

NEB-01039B

ADEOS-II GLI レベル 1 プロダクトフォーマット説明書

2003 年 12 月

宇宙航空研究開発機構

目次

1 概要.....	1-1
1.1 グローバルアトリビュート	1-1
1.2 V グループ.....	1-1
1.3 画像データ.....	1-2
2 レベル 1A データ.....	2-1
2.1 概要	2-1
2.2 ファイル名.....	2-1
2.3 グローバルアトリビュート	2-3
2.3.1 ミッションとドキュメンテーション	2-3
2.3.2 データ時刻	2-6
2.3.3 データ品質	2-7
2.3.4 ファイルメトリクス	2-8
2.3.5 シーン座標	2-9
2.4 V グループ.....	2-10
2.4.1 スキャンラインアトリビュート	2-10
2.4.2 ADEOS-II 生データ	2-12
2.4.3 PCD 工学値.....	2-14
2.4.4 画像補正データ工学値	2-15
2.4.5 ナビゲーション	2-17
2.4.6 チルト.....	2-18
2.4.7 校正	2-19
2.4.8 時刻誤差情報.....	2-24
2.4.9 GPS 軌道データ	2-26
2.4.10 軌道データ (GPS 異常時のみ)	2-27
2.4.11 ラジオメトリック補正係数	2-29
2.4.12 データ品質フラグ.....	2-31
2.5 注意事項	2-34
2.5.1 画像データ中のフラグ	2-34
2.5.2 2km サンプリングデータ.....	2-34
2.5.3 品質データフラグ.....	2-35
2.5.4 GPS フラグ	2-37
3 レベル 1B データ.....	3-1
3.1 概要	3-1
3.2 ファイル名.....	3-1
3.3 グローバルアトリビュート	3-3
3.3.1 ミッションとドキュメンテーション	3-3
3.3.2 データ時刻	3-6
3.3.3 データ品質	3-7
3.3.4 ファイルメトリクス	3-8
3.3.5 シーン座標	3-9
3.4 V グループ (VNIR/SWIR/MTIR/250m)	3-10
3.4.1 スキャンラインアトリビュート	3-10
3.4.2 GLI レベル 1B データ	3-12
3.4.3 ADEOS-II 生データ	3-17
3.4.4 PCD 工学値.....	3-19
3.4.5 画像補正データ工学値	3-20

3.4.6	ナビゲーション	3-22
3.4.7	チルト	3-23
3.4.8	校正	3-24
3.4.9	時刻誤差情報	3-29
3.4.10	GPS 軌道データ	3-31
3.4.11	軌道データ (GPS 異常時のみ)	3-32
3.4.12	陸海フラグ	3-34
3.4.13	太陽・衛星角度情報	3-35
3.4.14	絶対校正係数テーブル	3-36
3.4.15	データ品質フラグ	3-37
3.4.16	GLI レベル 1B データ素子位置情報	3-40
3.5	V グループ (衛星位置情報)	3-51
3.5.1	基準時刻	3-51
3.5.2	衛星位置情報データ	3-52
3.6	注意事項	3-58
3.6.1	画像データ中のフラグ	3-58
3.6.2	2km サンプリングデータ	3-59
3.6.2	品質データフラグ	3-59
3.6.2	擬似アフィン係数について	3-59
4	レベル 1B MAP	4-1
4.1	概要	4-1
4.2	ファイル名	4-1
4.3	グローバルアトリビュート	4-3
4.3.1	ミッションとドキュメンテーション	4-3
4.3.2	データ時刻	4-5
4.3.3	源泉プロダクト情報	4-6
4.3.4	シーン座標	4-7
4.3.5	地図情報	4-9
4.4	V グループ	4-10
4.4.1	スキャンラインアトリビュート	4-10
4.4.2	GLI レベル 1B MAP データ	4-11
4.4.3	チルト	4-16
4.4.4	絶対校正係数テーブル	4-17
4.4.5	品質フラグ	4-18
4.5	注意事項	4-19
4.5.1	画像データ中のフラグ	4-19

1. 概要

本ドキュメントは GLI のレベル 1 プロダクト仕様を説明したものである。

GLI のプロダクトは ADEOS/OCTS との互換性を考慮し、OCTS プロダクトフォーマット説明書 (Version 1.3、平成 8 年 3 月 15 日)、HDF (Hierarchical Data Format) v4.1 に準じたフォーマットを用いるものとする。

GLI のレベル 1 プロダクトは下記の種類に分類される。

- ・ レベル 1A: GLI-1kmVNIR(可視近赤外)、GLI-1kmSWIR(短波長赤外)、GLI-1kmMTIR(中間熱赤外)、GLI-250m、準リアル
- ・ レベル 1B: GLI-1kmVNIR、GLI-1kmSWIR、GLI-1kmMTIR、GLI-1km 衛星位置情報、GLI-250m
- ・ レベル 1B MAP: GLI-1kmVNIR、GLI-1kmSWIR、GLI-1kmMTIR、GLI-250m

1.1. グローバルアトリビュート

グローバルアトリビュートはプロダクトの種類、内容を説明するものである。

V データ名は HDF タグ = VH (Vdata description) であり、データは HDF タグ = VS (Vdata) である。従って、HDF ライブラリにより V データ名を使ってデータを検索し参照することができる。このとき、HDF ライブラリではデータ数、型、サイズを意識することなく参照することができる。

なお、以下の説明中のデータ型の表現は下記による。

Ch:	文字列
Short:	2byte 整数 (符号付き)
Ushort:	2byte 整数 (符号無し)
Long:	4byte 整数
Ulong:	4byte 整数 (符号無し)
Real:	4byte 実数
Double:	4byte 実数
Byte:	1byte 整数 (符号無し)
SByte:	1byte 整数 (符号付)

1.2. V グループ

V グループは衛星から得られたデータそのもの、或は加工、編集したデータを記述している。

V グループ名は HDF タグ = VG (Vgroup) である。各 V グループは、次元は HDF タグ = SDD (Scientific data dimension) で示され、各次元は HDF タグ = VG (Vgroup) で示

される次元名を持つ。また、HDF タグ = VH (Vdata description) で示される long_name, valid_range, units 等の内容が HDF タグ = VS(Vdata)によって記述されている。そして、実際のデータセットは HDF タグ = SD (Scientific data) の科学データとして記述されている。これらのデータセットは HDF ライブラリにより V グループ名で検索し参照することができる。このとき、HDF ライブラリではデータセットの内容を意識せず、すべてのデータを参照することができる。

1.3. 画像データ

画像データは V グループと同様の科学データとして記述される。従って V グループ名は HDF タグ = VG(Vgroup)であり、各 V グループの次元は HDF タグ = SDD(Scientific data dimension) で示され、各次元は HDF タグ = VG (Vgroup) で示される次元名を持ち、画像データは HDF タグ = SD (Scientific data) の科学データとして記述されている。

2. レベル 1A データ

2.1. 概要

レベル 1A データは、GLI の 2 つの分解能、すなわち 1km データと 250m データでプロダクトが分かれる。1km データはさらに観測波長帯により VNIR (可視近赤外)、SWIR (短波長赤外)、MTIR (中間熱赤外) の 3 つに分かれる。また、これらの標準プロダクトとは別に、特定機関向けに特定のバンド、特定の領域のみを切り出す NRT (準リアルタイム) プロダクトがある。校正モードで取得されたデータは、レベル 1A プロダクトに準じるフォーマットでデータを保存する。なお、GLI では OCTS での GAC (Global Area Coverage) ・ LAC (Local Area Coverage) に対応する区別はない。

なお、以下の説明中のデータ型の表現は下記による。

Ch: 文字列
Short: 2byte 整数 (符号付き)
Ushort: 2byte 整数 (符号無し)
Long: 4byte 整数
Ulong: 4byte 整数 (符号無し)
Real: 4byte 実数
Double: 8byte 実数
Byte: 1byte 整数 (符号無し)
SByte: 1byte 整数 (符号付き)

2.2. ファイル名

プロダクトのファイル名は以下の体系を持つ。

ファイル名	種別
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XV1A0000000.00	VNIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XS1A0000000.00	SWIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XM1A0000000.00	MTIR
A2GL2YYMMDDPPSSMMT_X01A0000000.00	250m
A2GL1YYMMDDPPNNNNN_X01A0000000.00	準リアル

ファイル名は以下の内容を表す。

A2G 衛星種別 (ADEOS-II)
GLx センサ種別・分解能 (GL1: GLI 1km , GL2: GLI 250m)
YYMMDD 観測日
PP パス番号
SS シーン番号
MM 観測モード (OD:昼間観測モード、ON 夜間観測モード)
T チルト (1:直下視、2:後方視、3:前方視)
X プロダクト種別 (P: 計画生産、N:準リアル、O:注文生産)
NNNNN 準リアルプロダクトでの切り出し開始昇交点通過後経過時間

Global Attributes

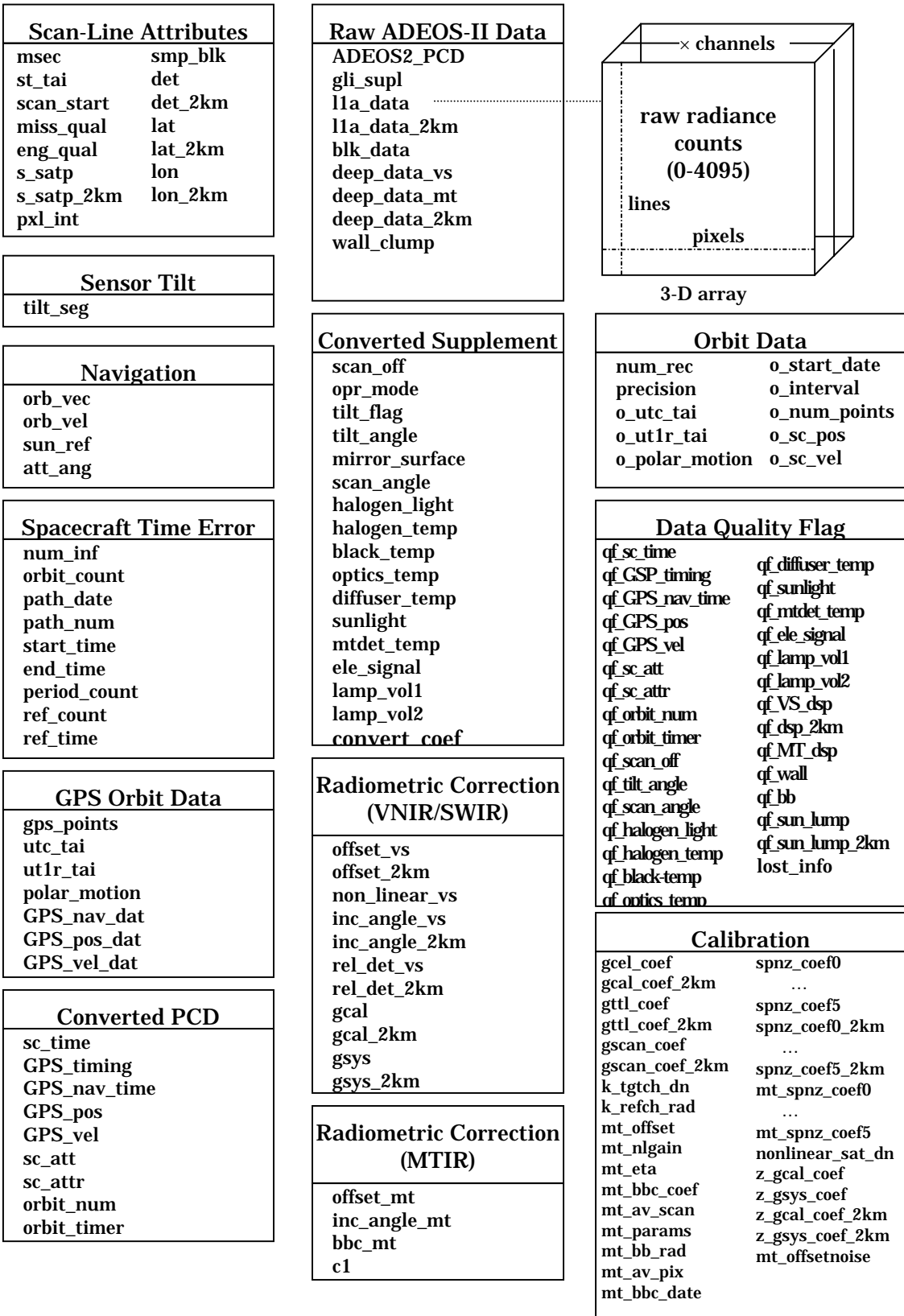


図 2.1 レベル 1A プロダクト構造図

2.3 グローバルアトリビュート

2.3.1 ミッションとドキュメンテーション

データ名	データ項目	型	タグ数	フォーマット	説明	備考
Product Name	プロダクトファイル名	Ch	1	(2.2 参照)	プロダクトのファイル名	グラニューールIDをもとにしたもの。
Title	タイトル	Ch	1	"GLI Level-1A Data" "GLI Level-1A NRT Data"	定常処理計画生産プロダクトの場合 準リアルプロダクトの場合	
Data Center	データ処理局	Ch	1	"JAXA/Earth Observation Center"	EOCで処理されたプロダクトであることを示す。	
Station Name	データ受信局	Ch	1	"JAXA/Earth Observation Center"	EOCで受信されたデータであることを示す	準リアルの場合のみ記述する
Station Latitude	受信局緯度	Real	1	受信局の緯度[deg]	-	準リアルの場合のみ記述する
Station Longitude	受信局経度	Real	1	受信局の経度[deg]	-	準リアルの場合のみ記述する
Mission	ミッション名	Ch	1	"ADEOS-II GLI"	ミッション名(衛星名、センサ名)	
Mission Characteristics	ミッション特性	Ch	1	"Nominal orbit:inclination = 98.62(Sun-Synchronous); node = 10:15-10:45 AM(descending); eccentricity < 0.0012; altitude = 803km; ground speed = 6.6km/sec; revolutions per day = 14 + 1/4"	-	
Sensor	センサ名	Ch	1	"Global Imager(GLI)"	センサ名	
Sensor Characteristics	センサ特性	Ch	1	"1km:Number of bands = 30, 250m: Number of bands = 6; 1km:Number of detectors per bands = 12, 250m:Number of detectors per bands = 48; 1km:bits per pixel = 13, 250m:bits per pixel = 12; Scan period = 1.8sec; 1km:bit rate = 3.8676Mbit/sec, 250m:bit rate = 60Mbit/sec"	-	
Data Type	データタイプ	Ch	1	"1km" "250m" "NRT"	定常処理(1km) 定常処理(250m) 準リアル処理 (1km)	

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Data Sub-type	データサブタイプ	Ch	1	"VNIR" "SWIR" "MTIR"	バンドの種類	データタイプが 1km かつ観測モードの場合に設定する
Number of 1km Channels	処理対象 1 k m チャネル数	Ch	1	NN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった 1km チャネル数 通常のプロダクトでは、VNIR では 19、SWIR では 4、MTIR では 7 となる	1km プロダクトにのみ設定する 校正モードのデータでは SWIR 2km サンプリングデータは処理しない
Number of 250m/2km Channels	処理対象 250 m /2km サンプリングチャネル数	Ch	1	NN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった 250m/2km サンプリングチャネル数 通常の SWIR で 2 となる	1km SWIR プロダクトにのみ設定する
Number of 250m Channels	処理対象 250 m チャネル数	Ch	1	NN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった 250m チャネル数 通常の 250m プロダクトでは 6 となる	250m プロダクトにのみ設定する
Processing Channels	処理対象チャネル	Ch	1	(例 1) 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 (例 2) 24 25 26 27 28 29 (例 3) 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 14 16 18 30 34 35 36	そのプロダクトに含まれる処理対象となったチャネルを空白区切りで記す 例 1 は VNIR、例 2 は SWIR、例 3 は NOAA 向け準リアルタイムプロダクトの場合である	ch28,29 については、1km プロダクトの場合には 2km サンプリング、250m プロダクトの場合にはオリジナル分解能となる
Replacement Flag	修正フラグ	Ch	1	"ORIGINAL"	NASDA/EOC で作成されたプロダクトであることを示す。	
Software ID	ソフトウェア ID	Ch	1	UVNNNNNNN	EOC における処理ソフトウェアのバージョン番号。UVNNNNNNN の部分にはバージョン番号を示すコードが入る。 U:GLI 歪補正・物理量抽出処理ソフトウェアバージョン V:GLI HMI ソフトウェアバージョン NNNNNNN:ローカルバージョン番号	制御情報ファイルの処理ソフトウェアバージョンを設定

