報(VCID ch3)	
23	SF1+54	B2	品質情報(VCID ch4)	
24	SF1+56	B2	品質情報(VCID ch5)	
25	SF1+58	B2	品質情報(VCID ch6)	
26	SF1+60	B4	切り出し開始位置(CCD番号2byte+CCD内画素番号2byte)	

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 = 'bb8460'	
4	193 - 216	A24	ブランク	
5	217 - 8460	A8244	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 = $8460)_{10}$	
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(CCD1)	フィールドNo.9からNo.16については、使用しないCCDについては0を格納する。 またレベル1B2では、CCD1のフィールドに値が格納され、CCD2～CCD8のフィールドについては0を格納する。
10	1045 - 2068	256B4	ヒストグラム(CCD2)	
11	2069 - 3092	256B4	ヒストグラム(CCD3)	
12	3093 - 4116	256B4	ヒストグラム(CCD4)	
13	4117 - 5140	256B4	ヒストグラム(CCD5)	
14	5141 - 6164	256B4	ヒストグラム(CCD6)	
15	6165 - 7188	256B4	ヒストグラム(CCD7)	
16	7189 - 8212	256B4	ヒストグラム(CCD8)	
17	8213 - 8460	A248	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(TT&Cシステムテレメトリ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
3	187 - 194	I8	アンシラリ4(TT&Cシステムテレメトリ)レコードの長さ = 'b1537000'	
4	195 - 200	I6	アンシラリ5(PRISMミッションテレメトリ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
5	201 - 208	I8	アンシラリ5(PRISMミッションテレメトリ)レコードの長さ = 'bb325000'	
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/高周波姿勢データ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
19	299 - 306	I8	アンシラリ12(高精度/高周波姿勢データ)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 = 'bbb63000'	
22	321 - 326	I6	アンシラリ14(内部使用データ)レコードの数 = 'bbbbbb1'	
23	327 - 334	I8	アンシラリ14(内部使用データ)レコードの長さ = 'bbb67000'	
24	335 - 4680	A4346	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 = 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	

↓

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 = 325000) ₁₀	
7	13 - 16	I4	PRISMミッションテレメトリデータバイト数 = 108	
8	17 - 24	A8	ブランク	
9	25 - 30	B6	PRISMミッションテレメトリデータ1 プライマリヘッダ	PRISMミッション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。 PRISMミッションテレメトリデータセットのフォーマットについては付録1 1.PRISMミッションテレメトリデータを参照。 フィールドNo.9からNo.22は1回/1secの頻度で配信 (No.23,24は32secで更新)される。
10	31 - 34	B4	時刻データ	
11	35 - 36	B2	電気回路ユニットステータス	
12	37 - 37	B1	前方視放射計テスト信号基準レベル	
13	38 - 38	B1	直下視放射計テスト信号基準レベル	
14	39 - 39	B1	後方視放射計テスト信号基準レベル	
15	40 - 47	B8	前方視放射計オプティカルブラック	
16	48 - 55	B8	直下視放射計オプティカルブラック	
17	56 - 63	B8	後方視放射計オプティカルブラック	
18	64 - 69	B6	PCD時刻データ	
19	70 - 113	B44	PCD補助データ	
20	114 - 114	B1	前方視放射計CCDステータス	
21	115 - 115	B1	直下視放射計CCDステータス	
22	116 - 116	B1	後方視放射計CCDステータス	
23	117 - 131	B15	モニタ専用温度(15ch)	
24	132 - 132	B1	校正データ(1ch)	
25	133 - 240	B108	PRISMミッションテレメトリデータ2	
			...	
26		B108	PRISMミッションテレメトリデータn	
27	325000	A	ブランク	

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	

J

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	
13		A97	ALOS軌道情報 軌道データ1	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。
			...	
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	
18	295751	A	ALOS軌道情報(予測値ECR)1	

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
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	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。
			...	
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	
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/ALOS高周波姿勢決定値)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 または ALOS高周波姿勢決定値	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高周波姿勢決定値は、PRISMミッションデータレベル0シグナルデータファイルの分割ファイル単位でシーンを含む範囲の2～3ファイル分をまとめた、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およびALOS高周波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及び2.ALOS高周波姿勢決定値フォーマットを参照。
9				
10				
11	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 = 63000) ₁₀	
7	13 - 24	A12	ブランク	
8	25 -	A	幾何パラメータ	
9	63000	A	PRISM指向アライメントパラメータ	PRISM指向アライメントパラメータについては付録3 3.指向アライメントパラメータフォーマットを参照のこと。
10		A	ブランク	