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Processing Time	処理時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	-	処理を完了した時の計算機のシステム時刻を設定する タイムゾーンは処理計算機に依存する
Processing Result	処理作業結果	Ch	1	(省略)	そのプロダクトの処理作業結果	

2.3.2 データ時刻

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Start Time	シーン開始時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン開始の UTC 時刻	シーンの最初のラインの走査中心の時刻を設定する
End Time	シーン終了時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン終了の UTC 時刻	シーンの最後のラインの走査中心の時刻を設定
Scene Center Time	シーン中心時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン中心の UTC 時刻	Start Time と End Time の中間の時刻を設定
Node Crossing Time	降交点通過時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	降交点通過時刻 (UTC)	MMO から入手する降交点時刻を設定する
Start Year	開始年	Short	1	-	シーン開始時刻の年	Start Time の年部分を設定
Start Day	開始日	Short	1	-	1月1日を0としたシーンの開始時刻の通算日	Start Time の日付を用いる
Start Millisec	開始ミリ秒	Long	1	-	シーン開始時刻の、その日の通算ミリ秒	Start Time の時刻を用いる
End Year	終了年	Short	1	-	シーン終了時刻の年	End Time の年部分を設定
End Day	終了日	Short	1	-	1月1日を0としたシーン終了時刻の通算日	End Time の日付を用いる
End Millisec	終了ミリ秒	Long	1	-	シーン終了時刻の、その日の通算ミリ秒	End Time の時刻を用いる
Orbit Number	軌道番号	Long	1	1 ~ 399	PCD 周回軌道番号	シーン開始時の番号を設定
Last Maneuver Start Time	軌道制御開始時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss	直近に実施された軌道制御の開始時刻	
Last Maneuver End Time	軌道制御終了時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss	直近に実施された軌道制御の終了時刻	
Last Maneuver Type	軌道制御種別	Ch	1	"+dV" "-dV" "dI"	直近に実施された軌道制御の種類 +dV 面内制御 (加速) -dV 面内制御 (減速) dI 面外制御	

2.3.3 データ品質

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Pixels per Scan Line	1ライン当りの画素数	Long	1	1276 5104	1kmの場合 250mの場合	太陽光校正・内部光源校正プロダクトの場合はそれぞれ太陽光・内部光源画像のサンプル数 電気校正プロダクトの場合は電気校正サンプル数
Pixels per Scan Line for SWIR 2km	1ライン当りの画素数(SWIR2km)	Long	1	638	SWIR250m/2km サンプリング画像の1ライン当たりの画素数	SWIRの2kmリサンプルデータの都合 校正モードの場合は2km サンプルデータは処理しない
Number of Scan Lines	シーンのスキヤンライン数	Long	1	-	シーンの走査数を設定する	シーンの走査数(シーンの全ライン数ではない) 観測モードでは標準 140
Lines per Scan for SWIR 2km	1スキヤン当りのライン数(SWIR2km)	Long	1	6	SWIR 250m/2km サンプリング画像の1走査当たりのライン数	1kmSWIR プロダクトのみ
Lines per Scan	1スキヤン当りのライン数	Long	1	12 48	1kmの場合 250mの場合	1km, 250m
Missing Packets	パケット欠損数	Long	1	-	1kmのレベル0データにおける当該シーン部分での欠損パケット数	1km プロダクトのみ(250m ではフレーム欠損数)
Missing Frames	フレーム欠損数	Long	1	-	250mのレベル0データにおける当該シーン部分での欠損マイナフレーム数	250m プロダクトのみ(1km ではパケット欠損数)
Missing Lines	画像データライン欠損数	Long	1	-	-	観測画像データについて、1ライン全画素が欠損しているライン数 1走査分のレベル0データが欠損した場合は、1kmでは12ライン、250mでは48ラインのライン欠損となる
GPS Flag	GPS フラグ	Ch	1	"OK" "NG" "TE" "TX"	GPS 正常時 GPS 異常時 TT 異常時(先頭走査のSTを基準) TT 異常時(走査開始時刻を推定)	軌道データとしてGPSデータが利用できるか否かを設定。 詳細は2.5.4を参照。

2.3.4 ファイルメトリクス

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Saturated Pixels	飽和ピクセル数	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっている画素数(チャネル毎)	処理対象チャネル数は「ミッシオンとドキュメンテーション」中の「処理対象1kmチャネル数」または「処理対象250mチャネル数」の値を用いるSWIRの250m/2kmサンプリングについては別に扱う
Saturated Pixels for SWIR 2km	飽和ピクセル数 (SWIR 2km)	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっている画素数(チャネル毎)	1kmSWIRプロダクトのみ 処理対象チャネル数は「ミッシオンとドキュメンテーション」中の「処理対象250m/2kmチャネル数」の値を用いる
Non-Saturated Pixels	不飽和ピクセル数	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっていない画素数(チャネル毎)	処理対象チャネル数は「ミッシオンとドキュメンテーション」中の「処理対象1kmチャネル数」または「処理対象250mチャネル数」の値を用いるSWIRの250m/2kmサンプリングについては別に扱う
Non-Saturated Pixels for SWIR 2km	不飽和ピクセル数 (SWIR 2km)	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっていない画素数(チャネル毎)	処理対象チャネル数は「ミッシオンとドキュメンテーション」中の「処理対象1kmチャネル数」または「処理対象250mチャネル数」の値を用いるSWIRの250m/2kmサンプリングについては別に扱う

2.3.5 シーン座標

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Latitude Units	緯度の単位	Ch	1	"degrees North"	プロダクトで用いられる緯度の単位	測地緯度
Longitude Units	経度の単位	Ch	1	"degrees East"	プロダクトで用いられる経度の単位	
Scene Center Latitude	シーン中心緯度	Real	1	-	-	
Scene Center Longitude	シーン中心経度	Real	1	-	-	
Upper Left Latitude	シーン左上緯度	Real	1	-	-	
Upper Left Longitude	シーン左上経度	Real	1	-	-	
Upper Right Latitude	シーン右上緯度	Real	1	-	-	
Upper Right Longitude	シーン右上経度	Real	1	-	-	
Lower Left Latitude	シーン左下緯度	Real	1	-	-	
Lower Left Longitude	シーン左下経度	Real	1	-	-	
Lower Right Latitude	シーン右下緯度	Real	1	-	-	
Lower Right Longitude	シーン右下経度	Real	1	-	-	
Orbit Node Longitude	降交点の経度	Real	1	-	-	
Start path number	シーン開始パス番号	Short	1	-	シーン開始パス番号を設定	
Start argument of Latitude	シーン開始緯度指数	Real	1	-	シーン開始緯度指数を設定	
End path number	シーン終了パス番号	Short	1	-	シーン終了パス番号を設定	
End argument of Latitude	シーン終了緯度指数	Real	1	-	シーン終了緯度指数を設定	

緯度、経度は光軸中心の観測点として値を設定。

2.4 Vグループ

2.4.1 スキャンラインアトリビュート

Vグループ名	Vグループクラス
Scan-Line Attributes	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

n: 緯度・経度を算出した画素のカラム方向アドレス (Vグループ : smp_blk の値)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
msec	Long	スキャン数	s	"Scan-line time, milliseconds of day"	"msec" (0,86400000)	走査開始時刻の日の ミリ秒	時系は UTC とす る。Valid range は 通常 0, 86399999 であるが、閏秒が入 ると 86400000-8640099 9 の間の値をとる ことがある。
st_tai	Double	スキャン数	s	"Spacecraft TAI time"	"sec"	衛星時刻(TAI)	
scan_start	Ch	スキャン数 文字列長	s 22	"Scan Start Time"	-	走査開始時刻(UTC)	
miss_qual	Byte	スキャン数	s	"Missing frame flag"	-	フレーム欠損フラグ	
eng_qual	Byte	スキャン数	s	"Engineering data-out-of-range flags"	-	テレメトリ異常フラ グ	
s_satp	Short	チャネル数 ライン数	19[V], 4[S], 7[M], 6[250m] s×12[V,S,M] s×48[250m]	"Number of saturated pixels per band"	-	ライン中の飽和画素 数	
s_satp_2km	Short	チャネル数 ライン数	2 s×6	"Number of saturated pixels per band for 2km"	-	ライン中の飽和画素 (SWIR 2km サンプ リング)	SWIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
pxl_int	Short	定数	設定せず	1	"L1A Sample block interval"	-	カラム方向ブロック間隔	通常、1kmで12、250mで48
smp_blk	Short	定数	設定せず	1	"L1A Sample blocks"	-	カラム方向ブロック数	通常、1km/250mとも108
det	Short	素子番号	"det2"	2	"Detector number of pixels"	-	緯経度を算出した素子番号	1kmチャネルの場合には1,12、250mチャネルの場合は1,48
det_2km	Short	素子番号	"det2"	2	"Detector number of pixels for 2km"	-	緯経度を算出した素子番号	SWIRのみ、8、48
lat	Real	チャネル数 素子方向アドレッシング数 スキャン数 カラム方向アドレッシング数	"chnls" "det2" "rec" "pxls"	19[V], 4[S], 7[M], 6[250m] 2 2 s n	"Scan point latitude"	"deg" (-90.0,90.0)	格子点緯度	カラム方向ブロック間隔(px_int)と素子番号(det)で表される格子点画素の撮像点緯度。素子は1,12の順。sampleは1,13,25...
lat_2km	Real	チャネル数 素子方向アドレッシング数 スキャン数 カラム方向アドレッシング数	"chnls2k" "det2" "rec" "pxls"	2 2 s n	"Scan point latitude"	"deg" (-90.0,90.0)	格子点緯度 (SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
lon	Real	チャネル数 素子方向アドレッシング数 スキャン数 カラム方向アドレッシング数	"chnls" "det2" "rec" "pxls"	19[V], 4[S], 7[M], 6[250m] 2 2 s n	"Scan point longitude"	"deg" (-180.0,180.0)	格子点経度	カラム方向ブロック間隔(px_int)と素子番号(det)で表される格子点画素の撮像点経度。素子は1,12の順。sampleは1,13,25...
lon_2km	Real	チャネル数 素子方向アドレッシング数 スキャン数 カラム方向アドレッシング数	"chnls2k" "det2" "rec" "pxls"	2 2 s n	"Scan point longitude for 2km"	"deg" (-180.0,180.0)	格子点経度 (SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ

2.4.2 ADEOS-II 生データ

Vグループ名	Vグループクラス
Raw ADEOS-II Data	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

p: 1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

p2: SWIR2km サンプリングチャネルの1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数

sn: 直下視のスキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line for SWIR 2km)

データ配列名	型	内容	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
			次元名	値				
ADEOS2_PCD	Ushort	スキャン数 PCDデータ項目数	"rec" "instr"	s 41	"ADEOS-II PCD Data"	-	ADEOS-II 生データ	レベル0 データに含まれる PCD データ。生データのため、ワード数分保存される。項目としては PCD データは9項目。
gli_supl	Ushort	スキャン数 画像補正データ項目数	"rec" "suppl"	s 1314	"GLI supplement data"	-	GLI 画像補正データ	レベル0 データに含まれる GLI 画像補正データ (画像内テレメトリデータ)。生データのため、ワード数分保存される。項目としては画像補正データは16項目。

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
lla_data	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnls" "lines" "nsamp"	19[V], 4[S], 7[M], 6[250m] s×12[V,S],s×48[250m] p	"Level-1A data" (観測 画像の場合) "SCA Calibration data" (太陽光校正の場 合) "LCA Calibration data" (内部光源校正の 場合)	-	GLI レベル 1 A 生デー タ	13bit の画像データ に上位側を 3bit 拡 張して格納する
lla_data_2km	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnls2k" "lines2k" "nsamp2k"	2 s×6 p2	"Level-1A data for 2km"	-	GLI レベル 1 A 生デー タ (SWIR 2 kmサン プリング)	SWIR のみ
blk_data	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnlsmt" "lines" "nsampb"	7 s×12 30	"Black body data"	-	黒体画像データ	MTIR のみ
deep_data_vs	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnlsvs" "lines" "nsampdvs"	19[V], 4[S], 6[250m] s×12[V,S],s×48[25 0m] 28[V,S],112[250m]	"Deep space data"	-	深宇宙画像データ	VNIR/SWIR のみ
deep_data_mt	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnlsmt" "lines" "nsampdmt"	7 s×12 20	"Deep space data"	-	深宇宙画像データ	MTIR のみ
deep_data_2km	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnls2k" "lines2k" "nsampd2k"	2 s×6 14	"Deep space data for 2km"	-	深宇宙画像データ (SWIR 2km サンプリ ング)	SWIR のみ
wall_clump	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	"chnlsmt" "lines" "nsampw"	7 s×12 10	"Wall clump signal"	-	ウォールクランプ画像 データ	MTIR のみ

2.4.3 PCD 工学値

Vグループ名	Vグループクラス
Converted PCD	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
sc_time	Ulong	スキャン数	"rec" s	"Spacecraft counter time"	-	衛星時刻カウンタ	下位 5bit(bit0-4)は意味を持たず、カウンタ値は bit5 より上位で構成される。よってカウンタ値を得るためには、5bit シフトする必要がある。5ビットシフト後の 1カウントが 1秒である。
GPS_timing	Real	スキャン数	"rec" s	"GPS timing"	"sec" (0.0,59.999)	GPS タイミング信号時刻	
GPS_nav_time	Real	スキャン数	"rec" s	"GPS navigation time"	"sec" (0.0,59.999)	GPS 航法時刻	
GPS_pos	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"GPS position"	"km"	GPS 衛星位置	
GPS_vel	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"GPS velocity"	"km/sec"	GPS 衛星速度	
sc_att	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"Spacecraft attitude roll, pitch, yaw"	"deg" (-32.7,32.7)	姿勢角度	
sc_attr	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"Spacecraft attitude rate"	"deg/sec" (-3.27,3.27)	姿勢角速度	
orbit_num	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Orbit number"	- (0,399)	軌道番号	
orbit_timer	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Orbit timer"	"sec" (1,6054)	軌道タイマ	

2.4.4 画像補正データ工学値

Vグループ名	Vグループクラス
Converted Supplement	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
scan_off	Ulong	スキャン数	"rec" s	"Scan start time offset"	-	走査開始信号時刻モジュール	
opr_mode	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Operation mode"	(0,15)	観測モード 4bit の情報 bit3: 日中/夜間 0:夜間,1:日中 bit2: 電気校正 0:OFF,1:ON bit1: 内部光源校正 0:OFF,1:ON bit0: 太陽光校正 0:OFF,1:ON	
tilt_flag	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Tilt angle flag"	-	チルト角フラグ チルト角度を整数値にキャストして、以下の通り設定。 1度以上の場合: 1 0度の場合: 2 -1度以下の場合: 3	
tilt_angle	Real	スキャン数	"rec" s	"Tilt angle for scan line"	"deg" (-20.0,20.0)	チルト角度	
mirror_surface	Byte	スキャン数	"rec" s	"Scan mirror surface"	(0,1)	走査鏡面 0:A面 1:B面	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
scan_angle	Real	スキャン数 走査角度カウンタ数	"rec" "sa"	s 1276	"Scan angle"	-	走査角度信号 走査角度カウンタ数は 1km/250m とも同 数	
halogen_light	Real	スキャン数 ハロゲン光モニタ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen light"	-	ハロゲン光モニタ	
halogen_temp	Real	スキャン数 ハロゲン光モニタ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen temperature"	"Kelvin"	ハロゲン温度	
black_temp	Real	スキャン数 黒体温度素子数	"rec" "bbt"	s 5	"Black body temperature"	"Kelvin"	黒体温度	
optics_temp	Real	スキャン数 光学部温度素子数	"rec" "opt"	s 5	"Optics temperature"	"Kelvin"	光学部温度	
diffuser_temp	Real	スキャン数	"rec"	s	"Diffuser temperature"	"Kelvin"	拡散板温度	
sunlight	Real	スキャン数 太陽光量カウンタ数	"rec" "sun"	s 2	"Sun light"	-	太陽光量	
mtdet_temp	Real	スキャン数	"rec"	s	"MTIR detector temperature"	"Kelvin"	MTIR 素子温度	
ele_signal	Real	スキャン数 電気校正信号数	"rec" "ele"	s 12	"Electric calibration signal"	"volt"	電気校正信号モニタ	
lamp_vol1	Real	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 1"	"volt"	ランプ駆動電圧 1	
lamp_vol2	Real	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 2"	"volt"	ランプ駆動電圧 2	
convert_coef	Double	データ種類数 係数	"datano" "coef"	32 3	"Supplement Convert Coefficient"		工学値変換係数	

2.4.5 ナビゲーション

Vグループ名	Vグループクラス
Navigation	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
orb_vec	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Orbit position vector at scan line time in ECR"	"km" (-7200.0, 7200.0)	ECR 衛星位置	各走査の走査開始時刻 における衛星の位置を ECR 座標系で表したも の。GPS ないしは軌道 サーバデータから補間 計算により算出された もの。
orb_vel	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Orbit velocity at scan line time in ECR"	"km/sec" (-8.0, 8.0)	ECR 衛星速度	各走査の走査開始時刻 における衛星の速度を ECR 座標系で表したも の。GPS ないしは軌道 サーバデータから補間 計算により算出された もの。
sun_ref	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Reference Sun vector in ECR frame"	-	ECR 太陽方向ベク トル	各走査の走査開始時刻 における観測点から見 た太陽方向ベクトルを ECR 座標系で表したも の。
att_ang	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Computed roll, pitch, yaw"	"deg"	姿勢角	各走査の走査開始時刻 における衛星の姿勢角

2.4.6 チルト

Vグループ名	Vグループクラス
Sensor Tilt	Scan_Line_Data

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
tilt_seg	Short	定数	1 設定せず	"Tilt segment number"	- (0, 2)	チルト設定 0: チルト 0[deg] 1: 前方チルト (18.5[deg]) 2: 後方チルト (-18.5[deg])	

2.4.7 校正

Vグループ名	Vグループクラス
Calibration	Parameter

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m
 次元でピースワイズニアップを含むもの(chnlsvspw)は、H,Lの順 (ch1,2,3,4H,4L,5H,5L,6,7H,7L,8H,8L,9,10,.....)

データ配列名	型	内容	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
			次元名	値				
gcal_coef	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],5[S],48[250m] 2	"Correction coefficient for VNIR/SWIR"	-	補正係数 Gcal	VNIR/SWIR/250m のみ
gcal_coef_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Correction coefficient for SWIR 2km"	-	補正係数 Gcal (SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
gttl_coef	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],5[S],48[250m] 2	"General gain coefficient for VNIR/SWIR"	-	総合ゲイン (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gttl_coef_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"General gain coefficient for SWIR 2km"	-	総合ゲイン(SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
gscan_coef	Real	ゲイン数 係数 鏡面数	"chnlsvs" "coef" "sur"	19[V],4[S],6[250m] 3 2	"Incident angle dependency coefficient for VNIR/SWIR"	-	走査鏡反射率入射角度 依存性係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gscan_coef_2km	Real	ゲイン数 係数 鏡面数	"chnls2k" "coef" "sur"	2 3 2	"Incident angle dependency coefficient for SWIR 2km"	-	走査鏡反射率入射角度 依存性係数(SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
k_tgtch_dn	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlchk" "dets" "sur"	6 12 2	"Judgment DN of Over saturation channels"	-	過飽和チャネルの判定 DN 値	VNIRのみ 過飽和チャネルのみ
k_refch_rad	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlchk" "dets" "sur"	6 12 2	"Judgment Radiance of reference channels"	-	参照チャネルの判定 K 輝度値	VNIRのみ 過飽和チャネルに対す る参照チャネルのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
mt_offset	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Offset term for MTIR"	-	オフセット項 (MTIR) C0	MTIRのみ
mt_nlgain	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Non-Linear gain term for MTIR"	-	非線型ゲイン項 (MTIR) C2	MTIRのみ
mt_eta	Real	チャネル数 パラメータ数 鏡面数	"chnlsmt" "coef" "sur"	7 3 2	"Incident angle dependency coefficient for MTIR"	-	入射角依存性係数算出 用 0,1,2 次係数	MTIRのみ
mt_bbc_coef	Real	チャネル数 鏡面数	"chnlsmt" "sur"	7 2	"Correction coefficient for Blackbody radiance"	-	基準黒体輝度値付け係 数	MTIRのみ
mt_av_scan	Short	定数	設定せず	1	"Blackbody process average scans"	-	黒体関連処理移動平均 対象走査数	MTIRのみ
mt_params	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Correction coefficient for MTIR"	-	補正係数	MTIRのみ
mt_bb_rad	Real	チャネル数 鏡面数	"chnlsmt" "sur"	7 2	"Heat radiance of Scan mirror"	-	走査鏡の熱放射	MTIRのみ
mt_av_pix	Short	ペア	"pairs"	2	"Blackbody process average pixels"	-	黒体画像の有効ピクセ ル範囲	MTIRのみ
mt_bbc_date	Ch	定数	設定せず	19	"C1 coefficient file name"	-	C1 係数 (黒体校正補正 係数) ファイル名。 チルト時は、参照した C 1 係数のファイル名。直 下視時は、出力した C 1 係数のファイル名。	MTIRのみ
spnz_coef0	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48[250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient0 for VNIR/SWIR"	-	ストライプノイズ補正モ デル係数 0	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef1	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48[250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient1 for VNIR/SWIR"	-	ストライプノイズ補正モ デル係数 1	VNIR/SWIR/250m のみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
spnz_coef2	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient2 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数2	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef3	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient3 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数3	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef4	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient4 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数4	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef5	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient5 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数5	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef0_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient0 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数0 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef1_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient1 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数1 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef2_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient2 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数2 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef3_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient3 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数3 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef4_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient4 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数4 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef5_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient5 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数5 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
mt_spnz_coef0	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient0 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数0 (MTIR)	MTIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
mt_spnz_coef1	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient1 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数1 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef2	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient2 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数2 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef3	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient3 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数3 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef4	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient4 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数4 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef5	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient5 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数5 (MTIR)	MTIRのみ
nonlinear_sat_dn	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnldn" "dets" "sur"	10[V],2[250m] 12[V],48[250m] 2	"Saturation DN of Non_linear Channel"		非線形チャネル飽和D N値	VNIR,250m のみ
z_gcal_coef	Real	チャネル数	"chnlsvspw"	23[V],4[S],6[250m]	"Absolute Calibration Coef Gcal for VNIR/SWIR"		絶対校正係数(Gcal)	VNIR/SWIR/250m のみ
z_gsys_coef	Real	チャネル数	"chnlsvspw"	23[V],4[S],6[250m]	"Absolute Calibration Coef Gsys for VNIR/SWIR"		絶対校正係数(Gsys)	VNIR/SWIR/250m のみ
z_gcal_coef_2km	Real	チャネル数	"chnls2k"	2	"Absolute Calibration Coef Gcal for SWIR2km"		絶対校正係数(Gcal)	SWIRのみ
z_gsys_coef_2km	Real	チャネル数	"chnls2k"	2	"Absolute Calibration Coef Gsys for SWIR2km"		絶対校正係数(Gsys)	SWIRのみ
mt_offsetnoise	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Offset Noise Coef for MTIR "		MT オフセット変動補 正係数(夜間)	MTIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
mt_offsetnoise_obd	Real	チャネル数 素子数 繰回数	"chnlsm" "dets" "sur"	7 12 2	"Offset Noise Coef for MTIR in OBD"	-	MT オフセット変動補 正係数(日中)	備考 MTIRのみ

2.4.8 時刻誤差情報

Vグループ名	Vグループクラス
Spacecraft Time Error	Ephemeris_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

d: 時刻誤差情報数 (Vグループ: num_inf の値)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
num_inf	Short	定数	1	"Number of time difference data"	-	時刻誤差情報数	本プロダクトファイルに含まれている時刻誤差情報の数
orbit_count	Long	時刻誤差情報数	d	"Orbit accumulation number"	-	算出通算軌道番号	対象の時刻誤差情報が算出された軌道番号
path_date	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	d 9	"Crossing date of target path"	-	対象パスの通過日付	対象の時刻誤差情報を計算したパスの日付
path_num	Ushort	時刻誤差情報数	d	"Number of target path"	-	対象パス番号	対象の時刻誤差情報を計算したパスのパス番号
start_time	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	d 19	"Start time of time difference data"	-	有効期間開始時刻	対象の時刻誤差情報が有効である期間の開始時刻
end_time	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	d 19	"End time of time difference data"	-	有効期間終了時刻	対象の時刻誤差情報が有効である期間の終了時刻
period_count	Real	時刻誤差情報数	d	"Counter period of SC clock"	"sec"	衛星カウンタ周期	衛星時刻カウンタ (PCD に含まれるデータ) の周期

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
ref_count	Ulong	時刻誤差情報数	"ndatas"	num_inf 値	"Reference counter of SC clock"	"sec"	基準衛星カウンタ	衛星時刻カウンタから地上時刻を決定する基準となる衛星時刻カウンタ値
ref_time	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	"ndatas" 設定せず	num_inf 値 19	"Reference time (UT) of ground"	-	基準地上時刻	衛星時刻カウンタから地上時刻を決定する基準となる地上時刻 (UT)

2.4.9 GPS 軌道データ

Vグループ名	Vグループクラス
GPS Orbit Data	Ephemeris_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m
g: GPS データポイント数 (Vグループ: gps_points の値)

データ配列名	型	次元		値	long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名					
gps_points	Long	定数	設定せず	1	"Number of GPS data"	-	GPS データ点数	
utc_tai	Long	定数	設定せず	1	"UTC-TAI"	"sec"	UTC-TAI	
ut1r_tai	Double	定数	設定せず	1	"UT1R-TAI"	"sec"	UT1R-TAI	
polar_motion	Double	ペア	"pairs"	2	"Polar motion parameters"	-	極運動パラメータ	
GPS_nav_dat	Double	GPS データ数	"gpsdata"	g	"GPS navigation time"	-	GPS 航法時刻	PCD に含まれる GPS 航法時刻の復活処理を行ったものの。GPS 時刻系。
GPS_pos_dat	Double	GPS データ数 3次元ベクトル	"gpsdata" "vec"	g 3	"GPS spacecraft position"	"km"	GPS 衛星位置	
GPS_vel_dat	Double	GPS データ数 3次元ベクトル	"gpsdata" "vec"	g 3	"GPS spacecraft velocity"	"km/sec"	GPS 衛星速度	

2.4.10 軌道データ (GPS 異常時のみ)

Vグループ名	Vグループクラス
Orbit_Data	Ephemeris_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m
 m : 軌道データレコード数 (Vグループ : num_rec の値)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
num_rec	Long	定数	1	"Number of records"	-	軌道データレコード数	軌道データは1日分 (UTC0:00-23:59) が1レコードとなる。通常は1レコード格納するが、UTCで日付をまたがるシーンの場合には2レコード格納する。
precision	Short	軌道データレコード数	m	"Orbit data precision"	-	軌道データ精度 予測値の場合 0 決定値の場合 1	予測値は準リアルのみ
o_utc_tai	Long	軌道データレコード数	m	"UTC-TAI"	"sec"	UTC-TAI	
o_utlr_tai	Double	軌道データレコード数	m	"UTIR-TAI"	"sec"	UTIR-TAI	
o_polar_motion	Double	軌道データレコード数 ペア	m 2	"Polar motion parameters"	-	極運動パラメータ	
o_start_date	Ch	軌道データレコード数 文字列長	m 22	"Orbit data start date"	-	軌道データの開始日付	軌道データレコードの (UTCでの) 日付
o_interval	Double	軌道データレコード数	m	"Data interval time"	"sec"	データ間隔	レコード内の軌道データのデータ間隔 (60秒)

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
o_num_points	Long	軌道データコード数	"odatas"	m	"Number of data points"	-	データ点数	レコード内の軌道データの点数 (1440)
o_sc_pos	Double	軌道データコード数 軌道データ点数 3次元ベクトル	"odatas" "orpnrt" "vec"	m 1440 3	"Spacecraft position"	"km"	衛星位置	座標系は ECR
o_sc_vel	Double	軌道データコード数 軌道データ点数 3次元ベクトル	"odatas" "orpnrt" "vec"	m 1440 3	"Spacecraft velocity"	"km/sec"	衛星速度	座標系は ECR

2.4.11 ラジオメトリック補正係数

Vグループ名	Vグループクラス
Radiometric Correction	Radiometric_Correction_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
offset_vs	Real	チャネル数	23[V], 4[S], 6[250m]	"Offset correction table for VNIR/SWIR"	-	オフセット補正係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
		素子数	12[V,S],48[250m]				
		スキャン数	s				
		even/odd	2				
offset_2km	Real	チャネル数	2	"Offset correction table for SWIR 2km"	-	オフセット補正係数 (SWIR 2km サンプリ ング)	SWIRのみ
		素子数	6				
		スキャン数	s				
non_linear_vs	Real	チャネル数	10[V] 2[250m]	"Non-Linearity correction table for VNIR/SWIR"	-	非線形補正係数 (VNIR/SWIR)	VNIR /250mのみ 非線形チャネルのみ
		素子数	12[V,S],48[250m]				
		カウント数	4096				
		鏡面数	2				
inc_angle_vs	Real	チャネル数	19[V], 4[S], 6[250m]	"Incident angle dependency correction table for VNIR/SWIR"	-	走査鏡入射角度補正係 数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
		鏡面数	2				
		サンプリ数	12[V,S],48[250m] 1276[V,S],5104[25 0m]				
inc_angle_2km	Real	チャネル数	2	"Incident angle dependency correction table for SWIR 2km"		走査鏡入射角度補正係 数 (SWIR 2km サン プリング)	SWIRのみ
		鏡面数	2				
		サンプリ数	638				

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
rel_det_vs	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V], 4[S], 6[250m] 12[V,S],48[250m] 2	"Detector gain correction for VNIR/SWIR"	-	素子間感度偏差相対補 正係数 (VNIR/SWIR) のみ	
rel_det_2km	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Detector gain correction for SWIR 2km"	-	素子間感度偏差相対補 正係数 (SWIR 2km サ ンプリング) のみ	
gcal	Real	チャネル数	"chnlsvspw"	23[V], 4[S], 6[250m]	"Gcal"	-	絶対校正係数 (VNIR/SWIR) のみ	
gcal_2km	Real	チャネル数	"chnls2k"	2	"Gcal 2km"	-	絶対校正係数 (SWIR 2km サンプリング) のみ	
gsys	Real	チャネル数	"chnlsvspw"	23[V], 4[S], 6[250m]	"Gsys"	-	絶対校正係数 (VNIR/SWIR) のみ	
gsys_2km	Real	チャネル数	"chnls2k"	2	"Gsys 2km"	-	絶対校正係数 (SWIR 2km サンプリング) のみ	
offset_mt	Real	チャネル数 素子数 スキャン数	"chnlsmt" "dets" "rec"	7 12 5	"Deep space clump level correction table for MTIR"	-	深宇宙レベル補正係数 (MTIR) のみ	
inc_angle_mt1	Real	チャネル数 鏡面数 サンブル数	"chnlsmt" "sur" "nsamp_ang"	7 2 1276	"Incident angle dependency correction table for MTIR Image"	-	走査鏡入射角度補正係 数 (MTIR) 画像データ のみ	
inc_angle_mt2	Real	チャネル数 鏡面数	"chnlsmt" "sur"	7 2	"Incident angle dependency correction table for MTIR Clamp"	-	走査鏡入射角度補正係 数 (MTIR) 深宇宙クラ ンプ のみ	
bbc_mt	Real	チャネル数 素子数 スキャン数	"chnlsmt" "dets" "rec"	7 12 5	"Correction coefficient for Blackbody calibration "	-	黒体校正補正係数 (MTIR) のみ	
c1	Real	チャネル数	"chnlsmt"	7	"C1"	-	絶対校正係数 のみ	