J

表3.3-25 アンシラリ14(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 = 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 = 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（PRISM）

本付録は、プロダクトフォーマット説明書（PRISM 編）のうち、PRISM 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

PRISM 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(PRISM)(1/6)

No.	区分	項目名(ALOS)	キーワード	格納値(範囲) ALOS
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) NNNNN: 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	AABBBCDDDDDEEEE AA: 衛星種別 (=AL) BBB: センサ種別 (=PSM) C: センサ種別補足 (N: 直下視、F: 前方視、B: 後方視、W: 直下視70km) DDDDD: 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	-2~2 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	ABBBCCDE A: 観測モード (O: 観測、D: 暗時校正、E: 電氣的校正) BBB: 処理レベル (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) E: 観測データ種別 (N: 直下視、F: 前方視、B: 後方視、W: 直下視70km)
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		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(PRISM)(2/6)

No.	区分	項目名(ALOS)	キーワード	格納値(範囲) ALOS
12	プロダクト指定(続き) Pds	使用姿勢データ精度	Pds_AttitudeDataPrecision	HighFrequency/OnSitePrecision/AOCS_Precision/PCD_Precision/Standard HighFrequency: 高周波姿勢決定値 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)
13	画像情報 Img	圧縮モード	Img_CompressionRate	1:1/4.5、2:1/9
14		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
15		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
16		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)
17		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
18		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
19		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
20		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
21		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
22		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
23		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
24		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
25		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
26		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
27		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

サマリ情報(PRISM)(3/6)

No.	区分	項目名(ALOS)	キーワード	格納値(範囲) ALOS
28	画像情報(続き) Img	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
29		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
30		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
31		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
32		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
33		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
34		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
35		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
36		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
37		切出し開始画素位置	Img_StartPixelPosition	1～99999 電子ポインティングにおける切出し開始画素位置(絶対画素番号)
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	Img_SensorGain	1～4(注: 本数値は、代表ゲインである。)
41		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(PRISM)(4/6)

No.	区分	項目名(ALOS)	キーワード	格納値(範囲) ALOS
42	画像情報(続き) Img	飽和率	Img_SaturationLevelOfBand1	0.00～100.00(%)
43		ゲイン切替え数	Img_CntOfGainSwitchTime	1～8 (レベル1B1、1B2でゲイン切替があった場合に格納する) オプティカルブラック抽出対象範囲における、システムテレメトリ中のゲインの切り替わり回数。
44		ゲイン切替え時刻	Img_GainSwitchTimen n: 1～8 ゲイン切替の通番	XXXX□YYYYYYY (レベル1B1、1B2でゲイン切替えがあった場合に格納する。) システムテレメトリからゲインの切り替わりを検出した時刻。 XXXX: GPS週番号(0～9999) YYYYYYY: GPS週秒(0～999999) 左詰、ゼロサプレスあり
45		検出ゲイン个数	Img_CntOfGain	1～9(レベル1B1、1B2の場合に格納する。) オプティカルブラック抽出対象範囲で検出したシステムテレメトリのゲインの個数。
46		検出ゲイン	Img_Gainn n: 1～9 ゲインの通番	1～4 (レベル1B1、1B2の場合に格納する。) オプティカルブラック抽出対象範囲で検出したシステムテレメトリのゲイン。
47		オプティカルブラック数	Img_CntOfOpticalBlack	2～8 (レベル1B1、1B2の場合に格納する。) ラジオメトリック補正係数算出に使用したオプティカルブラックの画素数。
48		オプティカルブラック	Img_OpticalBlackn n: 1～8 オプティカルブラックの通番	XX□YYY□YYY□YYY□YYY□YYY□YYY□YYY (レベル1B1、1B2の場合に格納する。) ラジオメトリック補正係数算出に使用したオプティカルブラックの画素番号および画素値。 XX: オプティカルブラック画素番号(1～22) YYY: オプティカルブラック(0～255) 左から、CCD1、CCD2、...、CCD8 の順に格納 ただし、使用しないCCDには“999”を格納する 左詰、ゼロサプレスあり
49		オプティカルブラック取得時刻	Img_OpticalBlackTimen n: 1～8 オプティカルブラックの通番	XXXXXX.YYYYYYY(レベル1B1、1B2の場合に格納する。) XXXXXX.YYYYYYY: GPS週秒(0.000000～999999.999999) 小数点以下6桁は省略不可 左詰、ゼロサプレスあり
50		1A中心衛星時刻	Img_1ACenterSatelliteTime	XXXX□YYYYYYY.ZZZZZZ (レベル1B1、1B2の場合に格納する。) オプティカルブラック抽出の際に使用した1A中心時刻。 XXXX: GPS週番号(0～9999) YYYYYYY: ZZZZZZ: GPS週秒(0.000000～999999.999999) 小数点以下6桁は省略不可 左詰、ゼロサプレスあり