2.4.12 データ品質フラグ

Vグループ名	Vグループクラス
Data Quality Flag	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s : スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

sn: 直下視のスキャン数

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
qf_sc_time	Byte	スキャン数	"rec" s	"Spacecraft counter time quality flag"	-	衛星時刻カウンタ品質フラグ	
qf_GPS_timing	Byte	スキャン数	"rec" s	"GPS timing quality flag"	-	GPS タイミング信号時刻品質フラグ	
qf_GPS_nav_time	Byte	スキャン数	"rec" s	"GPS navigation time quality flag"	-	GPS 航法時刻品質フラグ	
qf_GPS_pos	Byte	スキャン数	"rec" s	"GPS position quality flag"	-	GPS 衛星位置品質フラグ	
qf_GPS_vel	Byte	スキャン数	"rec" s	"GPS velocity quality flag"	-	GPS 衛星速度品質フラグ	
qf_sc_att	Byte	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Spacecraft attitude roll, pitch, yaw quality flag"	-	姿勢角度品質フラグ	
qf_sc_attr	Byte	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Spacecraft attitude rate quality flag"	-	姿勢角速度品質フラグ	
qf_orbit_num	Byte	スキャン数	"rec" s	"Orbit number quality flag"	-	軌道番号品質フラグ	
qf_orbit_timer	Byte	スキャン数	"rec" s	"Orbit timer quality flag"	-	軌道タイマ品質フラグ	
qf_scan_off	Byte	スキャン数	"rec" s	"Scan start time offset quality flag"	-	走査開始信号時刻モジュール品質フラグ	
qf_tilt_angle	Byte	スキャン数	"rec" s	"Tilt angle quality flag"	-	チルト角度品質フラグ	

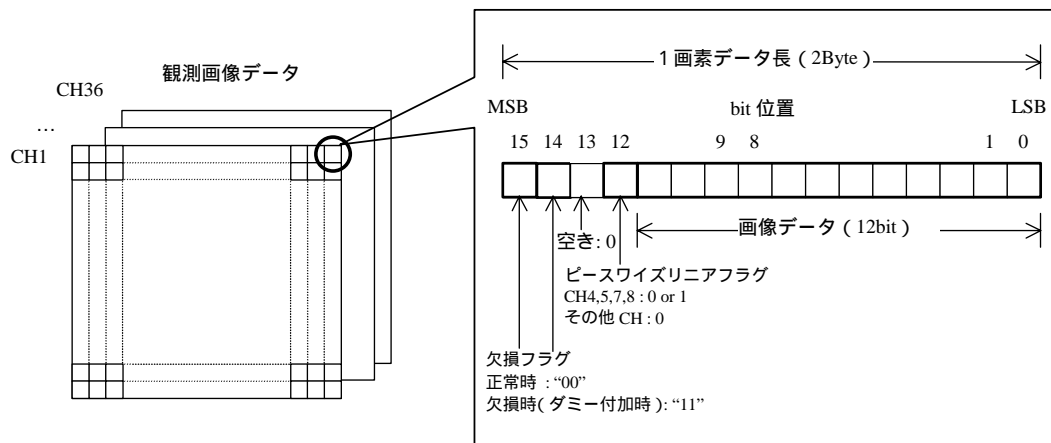
データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
qf_scan_angle	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Scan angle quality flag"	-	走査角度信号品質フラグ	
qf_halogen_light	Byte	スキャン数 ハロゲン光エータ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen light quality flag"	-	ハロゲン光モニタ品質フラグ	
qf_halogen_temp	Byte	スキャン数 ハロゲン光エータ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen temperature quality flag"	-	ハロゲン温度品質フラグ	
qf_black_temp	Byte	スキャン数 黒体温度素子数	"rec" "bbt"	s 5	"Black body temperature quality flag"	-	黒体温度品質フラグ	
qf_optics_temp	Byte	スキャン数 光学部温度素子数	"rec" "opt"	s 5	"Optics temperature quality flag"	-	光学部温度品質フラグ	
qf_diffuser_temp	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Diffuser temperature quality flag"	-	拡散板温度品質フラグ	
qf_sunlight	Byte	スキャン数 太陽光量カメラ数	"rec" "sun"	s 2	"Sun light quality flag"	-	太陽光量品質フラグ	
qf_mtdet_temp	Byte	スキャン数	"rec"	s	"MTIR detector temperature quality flag"	-	MTIR 素子温度品質フラグ	
qf_ele_signal	Byte	スキャン数 電気校正信号数	"rec" "ele"	s 12	"Electric calibration signal quality flag"	-	電気校正信号モニタ品質フラグ	
qf_lamp_vol1	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 1 quality flag"	-	ランプ駆動電圧1品質フラグ	
qf_lamp_vol2	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 2 quality flag"	-	ランプ駆動電圧2品質フラグ	
qf_VS_dsp	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsvs" "lines"	19[V], 4[S], 6[250m] s×12[V,S],s×48[250m]	"VNIR/SWIR deep space data quality flag"	-	VNIR/SWIR 深宇宙画像データ品質フラグ	VNIR/SWIR/250mのみ
qf_dsp_2km	Byte	チャネル数 ライン数	"chnls2k" "lines2k"	2 s×6	"SWIR 2km deep space data quality flag"	-	SWIR2km 深宇宙画像データ品質フラグ	SWIRのみ
qf_MT_dsp	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsmt" "lines"	7[M] s×12	"MTIR deep space data quality flag"	-	MTIR 深宇宙画像データ品質フラグ	MTIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
qf_wall	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsmt" "lines"	7[M] s×12	"MTIR wall clump data quality flag"	-	MTIR ウォールクラ ンプ画像データ品質フ ラグ	MTIRのみ
qf_bb	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsmt" "lines"	7[M] s×12	"MTIR blackbody data quality flag"	-	MTIR 黒体画像データ 品質フラグ	MTIRのみ
qf_sun_lump	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsvs" "lines"	19[V], 4[S], 6[250m] s×12	"Sun or Lump data quality flag"	-	太陽光・内部光源画像デ ータ品質フラグ	太陽光・内部光源校 正のみ
qf_sun_lump_2km	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsvs" "lines"	2 s×6	"Sun or Lump 2km data quality flag"	-	太陽光・内部光源画像デ ータ品質フラグ	太陽光・内部光源校 正のみ
lost_info	Long	品質データ項目 情報種別	設定せず 設定せず	5 4	"Lost Information"	-	欠損数情報	品質データ項目(観 測画像パケット, 校正画像パケット, PCDパケット, 画 像補正パケット, 画像ライン) 情報種別 (OK/FAIR.Fair/Po or.Poor/NG, 欠損 数)

2.5. 注意事項

2.5.1. 画像データ中のフラグ

レベル 1A プロダクトでは、画像データについては以下のビット配置となる。



フラグの定義は以下の通り。

位置	項目	定義・内容	備考
12	ピースワイズリニアフラグ	ch4, 5, 7, 8 以外は常に 0 ch4, 5, 7, 8 については、GLI センサから配信される 13bit データの最上位 bit がピースワイズリニアフラグであり、1 のとき High ゲイン、0 のとき Normal ゲインを示す。	
13	空き	常に 0	
14 15	欠損フラグ	パケット・フレームの欠損により付加されたダミー画素(画像データ部 12bit オール 0) の場合"11"、それ以外の場合"00"	

2.5.2. 2km サンプリングデータ

SWIR2km チャンネルの 2km サンプリングデータ (ch28,29) は素子 8,16,24,32,40,48、sample1,9,17,.....,5097 がオンボードでサンプリングされたデータである。

2.5.3. 品質データフラグ

PCD 工学値・画像補正データ工学値の各項目については、原則としてそれぞれのデータと同じ次元をもつ Byte 型配列として定義する。

フラグのビット割付は以下とする。

		MSB					LSB		
ビット位置		7	6	5	4	3	2	1	0
内容		検査済み	未使用			補間	データ異常	欠損	
ビット意味	1	検査せず	-			補間あり	異常あり	欠損	
	0	済み	常時 0			補間なし	異常なし	正常	

各ビットの意味は以下の通り。

bit0:欠損

当該パケット・フレームが欠損しており、データが存在しなかった場合に 1。そうでない場合は 0。データが複数のパケット/フレームにまたがる場合は、そのうちの 1 パケット/フレームでも欠損していれば 1。

bit1:データ異常

データは存在するが、しきい値検査・連続性検査・ばらつき検査のいずれかにおいてデータ異常と判定された場合に 1。そうでない場合は 0。複数のデータに対して一つのフラグで表現している場合、そのうちの一つでも異常があれば 1。

bit2:補間

データの異常/欠損があり、補間によりデータが算出/修正されていた場合に 1。そうでない場合は 0。1 走査内に複数のデータがあり、ばらつき検査により異常と判断されたデータを排除し残ったデータで処理を行なった場合には 0。複数のデータに対して一つのフラグで表現している場合、そのうちの一つでも補間を行なっていれば 1。

bit3-6:未使用

常に 0 である。

bit7:検査

個別には判定できない、レベル 1 処理の中で利用されないなどの理由により検査が行なわれなかった場合に 1。しきい値検査・連続性検査・ばらつき検査などが行われた場合に 0。この bit が 1 の場合、bit1 の異常フラグは 0 であっても意味を持たない。bit0 の欠損フラグ、bit2 の補間フラグは正しい。

ただし、以下のデータの次元は各工学値データと異なる。

GPS 衛星位置	衛星位置工学値データは3次元データであるが、これらをまとめて1つの品質フラグで表現する。
GPS 衛星速度	衛星位置データと同様。
走査角度信号	走査角度信号データは各走査につき 1276 データあるが、これらをまとめて1つの品質フラグで表現する。

上記の3つのデータについては、複数データのすべてが0に該当するときのみ0とし、一つでも1に該当するものがあるときは1とする。

また、VNIR/SWIR では深宇宙画像データ、MTIR では深宇宙画像データ、黒体画像データ、ウォールクランプ画像データのそれぞれの校正データについて、各走査に1つのByte型データ（走査数次元の配列）を用意する。複数サンプルのすべてが0に該当するときのみ0とし、一つでも1に該当するものがあるときは1とする。

フラグのビット割付は以下とする（PCD / 画像補正データ工学値と同一）。

		MSB					LSB		
ビット位置		7	6	5	4	3	2	1	0
内容		検査	未使用			補間	データ異常	欠損	
ビット意味	1	検査せず	-			補間あり	異常あり	欠損あり	
	0	済み	常時0			補間なし	異常なし	欠損なし	

2.5.4. GPS フラグ

グローバルアトリビュートの”GPS Flag”は以下の内容で設定される。

GPS フラグ	軌道データ	走査開始時刻	備考
“ OK ”	GPS データが使用されたもの	TT から時刻復活されたもの	
“ NG ”	軌道決定値(計画生産)または軌道予測値(準リアル)が使用されたもの	TT から時刻復活されたもの	
“ TE ”	処理実行時に存在した軌道決定値または軌道予測値が使用されたもの	先頭走査の ST を走査開始時刻とみなしたもの (1 sec.程度の誤差)	注 1)
“ TX ”	軌道決定値(計画生産)または軌道予測値(準リアル)が使用されたもの	ST 及び走査開始時刻信号モニタを使って走査開始時刻を算出したもの (10msec.程度の誤差)	

注1) GPS フラグ”TE”は、走査開始時刻算出処理が適用される前のプロダクトに設定されている。今後は”TE”のプロダクトに対して再処理が行われると、走査開始時刻の算出処理が行われ GPS フラグは”TX”に更新される。

3. レベル 1B データ

3.1. 概要

レベル 1B データは、GLI の 2 つの分解能、すなわち 1km データと 250m データでプロダクトが分かれる。1km データはさらに観測波長帯により VNIR (可視近赤外)、SWIR (短波長赤外)、MTIR (中間熱赤外) と、VNIR/SWIR の補助データとしての衛星位置情報プロダクトの 4 つに分かれる。

なお、以下の説明中のデータ型の表現は下記による。

Ch: 文字列
Short: 2byte 整数 (符号付き)
Ushort: 2byte 整数 (符号無し)
Long: 4byte 整数
Ulong: 4byte 整数 (符号無し)
Real: 4byte 実数
Double: 8byte 実数
Byte: 1byte 整数 (符号無し)
SByte: 1byte 整数 (符号付き)

3.2. ファイル名

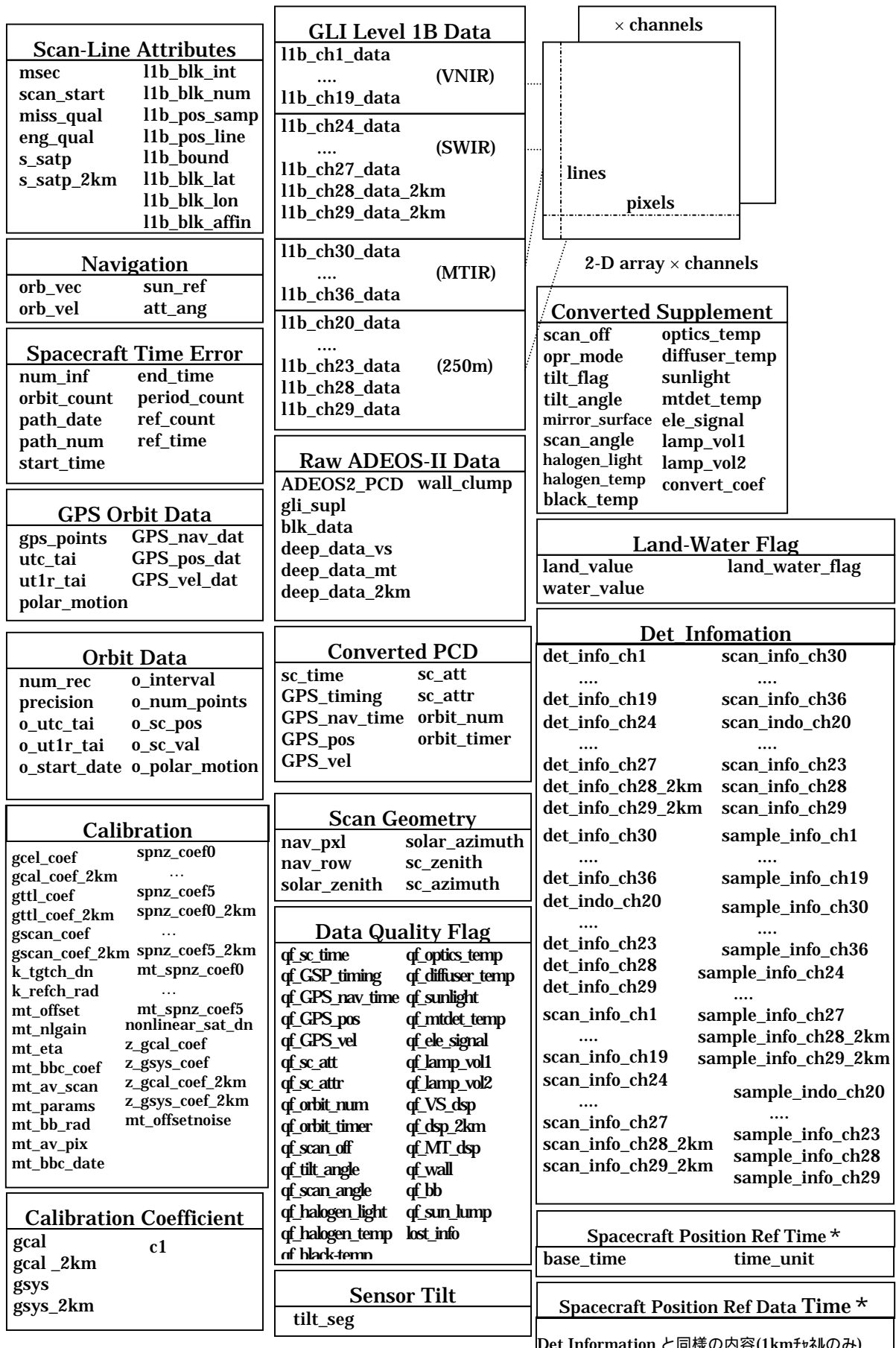
プロダクトのファイル名は以下の体系を持つ。

ファイル名	種別
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XV1B0000000.00	VNIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XS1B0000000.00	SWIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XM1B0000000.00	MTIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XP1B0000000.00	衛星位置情報
A2GL2YYMMDDPPSSMMT_X01B0000000.00	250m
A2GL1YYMMDDPPNNNN_X01B0000000.00	準リアル

ファイル名は以下の内容を表す。

A2G 衛星種別 (ADEOS-II)
GLx センサ種別・分解能 (GL1: GLI 1km, GL2: GLI 250m)
YYMMDD 観測日
PP パス番号
SS シーン番号
MM 観測モード (OD: 昼間観測モード、ON 夜間観測モード)
T チルト (1: 直下視、2: 後方視、3: 前方視)
X プロダクト種別 (P: 計画生産、N: 準リアル、O: 注文生産)
NNNN 準リアルプロダクトでの切り出し開始昇交点通過後経過時間

Global Attributes



* : これらが存在するのは SLPT プロダクトのみ

図 3.1 レベル 1B プロダクト(VNIR/SWIR/MTIR/250m)構造図

3.3 グローバルアトリビュート

3.3.1 ミッションとドキュメンテーション

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Product Name	プロダクトファイル名	Ch	1	(3.2 参照)	プロダクトのファイル名	グラニューールID をもとにしたもの。
Title	タイトル	Ch	1	"GLI Level-1B Data" "GLI Level-1B NRT Data"	定常処理計画生産プロダクトの場合 準リアルプロダクトの場合	
Data Center	データ処理局	Ch	1	"JAXA/Earth Observation Center"	EOCで処理されたプロダクトであることを示す。	EOCで処理されたものについて記述する
Station Name	データ受信局	Ch	1	"JAXA/Earth Observation Center"	EOCで受信されたデータであることを示す	準リアルの場合のみ記述する
Station Latitude	受信局緯度	Real	1	受信局の緯度[deg]	-	準リアルの場合のみ記述する
Station Longitude	受信局経度	Real	1	受信局の経度[deg]	-	準リアルの場合のみ記述する
Mission	ミッション名	Ch	1	"ADEOS-II GLI"	ミッション名 (衛星名、センサ名)	
Mission Characteristics	ミッション特性	Ch	1	"Nominal orbit:inclination = 98.62(Sun-Synchronous); node = 10:15-10:45 AM(descending); eccentricity < 0.0012; altitude = 803km; ground speed = 6.6km/sec; revolutions per day = 14 + 1/4"	-	
Sensor	センサ名	Ch	1	"Global Imager(GLI)"	センサ名	
Sensor Characteristics	センサ特性	Ch	1	"1km:Number of bands = 30, 250m: Number of bands = 6; 1km:Number of detectors per bands = 12, 250m:Number of detectors per bands = 48; 1km:bits per pixel = 13, 250m:bits per pixel = 12; Scan period = 1.8sec; 1km:bit rate = 3.8676Mbit/sec, 250m:bit rate = 60Mbit/sec"	-	
Data Type	データタイプ	Ch	1	"1km" "250m" "NRT"	定常処理(1km) 定常処理(250m) 準リアル処理 (1km)	

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Data Sub-type	データサブタイプ	Ch	1	"VNIR" "SWIR" "MTIR" "SLPT"	バンドの種類 SLPTは衛星位置情報	データタイプが1kmかつ観測モードの場合に設定する
Number of 1km Channels	処理対象1kmチャンネル数	Ch	1	NIN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった1kmチャンネル数 通常のプロダクトでは、VNIRでは19、SWIRでは4、MTIRでは7となる	1kmプロダクトにのみ設定する
Number of 250m/2km Channels	処理対象250m/2kmサンプリングチャンネル数	Ch	1	NIN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった250m/2kmサンプリングチャンネル数 通常のSWIRで2となる	1kmSWIRプロダクトにのみ設定する
Number of 250m Channels	処理対象250mチャンネル数	Ch	1	NIN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった250mチャンネル数 通常の250mプロダクトでは6となる	250mプロダクトにのみ設定する
Processing Channels	処理対象チャンネル	Ch	1	(例1) 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 (例2) 24 25 26 27 28 29 (例3) 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 14 16 18 30 34 35 36	そのプロダクトに含まれる処理対象となったチャンネルを空白区切りで記す 例1はVNIR、例2はSWIR、例3はNOAA向け準リアルプロダクトの場合である	ch28,29については、1kmプロダクトの場合には2kmサンプリング、250mプロダクトの場合にはオリジナル分解能となる
Replacement Flag	修正フラグ	Ch	1	"ORIGINAL"	NASDA/EOCで作成されたプロダクトであることを示す。	

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Software ID	ソフトウェアID	Ch	1	UVNNNNNNNN	EOCにおける処理ソフトウェアのバージョン番号。UVNNNNNNNの部分にはバージョン番号を示すコードが入る。 U:GLI 歪補正・物理量抽出処理ソフトウェアバージョン V:GLI HMI ソフトウェアバージョン NNNNNNN:ローカルバージョン番号	制御情報ファイルの処理ソフトウェアバージョンを設定
Parameter Ver.	処理パラメタバージョン	Ch	1	UVWX*****	EOCにおける処理パラメタのバージョン番号。*****UVWXの部分にはバージョン番号を示すコードが入る。 U:校正係数区分 (V:定常 R:再処理) V:校正係数バージョン(1~9,A~Z) W:陸海データ (1~9,A~Z) X:しきい値ファイル (1~9,A~Z)	制御情報ファイルの処理パラメタバージョンを設定。 (注)項目名には"Ver."で最後にピリオド"."がつく。高次側プログラム実装にあわせた対応。
Processing Time	処理時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	-	処理を完了した時の計算機のシステム時刻を設定する タイムゾーンは処理計算機に依存する
Processing Result	処理作業結果	Ch	1	(省略)	そのプロダクトの処理作業結果	

3.3.2 データ時刻

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Start Time	シーン開始時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン開始の UTC 時刻	シーンの最初のラインの走査中心の時刻を設定する
End Time	シーン終了時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン終了の UTC 時刻	シーンの最後のラインの走査中心の時刻を設定
Scene Center Time	シーン中心時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン中心の UTC 時刻	Start Time と End Time の中間の時刻を設定
Node Crossing Time	降交点通過時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	降交点通過時刻 (UTC)	MMO から入手する降交点時刻を設定する
Start Year	開始年	Short	1	-	シーン開始時刻の年	Start Time の年部分を設定
Start Day	開始日	Short	1	-	1月1日を0としたシーンの開始時刻の通算日	Start Time の日付を用いる
Start Millisec	開始ミリ秒	Long	1	-	シーン開始時刻の、その日の通算ミリ秒	Start Time の時刻を用いる
End Year	終了年	Short	1	-	シーン終了時刻の年	End Time の年部分を設定
End Day	終了日	Short	1	-	1月1日を0としたシーン終了時刻の通算日	End Time の日付を用いる
End Millisec	終了ミリ秒	Long	1	-	シーン終了時刻の、その日の通算ミリ秒	End Time の時刻を用いる
Orbit Number	軌道番号	Long	1	1 ~ 399	PCD 周回軌道番号	シーン開始時の番号を設定
Last Maneuver Start Time	軌道制御開始時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss	直近に実施された軌道制御の開始時刻	0
Last Maneuver End Time	軌道制御終了時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss	直近に実施された軌道制御の終了時刻	0
Last Maneuver Type	軌道制御種別	Ch	1	" +dV" "-dV" "dI"	直近に実施された軌道制御の種類 +dV 面内制御 (加速) -dV 面内制御 (減速) dI 面外制御	0

3.3.3 データ品質

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Pixels per Scan Line	1ライン当りの画素数	Long	1	1236 4944	1kmの場合 250mの場合	
Pixels per Scan Line for SWIR 2km	1ライン当りの画素数(SWIR2km)	Long	1	618	SWIR2.50m/2km サンプリング画像の1ライン当りの画素数	SWIRの2kmリサンブルデータの場 合
Number of Scan Lines	シーンのスキヤンライン数	Long	1	-	シーンの走査数を設定する	シーンの走査数(シーンの全ライン数ではない) 観測モードでは標準 138
Lines per Scan for SWIR 2km	1スキヤン当りのライン数(SWIR2km)	Long	1	6	SWIR 250m/2km サンプリング画像の1走査当りのライン数	1kmSWIR、SATPOS プロダクトのみ
Lines per Scan	1スキヤン当りのライン数	Long	1	12 48	1kmの場合 250mの場合	1km, 250m
Missing Packets	パケット欠損数	Long	1	-	1kmのレベル0データにおける当該シーン部分での欠損パケット数	1km プロダクトのみ(250m ではフレーム欠損数)
Missing Frames	フレーム欠損数	Long	1	-	250mのレベル0データにおける当該シーン部分での欠損マイナフレーム数	250m プロダクトのみ(1km ではパケット欠損数)
Missing Lines	画像データライン欠損数	Long	1	-	-	観測画像データについて、1ライン全画素が欠損しているライン数 1 走査分のレベル0データが欠損した場合、1km では12ライン、250m では48ラインのライン欠損となる
GPS Flag	GPS フラグ	Ch	1	"OK" "NG" "TE" "TX"	GPS 正常時 GPS 異常時 TT 異常時(先頭走査のSTを基準) TT 異常時(走査開始時刻を推定)	軌道データとしてGPSデータが利用できるかを設定。 詳細は2.5.4を参照。

3.3.4 ファイルメトリクス

衛星位置情報には付加しない。

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Saturated Pixels	飽和ピクセル数	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっている画素数(チャネル毎)	処理対象チャネル数は「ミッジョンとドキュメンテーション」中の「処理対象1kmチャネル数」または「処理対象250mチャネル数」の値を用いる SWIRの250m/2kmサンプリングについては別に扱う
Saturated Pixels for SWIR 2km	飽和ピクセル数 (SWIR 2km)	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっている画素数(チャネル毎)	1kmSWIR プロダクトのみ 処理対象チャネル数は「ミッジョンとドキュメンテーション」中の「処理対象250m/2km チャネル数」の値を用いる
Non-Saturated Pixels	不飽和ピクセル数	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっていない画素数(チャネル毎)	処理対象チャネル数は「ミッジョンとドキュメンテーション」中の「処理対象1kmチャネル数」または「処理対象250mチャネル数」の値を用いる SWIRの250m/2km サンプリングについては別に扱う
Non-Saturated Pixels for SWIR 2km	不飽和ピクセル数 (SWIR 2km)	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値(4095)になっていない画素数(チャネル毎)	処理対象チャネル数は「ミッジョンとドキュメンテーション」中の「処理対象1kmチャネル数」または「処理対象250mチャネル数」の値を用いる SWIRの250m/2km サンプリングについては別に扱う

3.3.5 シーン座標

衛星位置情報には付加しない。

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Latitude Units	緯度の単位	Ch	1	"degrees North"	プロダクトで用いられる緯度の単位	測地緯度
Longitude Units	経度の単位	Ch	1	"degrees East"	プロダクトで用いられる経度の単位	
Scene Center Latitude	シーン中心緯度	Real	1	-	-	
Scene Center Longitude	シーン中心経度	Real	1	-	-	
Upper Left Latitude	シーン左上緯度	Real	1	-	-	
Upper Left Longitude	シーン左上経度	Real	1	-	-	
Upper Right Latitude	シーン右上緯度	Real	1	-	-	
Upper Right Longitude	シーン右上経度	Real	1	-	-	
Lower Left Latitude	シーン左下緯度	Real	1	-	-	
Lower Left Longitude	シーン左下経度	Real	1	-	-	
Lower Right Latitude	シーン右下緯度	Real	1	-	-	
Lower Right Longitude	シーン右下経度	Real	1	-	-	
Orbit Node Longitude	降交点の経度	Real	1	-	-	
Start path number	シーン開始パス番号	Short	1	-	シーン開始パス番号を設定	
Start argument of Latitude	シーン開始緯度指数	Real	1	-	シーン開始緯度指数を設定	
End path number	シーン終了パス番号	Short	1	-	シーン終了パス番号を設定	
End argument of Latitude	シーン終了緯度指数	Real	1	-	シーン終了緯度指数を設定	

3.4 Vグループ (VNIR/SWIR/MTIR/250m)

3.4.1 スキャンラインアトリビュート

Vグループ名	Vグループクラス
Scan-Line Attributes	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

m: 緯度・経度を算出した画素のカラム方向アドレス (Vグループ: 11b_pos_samp の次元数)

n: 緯度・経度を算出した画素のロー方向アドレス (Vグループ: 11b_pos_line の次元数)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
msec	Long	スキャン数	s	"Scan-line time, milliseconds of day"	"msec" (0,86400000)	走査開始時刻の日のミリ秒	時系はUTCとする。Valid rangeは通常 0, 86399999であるが、閏秒が入ると86400000-86400999の間の値をとることがある。
scan_start	Ch	スキャン数 文字列長	s 22	"Scan Start Time"	-	走査開始時刻(UTC)	
miss_qual	Byte	スキャン数	s	"Missing frame flag"	-	フレーム欠損フラグ	
eng_qual	Byte	スキャン数	s	"Engineering data-out-of-range flags"	-	テレメトリ異常フラグ	
s_satp	Short	チャネル数 ライン数	19[V], 4[S], 7[M], 6[250m] s×12[V,S,M] s×48[250m]	"Number of saturated pixels per band"	-	ライン中の飽和画素数	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
s_satp_2km	Short	チャネル数 ライン数	"chnls2k" "lines2k"	2 s×6	"Number of saturated pixels per band for 2km"	-	ライン中の飽和画素 (SWIR 2km サンプリ ング)	SWIRのみ
l1b_blk_int	Short	サンプル方向/ライン方向	"pairs"	2	"L1B block interval(sample/line)"	-	L1B ブロック格子のサ ンプル方向/ライン方向の画素 間隔	通常 1km で 12, 250m で 48
l1b_blk_num	Short	サンプル方向/ライン方向	"pairs"	2	"Number of L1B blocks(sample/line)"	-	L1B ブロック格子のサ ンプル方向/ライン方向のプロ ック数	
l1b_pos_samp	Long	サンプル方向アドレス数	"blk_samp"	m	"Column direction address of pixels"	-	L1B ブロック格子のサ ンプル方向アドレス	
l1b_pos_line	Long	ライン方向アドレス数	"blk_line"	n	"Row direction address of pixels"	-	L1B ブロック格子のサ ンプル方向アドレス	
l1b_bound	Long	緯度/経度	"pairs"	2	"Over boundary flag(latitude/longitude)"	-	緯度経度境界越えフラ グ	
l1b_blk_lat	Double	ライン方向アドレス数	"blk_line"	n	"Block point latitude"	-	格子点緯度	
l1b_blk_lon	Double	サンプル方向アドレス数	"blk_samp"	m	"Block point longitude"	-	格子点経度	
l1b_blk_affin	Double	ライン方向アドレス数 サンプル方向アドレス数 擬似アフィン係数	"blk_line_m1" "blk_samp_m 1" "affin"	n-1 m-1 8	"Block coefficient"	-	格子点擬似アフィン係 数	

3.4.2 GLI レベル 1B データ

Vグループ名	Vグループクラス
GLI Level 1B Data	Scan_Line_Data

(1) VNIR

s : スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p : 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 p2 : SWIR2km サンプリングチャネルの1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数
 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line for SWIR 2km)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
l1b_ch1_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch1 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 1 データ	
l1b_ch2_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch2 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 2 データ	
l1b_ch3_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch3 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 3 データ	
l1b_ch4_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch4 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 4 データ	
l1b_ch5_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch5 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 5 データ	
l1b_ch6_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch6 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 6 データ	
l1b_ch7_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch7 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 7 データ	
l1b_ch8_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch8 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 8 データ	
l1b_ch9_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B ch9 data"	-	GLI レベル1Bチャネル 9 データ	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
llb_ch10_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch10 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 10 データ	
llb_ch11_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch11 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 11 データ	
llb_ch12_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch12 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 12 データ	
llb_ch13_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch13 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 13 データ	
llb_ch14_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch14 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 14 データ	
llb_ch15_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch15 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 15 データ	
llb_ch16_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch16 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 16 データ	
llb_ch17_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch17 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 17 データ	
llb_ch18_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch18 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 18 データ	
llb_ch19_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B ch19 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 19 データ	