サマリ情報(PRISM)(5/6)

No.	区分	項目名(ALOS)	キーワード	格納値(範囲) ALOS
51	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)
52		レベル1プロダクトファイル数	Pdi_CntOfL1ProductFileName	8(レベル1A、レベル1B1:35kmモード)、10(レベル1A、レベル1B1:70kmモード)、4(レベル1B2)
53		レベル1プロダクトファイル名	Pdi_L1ProductFileNamenn nn:01～99	ボリュームディレクトリ(1A、1B1、1B2) VOL-ssssssssssssss-pppppppp リーダ(1A、1B1、1B2) LED-ssssssssssssss-pppppppp イメージ(1A、1B1) IMG-XX-ssssssssssssss-pppppppp イメージ(1B2) IMG-ssssssssssssss-pppppppp トレーラ(1A、1B1、1B2) TRL-ssssssssssssss-pppppppp サプリメンタル(1A、1B1) SUP-ssssssssssssss-pppppppp ssssssssssssss:シーンID、pppppppp:プロダクトID、XX:CCD番号(01-08)
54		ビット/ピクセル	Pdi_BitPixel	8(固定)
55		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みのピクセル数である。
56		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。
57		プロダクトフォーマット	Pdi_ProductFormat	CEOS:固定
58		ライン生成済み画像ファイル数	Pdi_CntOfLineProcessedImageName	1～6
59		ライン生成済み画像ファイル名	Pdi_LineProcessedImageNamen n:1～6	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(最大6ファイル)
60	自動検査結果 Ach	時刻系データ	Ach_TimeCheck	OK/NG
61		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。)
62		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。)
63		温度データ	Ach_TemperatureCheck	OK/NG
64		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。)
65		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。)
66		高精度／高周波姿勢データ	Ach_PrecisionHighFrequencyAttitudeCheck	OK/FAIR/NG (使用姿勢データ精度がHighFrequency/OnSitePrecisionの場合に格納する。)
67		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。)
68		ゲインモード	Ach_GainMode	OK/NG
69		ポインティング	Ach_Pointing	OK/NG
70		ライン欠損	Ach_LossLines	OK/FAIR/NG

サマリ情報(PRISM)(6/6)

No.	区分	項目名(ALOS)	キーワード	格納値(範囲) ALOS
71		IDCPストップ信号	Ach_IDCP_StopSignal	OK/FAIR/NG
72	自動検査結果(続き) Ach	バッファメモリ2bitエラー	Ach_BufferMemory2BitError	OK/FAIR/NG
73		飽和率	Ach_SaturationLevel	OK/NG
74		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補正オプションは指定されなかったものとして処理される。)
75		オプティカルブラック	Ach_OpticalBlackCheck	OK/NG (レベル1B1、1B2の場合に格納する。)
76		絶対航法時刻	Ach_AbsoluteNavigationTime	OK/NG (初期運用評価でNG→FAIRと変更するか否か評価する。)
77		CCDステータス変更	Ach_CCDStatusChange	OK/NG (初期運用評価でNG→FAIRと変更するか否か評価する。)
78	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)
79	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: 条件付き正常(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)
80		データ処理ホスト名	Rad_ProcessedHostName	XXXXXXXXX データ処理を行ったホスト名
81		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
82	ラベル情報 Lbi	衛星名	Lbi_Satellite	ALOS(固定)
83		センサ名	Lbi_Sensor	PRISM(固定)
84		処理レベル	Lbi_ProcessLevel	xxx 1A□:レベル1A 1B1:レベル1B1 1B2:レベル1B2
85		作成局	Lbi_ProcessFacility	HEOC(固定)
86		観測日	Lbi_ObservationDate	YYYYMMDD