(2) SWIR

- s : スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p : 1 ラインあたりのサンプル数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 p2 : SWIR2km サンプリングチャネルの1ラインあたりのサンプル数 (ピクセル) 数
 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line for SWIR 2km)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名				
l1b_ch24_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	-	GLI レベル1B チャネル 24 データ	
l1b_ch25_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	-	GLI レベル1B チャネル 25 データ	
l1b_ch26data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	-	GLI レベル1B チャネル 26 データ	
l1b_ch27_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	-	GLI レベル1B チャネル 27 データ	
l1b_ch28_data_2km	Ushort	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p2	-	GLI レベル1B チャネル 28 2km サンプリングデ ータ	
l1b_ch29_data_2km	Ushort	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p2	-	GLI レベル1B チャネル 29 2km サンプリングデ ータ	

(3) MTIR

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
l1b_ch30_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch30 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 30 データ	
l1b_ch31_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch31 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 31 データ	
l1b_ch32_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch32 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 32 データ	
l1b_ch33_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch33 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 33 データ	
l1b_ch34_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch34 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 34 データ	
l1b_ch35_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch35 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 35 データ	
l1b_ch36_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Level-1B ch36 data"	-	GLIレベル1Bチャネル 36 データ	

(4) 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名				
l1b_ch20_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	-	GLIレベル1Bチャネル 20 データ	
l1b_ch21_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	-	GLIレベル1Bチャネル 21 データ	
l1b_ch22_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	-	GLIレベル1Bチャネル 22 データ	
l1b_ch23_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	-	GLIレベル1Bチャネル 23 データ	
l1b_ch28_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	-	GLIレベル1Bチャネル 28 データ	
l1b_ch29_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	-	GLIレベル1Bチャネル 29 データ	

3.4.3 ADEOS-II 生データ

Vグループ名	Vグループクラス
Raw ADEOS-II Data	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

p: 1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

p2: SWIR2km サンプリングチャネルの1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数

(グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line for SWIR 2km)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
ADEOS2_PCD	Ushort	スキャン数 PCDデータ項目数	s 41	"ADEOS-II PCD Data"	-	ADEOS-II 生データ	レベル0 データに含まれる PCD データ。生データのため、ワード数分保存される。項目としては PCD データは 9 項目。
gli_supl	Ushort	スキャン数 画像補正データ項目数	s 1314	"GLI supplement data"	-	GLI 画像補正データ データ	レベル0 データに含まれる GLI 画像補正データ (画像内テレメトリデータ)。生データのため、ワード数分保存される。項目としては画像補正データは 16 項目。
blk_data	Ushort	チャネル数 ライン数 サンプル数	7 s×12 30	"Black body data"	-	黒体画像データ	MTIR のみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
deep_data_vs	Ushort	チャネル数	"chnlsvs"	19[V], 4[S], 6[250m]	"Deep space data"	-	深宇宙画像データ	VNIR/SWIR のみ
		ライン数	"lines"	s×12[V,S],s×48 [25 0m]				
		サンプル数	"nsampdvs"	28[V,S],112[250m]				
deep_data_mt	Ushort	チャネル数	"chnlsmt"	7	"Deep space data"	-	深宇宙画像データ	MTIR のみ
		ライン数	"lines"	s×12				
		サンプル数	"nsampdmt"	20				
deep_data_2km	Ushort	チャネル数	"chnls2k"	2	"Deep space data for 2km"	-	深宇宙画像データ (SWIR 2km サンプリ ング)	SWIR のみ
		ライン数	"lines2k"	s×6				
		サンプル数	"nsampd2k"	14				
wall_clump	Ushort	チャネル数	"chnlsmw"	7	"Wall clump signal"	-	ウォールクランプ画像 データ	MTIR のみ
		ライン数	"lines"	s×12				
		サンプル数	"nsampw"	10				

3.4.4 PCD 工学値

Vグループ名	Vグループクラス
Converted PCD	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
sc_time	Ulong	スキャン数	"rec" s	"Spacecraft counter time"	-	衛星時刻カウンタ	下位 5bit(bit0-4)は意味を持たず、カウンタ値は bit5 より上位で構成される。よってカウンタ値を得るためには、5bit シフトする必要がある。5ビットシフト後の 1カウントが 1秒である。
GPS_timing	Real	スキャン数	"rec" s	"GPS timing"	"sec" (0.59.999)	GPS タイミング信号時刻	
GPS_nav_time	Real	スキャン数	"rec" s	"GPS navigation time"	"sec" (0.59.999)	GPS 航法時刻	
GPS_pos	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"GPS position"	"km"	GPS 衛星位置	
GPS_vel	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"GPS velocity"	"km/sec"	GPS 衛星速度	
sc_att	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"Spacecraft attitude roll, pitch, yaw"	"deg" (-32.7.32.7)	姿勢角度	
sc_attr	Real	スキャン数 3 次元ベクトル	"rec" "vec" 3	"Spacecraft attitude rate"	"deg/sec" (-3.27.3.27)	姿勢角速度	
orbit_num	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Orbit number"	- (0.399)	軌道番号	
orbit_timer	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Orbit timer"	"sec" (1.6054)	軌道タイマ	

3.4.5 画像補正データ工学値

Vグループ名	Vグループクラス
Converted Supplement	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
scan_off	Ulong	スキャン数	"rec" s	"Scan start time offset"	-	走査開始信号時刻モジュール	
opr_mode	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Operation mode"	(0, 15)	観測モード 4bit の情報 bit3: 日中/夜間 0:夜間,1:日中 bit2: 電気校正 0:OFF,1:ON bit1: 内部光源校正 0:OFF,1:ON bit0: 太陽光校正 0:OFF,1:ON	
tilt_flag	Ushort	スキャン数	"rec" s	"Tilt angle flag"	-	チルト角フラグ チルト角度を整数値にキャストして、以下の通り設定。 1度以上の場合: 1 0度の場合: 2 -1度以下の場合: 3	
tilt_angle	Real	スキャン数	"rec" s	"Tilt angle for scan line"	"deg" (-20.0,20.0)	チルト角度	
mirror_surface	Byte	スキャン数	"rec" s	"Scan mirror surface"	(0,1)	走査鏡面 0:A面 1:B面	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
scan_angle	Real	スキャン数 走査角度カウンタ数	"rec" "sa"	s 1276	"Scan angle"	-	走査角度信号 走査角度カウンタ数は 1km/250m とも同 数	
halogen_light	Real	スキャン数 ハロゲン光モニタ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen light"	-	ハロゲン光モニタ	
halogen_temp	Real	スキャン数 ハロゲン光モニタ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen temperature"	"Kelvin"	ハロゲン温度	
black_temp	Real	スキャン数 黒体温度素子数	"rec" "bbt"	s 5	"Black body temperature"	"Kelvin"	黒体温度	
optics_temp	Real	スキャン数 光学部温度素子数	"rec" "opt"	s 5	"Optics temperature"	"Kelvin"	光学部温度	
diffuser_temp	Real	スキャン数	"rec"	s	"Diffuser temperature"	"Kelvin"	拡散板温度	
sunlight	Real	スキャン数 太陽光量カウンタ数	"rec" "sun"	s 2	"Sun light"	-	太陽光量	
mtdet_temp	Real	スキャン数	"rec"	s	"MTIR detector temperature"	"Kelvin"	MTIR 素子温度	
ele_signal	Real	スキャン数 電気校正信号数	"rec" "ele"	s 12	"Electric calibration signal"	"volt"	電気校正信号モニタ	
lamp_vol1	Real	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 1"	"volt"	ランプ駆動電圧 1	
lamp_vol2	Real	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 2"	"volt"	ランプ駆動電圧 2	
convert_coef	Double	データ種類数 係数	"datano" "coef"	32 3	"Supplement Convert Coefficient"		工学値変換係数	

3.4.6 ナビゲーション

Vグループ名	Vグループクラス
Navigation	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
orb_vec	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Orbit position vector at scan line time in ECR"	"km" (-7200.0, 7200.0)	ECR 衛星位置	各走査の走査開始時刻 における衛星の位置を ECR 座標系で表したも の。GPS ないしは軌道 サーバデータから補間 計算により算出された もの。
orb_vel	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Orbit velocity at scan line time in ECR"	"km/sec" (-8.0, 8.0)	ECR 衛星速度	各走査の走査開始時刻 における衛星の速度を ECR 座標系で表したも の。GPS ないしは軌道 サーバデータから補間 計算により算出された もの。
sun_ref	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Reference Sun vector in ECR frame"	-	ECR 太陽方向ベク トル	各走査の走査開始時刻 における観測点から見 た太陽方向ベクトルを ECR 座標系で表したも の
att_ang	Real	スキャン数 3次元ベクトル	"rec" "vec" s 3	"Computed roll, pitch, yaw"	"deg"	姿勢角	各走査の走査開始時刻 における衛星の姿勢角

3.4.7 チルト

Vグループ名	Vグループクラス
Sensor Tilt	Scan_Line_Data

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
tilt_seg	Short	定数	1 設定せず	"Tilt segment number"	- (0, 2)	チルト設定 0:チルトなし (0[deg]) 1:前方チルト (18.5[deg]) 2:後方チルト (-18.5[deg])	

3.4.8 校正

Vグループ名	Vグループクラス
Calibration	Parameter

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

次元でピースワイズニアップを含むものは、H.Lの順 (ch1,2,3,4H,4L,5H,5L,6,7H,7L,8H,8L,9,10,.....)

データ配列名	型	内容	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
			次元名	値				
gcal_coef	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],5[S],48[250m] 2	"Correction coefficient for VNIR/SWIR"	-	補正係数 Gcal	VNIR/SWIR/250m のみ
gcal_coef_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Correction coefficient for SWIR 2km"	-	補正係数 Gcal (SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
gttl_coef	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],5[S],48[250m] 2	"General gain coefficient for VNIR/SWIR"	-	総合ゲイン (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gttl_coef_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"General gain coefficient for SWIR 2km"	-	総合ゲイン(SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
gscan_coef	Real	ゲイン数 係数 鏡面数	"chnlsvs" "coef" "sur"	19[V],4[S],6[250m] 3 2	"Incident angle dependency coefficient for VNIR/SWIR"	-	走査鏡反射率入射角度 依存性係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gscan_coef_2km	Real	ゲイン数 係数 鏡面数	"chnls2k" "coef" "sur"	2 3 2	"Incident angle dependency coefficient for SWIR 2km"	-	走査鏡反射率入射角度 依存性係数(SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
k_tgtch_dn	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlchk" "dets" "sur"	6 12 2	"Judgment DN of Over saturation channels"	-	過飽和チャネルの判定 DN 値	VNIRのみ 過飽和チャネルのみ
k_refch_rad	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlchk" "dets" "sur"	6 12 2	"Judgment Radiance of reference channels"	-	参照チャネルの判定輝 度値	VNIRのみ 過飽和チャネルに対す る参照チャネルのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
mt_offset	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Offset term for MTIR"	-	オフセット項 (MTIR) C0	MTIRのみ
mt_nlgain	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Non-Linear gain term for MTIR"	-	非線型ゲイン項 (MTIR) C2	MTIRのみ
mt_eta	Real	チャネル数 パラメータ数 鏡面数	"chnlsmt" "mtpar" "sur"	7 3 2	"Incident angle dependency coefficient for MTIR"	-	入射角依存性係数算出 用 0,1,2 次係数	MTIRのみ
mt_bbc_coef	Real	チャネル数 鏡面数	"chnlsmt" "sur"	7 2	"Correction coefficient for Blackbody radiance"	-	基準黒体輝度補正係数	MTIRのみ
mt_av_scan	Short	定数	設定せず	1	"Blackbody process average scans"	-	黒体関連処理移動平均 対象走査数	MTIRのみ
mt_params	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Correction coefficient for MTIR"	-	補正係数	MTIRのみ
mt_bb_rad	Real	チャネル数 鏡面数	"chnlsmt" "sur"	7 2	"Heat radiance of Scan_mirror"	-	走査鏡の熱放射	MTIRのみ
mt_av_pix	Short	ペア	"pairs"	2	"Blackbody process average pixels"	-	黒体画像の有効ピクセル 範囲	MTIRのみ
mt_bbc_date	Ch	定数	設定せず	19	"C1 coefficient file name"	-	C1 係数 (黒体校正補正 係数) のファイル名。 チルト時は、参照したC 1 係数のファイル名。直 下視時は、出力したC 1 係数のファイル名。	MTIRのみ
spnz_coef0	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48[250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient0 for VNIR/SWIR"	-	ストライプノイズ補正モ デル係数0	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef1	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48[250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient1 for VNIR/SWIR"	-	ストライプノイズ補正モ デル係数1	VNIR/SWIR/250m のみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
spnz_coef2	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient2 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数2	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef3	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient3 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数3	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef4	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient4 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数4	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef5	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsvspw" "dets" "sur"	23[V],4[S],6[250m] 12[V],S[,48][250m] 2	"Stripe Noise Correction Coefficient5 for VNIR/SWIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数5	VNIR/SWIR/250m のみ
spnz_coef0_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient0 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数0 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef1_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient1 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数1 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef2_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient2 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数2 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef3_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient3 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数3 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef4_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient4 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数4 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
spnz_coef5_2km	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnls2k" "dets2k" "sur"	2 6 2	"Stripe Noise Correction Coefficient5 for SWIR2km"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数5 (SWIR2km サンプリング)	SWIRのみ
mt_spnz_coef0	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient0 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数0 (MTIR)	MTIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
mt_spnz_coef1	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient1 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数1 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef2	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient2 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数2 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef3	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient3 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数3 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef4	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient4 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数4 (MTIR)	MTIRのみ
mt_spnz_coef5	Real	ゲイン数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Stripe Noise Correction Coefficient5 for MTIR"	-	ストラプノイズ補正モ デル係数5 (MTIR)	MTIRのみ
nonlinear_sat_dn	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnldn" "dets" "sur"	10[V],2[250m] 12[V],48[250m] 2	"Saturation DN of Non_linear Channel"		非線形チャネル飽和D N値	VNIR,250m のみ
z_gcal_coef	Real	チャネル数	"chnlsvspw"	23[V],4[S],6[250m]	"Absolute Calibration Coef Gcal for VNIR/SWIR"		絶対校正係数(Gcal)	VNIR/SWIR/250m のみ
z_gsys_coef	Real	チャネル数	"chnlsvspw"	23[V],4[S],6[250m]	"Absolute Calibration Coef Gsys for VNIR/SWIR"		絶対校正係数(Gsys)	VNIR/SWIR/250m のみ
z_gcal_coef_2km	Real	チャネル数	"chnls2k"	2	"Absolute Calibration Coef Gcal for SWIR2km"		絶対校正係数(Gcal)	SWIRのみ
z_gsys_coef_2km	Real	チャネル数	"chnls2k"	2	"Absolute Calibration Coef Gsys for SWIR2km"		絶対校正係数(Gsys)	SWIRのみ
mt_offsetnoise	Real	チャネル数 素子数 鏡面数	"chnlsmt" "dets" "sur"	7 12 2	"Offset Noise Coef for MTIR "		MT オフセット変動補 正係数(夜間)	MTIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
mt_offsetnoise_obd	Real	チャネル数 素子数 繰回数	"chnlsm" "dets" "sur"	7 12 2	"Offset Noise Coef for MTIR in OBD"	-	MT オフセット変動補 正係数(日中)	備考 MTIRのみ

3.4.9 時刻誤差情報

Vグループ名	Vグループクラス
Spacecraft Time Error	Ephemeris_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

d: 時刻誤差情報数 (Vグループ: num_inf の値)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
num_inf	Short	定数	1	"Number of time difference data"	-	時刻誤差情報数	本プロダクトファイルに含まれていない時刻誤差情報の数
orbit_count	Long	時刻誤差情報数	d	"Orbit accumulation number"	-	算出通算軌道番号	対象の時刻誤差情報が算出された軌道番号
path_date	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	d 9	"Crossing date of target path"	-	対象パスの通過日付	対象の時刻誤差情報を計算したパスの日付
path_num	Ushort	時刻誤差情報数	d	"Number of target path"	-	対象パス番号	対象の時刻誤差情報を計算したパスのパス番号
start_time	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	d 19	"Start time of time difference data"	-	有効期間開始時刻	対象の時刻誤差情報が有効である期間の開始時刻
end_time	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	d 19	"End time of time difference data"	-	有効期間終了時刻	対象の時刻誤差情報が有効である期間の終了時刻
period_count	Real	時刻誤差情報数	d	"Counter period of SC clock"	"sec"	衛星カウンタ周期	衛星時刻カウンタ (PCD に含まれるデータ) の周期

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
ref_count	Ulong	時刻誤差情報数	"ndatas"	d	"Reference counter of SC clock"	"sec"	基準衛星カウンタ	衛星時刻カウンタから地上時刻を決定する基準となる衛星時刻カウンタ値
ref_time	Ch	時刻誤差情報数 文字列長	"ndatas" 設定せず	d 19	"Reference time (UT) of ground"	-	基準地上時刻	衛星時刻カウンタから地上時刻を決定する基準となる地上時刻 (UT)

3.4.10 GPS 軌道データ

Vグループ名	Vグループクラス
GPS Orbit Data	Ephemeris_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m
g: GPS データポイント数 (Vグループ: gps_points の値)

データ配列名	型	次元		値	long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名					
gps_points	Long	定数	設定せず	1	"Number of GPS data"	-	GPS データ点数	
utc_tai	Long	定数	設定せず	1	"UTC-TAI"	"sec"	UTC-TAI	
ut1r_tai	Double	定数	設定せず	1	"UT1R-TAI"	"sec"	UT1R-TAI	
polar_motion	Double	ペア	"pairs"	2	"Polar motion parameters"	-	極運動パラメータ	
GPS_nav_dat	Double	GPS データ数	"gpsdata"	g	"GPS navigation time"	-	GPS 航法時刻	PCD に含まれる GPS 航法時刻の復活処理を行ったものの。GPS 時刻系。
GPS_pos_dat	Double	GPS データ数 3次元ベクトル	"gpsdata" "vec"	g 3	"GPS spacecraft position"	"km"	GPS 衛星位置	
GPS_vel_dat	Double	GPS データ数 3次元ベクトル	"gpsdata" "vec"	g 3	"GPS spacecraft velocity"	"km/sec"	GPS 衛星速度	

3.4.11 軌道データ (GPS 異常時のみ)

Vグループ名	Vグループクラス
Orbit_Data	Ephemeris_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m
 m : 軌道データレコード数 (Vグループ : num_rec の値)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
num_rec	Long	定数	1	"Number of records"	-	軌道データレコード数	軌道データは1日分 (UTC:00-23:59) が1レコードとなる。通常は1レコード格納するが、UTCで日付をまたがるシーンの場合には2レコード格納する。
precision	Short	軌道データレコード数	m	"Orbit data precision"	-	軌道データ精度 予測値の場合 0 決定値の場合 1	予測値は準リアルのみ
o_utc_tai	Long	軌道データレコード数	m	"UTC-TAI"	"sec"	UTC-TAI	
o_utlr_tai	Double	軌道データレコード数	m	"UTIR-TAI"	"sec"	UTIR-TAI	
o_polar_motion	Double	軌道データレコード数 ペア	m 2	"Polar motion parameters"	-	極運動パラメータ	
o_start_date	Ch	軌道データレコード数 文字列長	m 22	"Orbit data start date"	-	軌道データの開始日付	軌道データレコードの (UTCでの) 日付
o_interval	Double	軌道データレコード数	m	"Data interval time"	"sec"	データ間隔	レコード内の軌道データのデータ間隔 (60秒)

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
o_num_points	Long	軌道データコード数	"odatas"	m	"Number of data points"	-	データ点数	レコード内の軌道データの点数 (1440)
o_sc_pos	Double	軌道データコード数 軌道データ点数 3次元ベクトル	"odatas" "orpnrt" "vec"	m 1440 3	"Spacecraft position"	"km"	衛星位置	座標系は ECR
o_sc_vel	Double	軌道データコード数 軌道データ点数 3次元ベクトル	"odatas" "orpnrt" "vec"	m 1440 3	"Spacecraft velocity"	"km/sec"	衛星速度	座標系は ECR

3.4.12 陸海フラグ

Vグループ名	Vグループクラス
Land-Water Flag	Image_Flag_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

p: 1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
land_value	SByte	定数	設定せず 1	"Land pixel value"	-	陸域値	陸海フラグの陸域に対する値 1 (固定値)
water_value	SByte	定数	設定せず 1	"Water pixel value"	-	水域値	陸海フラグの水域に対する値 0 (固定値)
land_water_flag	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp p	"Land-Water flag image"	- (0, 1)	陸海フラグ	

3.4.13 太陽・衛星角度情報

Vグループ名	Vグループクラス
Scan Geometry	Scan_Line_Data

nc: 天頂角・方位角を算出した画素の列方向アドレス (Vグループ: nav_pxl の次元数)

nr: 天頂角・方位角を算出した画素の行方向アドレス (Vグループ: nav_row の次元数)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
nav_pxl	Long	列方向アドレス数	navpxls nc	"Column direction address of navigation data"	-		
nav_row	Long	行方向アドレス数	navrows nr	"Row direction address of navigation data"	-		
solar_zenith	Real	行方向アドレス数	navrows nc	"Solar zenith angle"	"deg" (0.0,180.0)	太陽天頂角	
solar_azimuth	Real	列方向アドレス数	navpxls nc	"Solar azimuth angle"	"deg" (-180.0,180.0)	太陽方位角	
sc_zenith	Real	行方向アドレス数	navrows nc	"Spacecraft zenith angle"	"deg" (0.0,180.0)	衛星天頂角	
sc_azimuth	Real	列方向アドレス数	navpxls nc	"Spacecraft azimuth angle"	"deg" (-180.0,180.0)	衛星方位角	

3.4.14 絶対校正係数テーブル

Vグループ名	Vグループクラス
Calibration Coefficient	Parameter

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
gcal	Real	チャンネル数	"chnlsvspw" 23[V], 4[S], 6[250m]	"Gcal"	-	絶対校正係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gcal_2km	Real	チャンネル数	"chnls2k" 2	"Gcal 2km"	-	絶対校正係数 (SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
gsys	Real	チャンネル数	"chnlsvspw" 23[V], 4[S], 6[250m]	"Gsys"	-	絶対校正係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gsys_2km	Real	チャンネル数	"chnls2k" 2	"Gsys 2km"	-	絶対校正係数 (SWIR 2km サンプリング)	SWIRのみ
c1	Real	チャンネル数	"chnlsm1" 7	"C1"	-	絶対校正係数	MTIRのみ

3.4.15 データ品質フラグ

Vグループ名	Vグループクラス
Data Quality Flag	Scan_Line_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
qf_sc_time	Byte	スキャン数	s	"Spacecraft counter time quality flag"	-	衛星時刻カウンタ品質フラグ	
qf_GPS_timing	Byte	スキャン数	s	"GPS timing quality flag"	-	GPS タイミング信号時刻品質フラグ	
qf_GPS_nav_time	Byte	スキャン数	s	"GPS navigation time quality flag"	-	GPS 航法時刻品質フラグ	
qf_GPS_pos	Byte	スキャン数	s	"GPS position quality flag"	-	GPS 衛星位置品質フラグ	
qf_GPS_vel	Byte	スキャン数	s	"GPS velocity quality flag"	-	GPS 衛星速度品質フラグ	
qf_sc_att	Byte	スキャン数 3次元ベクトル	s 3	"Spacecraft attitude roll, pitch, yaw quality flag"	-	姿勢角度品質フラグ	
qf_sc_attr	Byte	スキャン数 3次元ベクトル	s 3	"Spacecraft attitude rate quality flag"	-	姿勢角速度品質フラグ	
qf_orbit_num	Byte	スキャン数	s	"Orbit number quality flag"	-	軌道番号品質フラグ	
qf_orbit_timer	Byte	スキャン数	s	"Orbit timer quality flag"	-	軌道タイム品質フラグ	
qf_scan_off	Byte	スキャン数	s	"Scan start time offset quality flag"	-	走査開始信号時刻モジュール品質フラグ	
qf_tilt_angle	Byte	スキャン数	s	"Tilt angle quality flag"	-	チルト角度品質フラグ	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
qf_scan_angle	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Scan angle quality flag"	-	走査角度信号品質フラグ	
qf_halogen_light	Byte	スキャン数 ハロゲン光エータ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen light quality flag"	-	ハロゲン光モニタ品質フラグ	
qf_halogen_temp	Byte	スキャン数 ハロゲン光エータ数	"rec" "hal"	s 2	"Halogen temperature quality flag"	-	ハロゲン温度品質フラグ	
qf_black_temp	Byte	スキャン数 黒体温度素子数	"rec" "bbt"	s 5	"Black body temperature quality flag"	-	黒体温度品質フラグ	
qf_optics_temp	Byte	スキャン数 光学部温度素子数	"rec" "opt"	s 5	"Optics temperature quality flag"	-	光学部温度品質フラグ	
qf_diffuser_temp	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Diffuser temperature quality flag"	-	拡散板温度品質フラグ	
qf_sunlight	Byte	スキャン数 太陽光量カメラ数	"rec" "sun"	s 2	"Sun light quality flag"	-	太陽光量品質フラグ	
qf_mttdet_temp	Byte	スキャン数	"rec"	s	"MTIR detector temperature quality flag"	-	MTIR 素子温度品質フラグ	
qf_ele_signal	Byte	スキャン数 電気校正信号数	"rec" "ele"	s 12	"Electric calibration signal quality flag"	-	電気校正信号モニタ品質フラグ	
qf_lamp_vol1	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 1 quality flag"	-	ランプ駆動電圧1品質フラグ	
qf_lamp_vol2	Byte	スキャン数	"rec"	s	"Lamp drive voltage 2 quality flag"	-	ランプ駆動電圧2品質フラグ	
qf_VS_dsp	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsvs" "lines"	19[V], 4[S], 6[250m] s×12[V,S],s×48[250m]	"VNIR/SWIR deep space data quality flag"	-	VNIR/SWIR 深宇宙画像データ品質フラグ	VNIR/SWIR/250mのみ
qf_dsp_2km	Byte	チャネル数 ライン数	"chnls2k" "lines2k"	2 s×6	"SWIR 2km deep space data quality flag"	-	SWIR2km 深宇宙画像データ品質フラグ	SWIRのみ
qf_MT_dsp	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsmt" "lines"	7[M] s×12	"MTIR deep space data quality flag"	-	MTIR 深宇宙画像データ品質フラグ	MTIRのみ

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
qf_wall	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsmt" "lines"	7[M] s×12	"MTIR wall clump data quality flag"	-	MTIRウォールクラ ンプ画像データ品質フラ グ	MTIRのみ
qf_bb	Byte	チャネル数 ライン数	"chnlsmt" "lines"	7[M] s×12	"MTIR blackbody data quality flag"	-	MTIR黒体画像データ 品質フラグ	MTIRのみ
lost_info	Long	品質データ項目 情報種別	設定せず 設定せず	5 4	"Lost Information"	-	欠損数情報	品質データ項目(観 測画像パケット, 校正画像パケット, PCDパケット, 画 像補正パケット, 画像ライン) 情報種別 (OK/FAIR,Fair/Po or,Poor/NG, 欠損 数)

3.4.16 GLI レベル 1B データ素子位置情報

Vグループ名	Vグループクラス
Det Information	Scan_Line_Data

(1) VNIR

s : スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p : 1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 データ自体は、デフレート圧縮されて格納している。読み込みは、通常のHDF読み込みで可能である。

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
det_info_ch1	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch1 data"	-	GLIレベル1Bチャネル1の素子情報	L1B画像に対応する元L1A画像の素子番号が格納される。欠損時は"0"。
det_info_ch2	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch2 data"	-	GLIレベル1Bチャネル2の素子情報	
det_info_ch3	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch3 data"	-	GLIレベル1Bチャネル3の素子情報	
det_info_ch4	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch4 data"	-	GLIレベル1Bチャネル4の素子情報	
det_info_ch5	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch5 data"	-	GLIレベル1Bチャネル5の素子情報	
det_info_ch6	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch6 data"	-	GLIレベル1Bチャネル6の素子情報	
det_info_ch7	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch7 data"	-	GLIレベル1Bチャネル7の素子情報	
det_info_ch8	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch8 data"	-	GLIレベル1Bチャネル8の素子情報	
det_info_ch9	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch9 data"	-	GLIレベル1Bチャネル9の素子情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
det_info_ch10	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch10 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル10の素 子情報	
det_info_ch11	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch11 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル11の素 子情報	
det_info_ch12	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch12 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル12の素 子情報	
det_info_ch13	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch13 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル13の素 子情報	
det_info_ch14	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch14 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル14の素 子情報	
det_info_ch15	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch15 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル15の素 子情報	
det_info_ch16	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch16 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル16の素 子情報	
det_info_ch17	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch17 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル17の素 子情報	
det_info_ch18	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch18 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル18の素 子情報	
det_info_ch19	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch19 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル19の素 子情報	
scan_info_ch1	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch1 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル1の走 査情報	L1B画像に対応す る元L1A画像の走 査番号が1リジ`ンで 設定される。欠損時 は"0"。
scan_info_ch2	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch2 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル2の走 査情報	
scan_info_ch3	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch3 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル3の走 査情報	
scan_info_ch4	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch4 data"	-	GLLレ`ルIBチ`ル4の走 査情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
scan_info_ch5	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch5 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル5の走 査情報	
scan_info_ch6	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch6 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル6の走 査情報	
scan_info_ch7	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch7 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル7の走 査情報	
scan_info_ch8	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch8 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル8の走 査情報	
scan_info_ch9	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch9 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル9の走 査情報	
scan_info_ch10	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch10 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル10の走 査情報	
scan_info_ch11	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch11 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル11の走 査情報	
scan_info_ch12	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch12 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル12の走 査情報	
scan_info_ch13	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch13 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル13の走 査情報	
scan_info_ch14	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch14 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル14の走 査情報	
scan_info_ch15	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch15 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル15の走 査情報	
scan_info_ch16	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch16 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル16の走 査情報	
scan_info_ch17	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch17 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル17の走 査情報	
scan_info_ch18	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch18 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル18の走 査情報	
scan_info_ch19	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch19 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤネル19の走 査情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
sample_info_ch1	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch1 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補1の相 対サンプル情報	L1B 画像に対応する元 L1A 画像のサンプル番号の差分が格納される。欠損時は"0"。
sample_info_ch2	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch2 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補2の相 対サンプル情報	
sample_info_ch3	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch3 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補3の相 対サンプル情報	
sample_info_ch4	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch4 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補4の相 対サンプル情報	
sample_info_ch5	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch5 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補5の相 対サンプル情報	
sample_info_ch6	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch6 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補6の相 対サンプル情報	
sample_info_ch7	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch7 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補7の相 対サンプル情報	
sample_info_ch8	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch8 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補8の相 対サンプル情報	
sample_info_ch9	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch9 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補9の相 対サンプル情報	
sample_info_ch10	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch10 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補10の相 対サンプル情報	
sample_info_ch11	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch11 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補11の相 対サンプル情報	
sample_info_ch12	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch12 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補12の相 対サンプル情報	
sample_info_ch13	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch13 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補13の相 対サンプル情報	
sample_info_ch14	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch14 data"	-	GLL ^レ IL ^レ B ^チ Y ^レ 補14の相 対サンプル情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
sample_info_ch15	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch15 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、ch15の相 対サンプル情報	
sample_info_ch16	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch16 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、ch16の相 対サンプル情報	
sample_info_ch17	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch17 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、ch17の相 対サンプル情報	
sample_info_ch18	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch18 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、ch18の相 対サンプル情報	
sample_info_ch19	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch19 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、ch19の相 対サンプル情報	

(2) SWIR

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 データ自体は、デフレート圧縮されて格納している。読み込みは、通常のHDF読み込みで可能である。

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
det_info_ch24	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch24 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 24の素 子情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の素 子番号が格納され る。欠損時は"0"。
det_info_ch25	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch25 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 25の素 子情報	
det_info_ch26	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch26 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 26の素 子情報	
det_info_ch27	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch27 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 27の素 子情報	
det_info_ch28_2km	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Det Information ch28 2km data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 28(2k m)の素子情報	
det_info_ch29_2km	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Det Information ch29 2km data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 29(2k m)の素子情報	
scan_info_ch24	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch24 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 24の走 査情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の走 査番号が 1 リンクで 設定される。欠損時 は"0"。
scan_info_ch25	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch25 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 25の走 査情報	
scan_info_ch26	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch26 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 26の走 査情報	
scan_info_ch27	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch27 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 27の走 査情報	
scan_info_ch28_2km	Byte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Scan Information ch28 2km data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 28(2k m)の走査情報	
scan_info_ch29_2km	Byte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Scan Information ch29 2km data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h 29(2k m)の走査情報	

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
sample_info_ch24	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Sample Information ch24 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch24の相 対サンプル情報	L1B画像に対応す る元L1A画像のサ ンプル番号の差が格 納される。欠損時 は"0"。
sample_info_ch25	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Sample Information ch25 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch25の相 対サンプル情報	
sample_info_ch26	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Sample Information ch26 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch26の相 対サンプル情報	
sample_info_ch27	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Sample Information ch27 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch27の相 対サンプル情報	
sample_info_ch28_2 km	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k s×6 p	"Sample Information ch28 2km data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch28(2k m)の相対サンプル情報	
sample_info_ch29_2 km	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k s×6 p	"Sample Information ch29 2km data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch29(2k m)の相対サンプル情報	

(3) MTIR

s: スキャン数 (グローバルトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル数 (ピクセル) 数 (グローバルトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 データ自体は、デフレート圧縮されて格納している。読み込みは、通常のHDF読み込みで可能である。

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
det_info_ch30	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch30 data"	-	GLL ^h 1B ^h 30 の素 子情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の素 子番号が格納され る。欠損時は"0"。
det_info_ch31	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch31 data"	-	GLL ^h 1B ^h 31 の素 子情報	
det_info_ch32	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch32 data"	-	GLL ^h 1B ^h 32 の素 子情報	
det_info_ch33	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch33 data"	-	GLL ^h 1B ^h 33 の素 子情報	
det_info_ch34	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch34 data"	-	GLL ^h 1B ^h 34 の素 子情報	
det_info_ch35	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch35 data"	-	GLL ^h 1B ^h 35 の素 子情報	
det_info_ch36	SByte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Det Information ch36 data"	-	GLL ^h 1B ^h 36 の素 子情報	
scan_info_ch30	Byte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Scan Information ch30 data"	-	GLL ^h 1B ^h 30 の走 査情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の走 査番号が 1 リジョンで 設定される。欠損時 は"0"。
scan_info_ch31	Byte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Scan Information ch31 data"	-	GLL ^h 1B ^h 31 の走 査情報	
scan_info_ch32	Byte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Scan Information ch32 data"	-	GLL ^h 1B ^h 32 の走 査情報	
scan_info_ch33	Byte	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Scan Information ch33 data"	-	GLL ^h 1B ^h 33 の走 査情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
scan_info_ch34	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch34 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補34の走 査情報	
scan_info_ch35	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch35 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補35の走 査情報	
scan_info_ch36	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch36 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補36の走 査情報	
sample_info_ch30	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch30 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補30の相 対サンプル情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像のガン ブル番号の差分が格 納される。欠損時 は"0"。
sample_info_ch31	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch31 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補31の相 対サンプル情報	
sample_info_ch32	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch32 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補32の相 対サンプル情報	
sample_info_ch33	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch33 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補33の相 対サンプル情報	
sample_info_ch34	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch34 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補34の素 子情報	
sample_info_ch35	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch35 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補35の相 対サンプル情報	
sample_info_ch36	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch36 data"	-	GLL ¹ L1B ¹ 補36の相 対サンプル情報	

(4) 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル数 (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 データ自体は、デフレート圧縮されて格納されている。読み込みは、通常のHDF読み込みで可能である。

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
det_info_ch20	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Det Information ch20 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch20の素 子情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の素 子番号が格納され る。欠損時は"0"。
det_info_ch21	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Det Information ch21 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch21の素 子情報	
det_info_ch22	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Det Information ch22 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch22の素 子情報	
det_info_ch23	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Det Information ch23 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch23の素 子情報	
det_info_ch28	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Det Information ch28 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch28の素 子情報	
det_info_ch29	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Det Information ch29 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch29の素 子情報	
scan_info_ch20	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Scan Information ch20 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch20の走 査情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の走 査番号が 1 カリソで 設定される。欠損時 は"0"。
scan_info_ch21	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Scan Information ch21 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch21の走 査情報	
scan_info_ch22	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Scan Information ch22 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch22の走 査情報	
scan_info_ch23	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Scan Information ch23 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch23の走 査情報	
scan_info_ch28	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Scan Information ch28 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch28の走 査情報	
scan_info_ch29	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Scan Information ch29 data"	-	GLL ^h 、L1B ^h 、ch29の走 査情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
sample_info_ch20	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Sample Information ch20 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch20の相 対サンプル番号	LLB画像に対応する元LLA画像のサンプル番号の差分が格納される。欠損時は"0"。
sample_info_ch21	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Sample Information ch21 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch21の相 対サンプル番号	
sample_info_ch22	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Sample Information ch22 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch22の相 対サンプル番号	
sample_info_ch23	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Sample Information ch23 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch23の相 対サンプル番号	
sample_info_ch28	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Sample Information ch28 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch28の相 対サンプル番号	
sample_info_ch29	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×48 p	"Sample Information ch29 data"	-	GLL ^h 、LLB ^h 、 ^h ch29の相 対サンプル番号	

3.5 Vグループ（衛星位置情報）

3.5.1 基準時刻

Vグループ名	Vグループクラス
Spacecraft Position Ref Time	Satpos_Data

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
base_time	Ch	文字列長	22	"Satpos reference time"	-	衛星位置情報 基準時刻	

3.5.2 衛星位置情報データ

Vグループ名	Vグループクラス
Spacecraft Position Ref Data	Satpos_Data

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 データ自体は、デフレート圧縮されて格納している。読み込みは、通常のHDF読み込みで可能である。

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名 値				
det_info_ch1	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch1 data"	-	GLL ¹ 、 ¹ LB ¹ 、 ¹ ch ¹ の素 子情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の素 子番号が格納され る。欠損時は"0"。
det_info_ch2	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch2 data"	-	GLL ² 、 ² LB ² 、 ² ch ² の素 子情報	
det_info_ch3	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch3 data"	-	GLL ³ 、 ³ LB ³ 、 ³ ch ³ の素 子情報	
det_info_ch4	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch4 data"	-	GLL ⁴ 、 ⁴ LB ⁴ 、 ⁴ ch ⁴ の素 子情報	
det_info_ch5	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch5 data"	-	GLL ⁵ 、 ⁵ LB ⁵ 、 ⁵ ch ⁵ の素 子情報	
det_info_ch6	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch6 data"	-	GLL ⁶ 、 ⁶ LB ⁶ 、 ⁶ ch ⁶ の素 子情報	
det_info_ch7	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch7 data"	-	GLL ⁷ 、 ⁷ LB ⁷ 、 ⁷ ch ⁷ の素 子情報	
det_info_ch8	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch8 data"	-	GLL ⁸ 、 ⁸ LB ⁸ 、 ⁸ ch ⁸ の素 子情報	
det_info_ch9	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch9 data"	-	GLL ⁹ 、 ⁹ LB ⁹ 、 ⁹ ch ⁹ の素 子情報	
det_info_ch10	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp s×12 p	"Det Information ch10 data"	-	GLL ¹⁰ 、 ¹⁰ LB ¹⁰ 、 ¹⁰ ch ¹⁰ の素 子情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
det_info_ch11	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch11 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 11の素 子情報	
det_info_ch12	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch12 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 12の素 子情報	
det_info_ch13	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch13 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 13の素 子情報	
det_info_ch14	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch14 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 14の素 子情報	
det_info_ch15	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch15 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 15の素 子情報	
det_info_ch16	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch16 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 16の素 子情報	
det_info_ch17	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch17 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 17の素 子情報	
det_info_ch18	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch18 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 18の素 子情報	
det_info_ch19	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch19 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 19の素 子情報	
det_info_ch24	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch24 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 24の素 子情報	
det_info_ch25	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch25 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 25の素 子情報	
det_info_ch26	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch26 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 26の素 子情報	
det_info_ch27	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Det Information ch27 data"	-	GLIL ^h 11B ^h 27の素 子情報	
det_info_ch28_2k m	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Det Information ch28 2km data"	-	GLIL ^h 11B ^h 28(2k m)の素子情報	
det_info_ch29_2k m	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Det Information ch29 2km data"	-	GLIL ^h 11B ^h 29(2k m)の素子情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
scan_info_ch1	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch1 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ1の走 情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像の走 査番号が 1 利ジ'ンで 設定される。欠損時 は"0"。
scan_info_ch2	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch2 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ2の走 情報	
scan_info_ch3	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch3 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ3の走 情報	
scan_info_ch4	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch4 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ4の走 情報	
scan_info_ch5	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch5 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ5の走 情報	
scan_info_ch6	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch6 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ6の走 情報	
scan_info_ch7	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch7 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ7の走 情報	
scan_info_ch8	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch8 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ8の走 情報	
scan_info_ch9	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch9 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ9の走 情報	
scan_info_ch10	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch10 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ10の走 情報	
scan_info_ch11	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch11 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ11の走 情報	
scan_info_ch12	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch12 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ12の走 情報	
scan_info_ch13	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch13 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ13の走 情報	
scan_info_ch14	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch14 data"	-	GLLレバ` 1Bチヤレ14の走 情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
scan_info_ch15	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch15 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ15の走 査情報	
scan_info_ch16	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch16 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ16の走 査情報	
scan_info_ch17	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch17 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ17の走 査情報	
scan_info_ch18	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch18 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ18の走 査情報	
scan_info_ch19	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch19 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ19の走 査情報	
scan_info_ch24	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch24 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ24の走 査情報	
scan_info_ch25	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch25 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ25の走 査情報	
scan_info_ch26	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch26 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ26の走 査情報	
scan_info_ch27	Byte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Scan Information ch27 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ27の走 査情報	
scan_info_ch28_2k m	Byte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Scan Information ch28 2km data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ28(2k m)の走査情報	
scan_info_ch29_2k m	Byte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Scan Information ch29 2km data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ29(2k m)の走査情報	
sample_info_ch1	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch1 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ1の相 対サンプル情報	L1B 画像に対応す る元 L1A 画像のサ ンプル番号の差分が格 納される。欠損時 は"0"。
sample_info_ch2	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch2 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ2の相 対サンプル情報	
sample_info_ch3	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch3 data"	-	GLLレバ`ルIBチヤレ3の相 対サンプル情報	

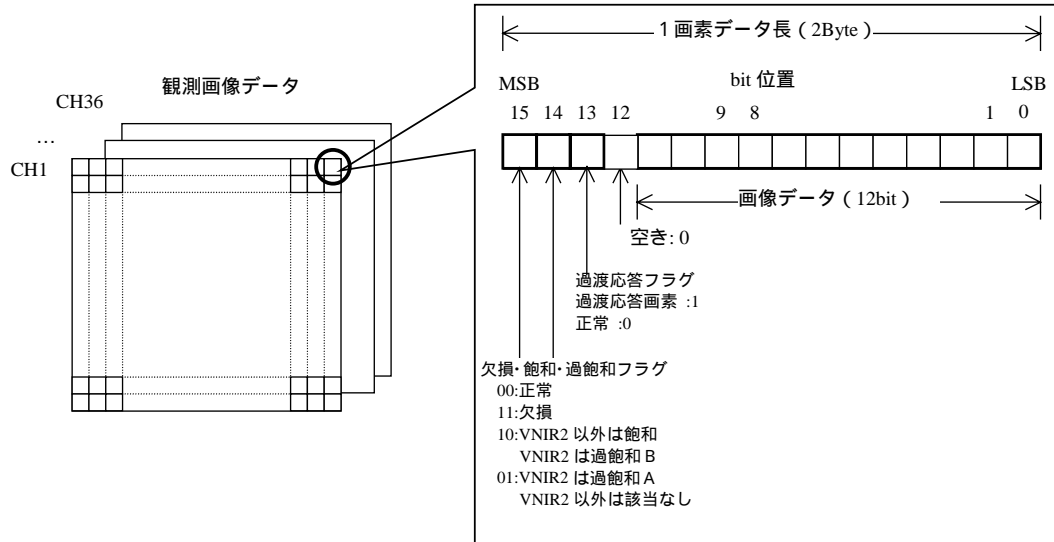
データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
sample_info_ch4	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch4 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ14の相 対サンプル情報	
sample_info_ch5	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch5 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ15の相 対サンプル情報	
sample_info_ch6	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch6 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ16の相 対サンプル情報	
sample_info_ch7	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch7 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ17の相 対サンプル情報	
sample_info_ch8	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch8 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ18の相 対サンプル情報	
sample_info_ch9	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch9 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ19の相 対サンプル情報	
sample_info_ch10	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch10 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ20の相 対サンプル情報	
sample_info_ch11	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch11 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ21の相 対サンプル情報	
sample_info_ch12	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch12 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ22の相 対サンプル情報	
sample_info_ch13	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch13 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ23の相 対サンプル情報	
sample_info_ch14	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch14 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ24の相 対サンプル情報	
sample_info_ch15	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch15 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ25の相 対サンプル情報	
sample_info_ch16	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch16 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ26の相 対サンプル情報	
sample_info_ch17	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch17 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ27の相 対サンプル情報	
sample_info_ch18	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch18 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ28の相 対サンプル情報	
sample_info_ch19	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch19 data"	-	GLLﾊﾞﾙBｷﾞｷ29の相 対サンプル情報	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
sample_info_ch24	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch24 data"	-	GLL ^h 、LIB ^h 、 ^h 24の相 対サンプル情報	
sample_info_ch25	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch25 data"	-	GLL ^h 、LIB ^h 、 ^h 25の相 対サンプル情報	
sample_info_ch26	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch26 data"	-	GLL ^h 、LIB ^h 、 ^h 26の相 対サンプル情報	
sample_info_ch27	SByte	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Sample Information ch27 data"	-	GLL ^h 、LIB ^h 、 ^h 27の相 対サンプル情報	
sample_info_ch28_2km	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Sample Information ch28 2km data"	-	GLL ^h 、LIB ^h 、 ^h 28(2k m)の相対サンプル情報	
sample_info_ch29_2km	SByte	ライン数 サンプル数	lines2k nsamp2k	s×6 p	"Sample Information ch29 2km data"	-	GLL ^h 、LIB ^h 、 ^h 29(2k m)の相対サンプル情報	

3.6. 注意事項

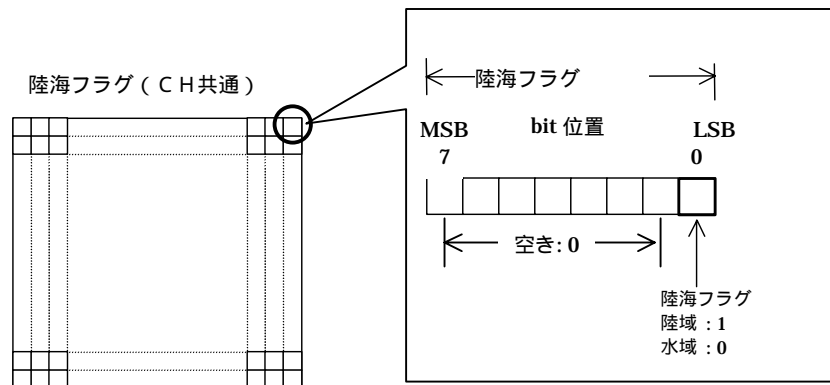
3.6.1. 画像データ中のフラグ

レベル 1B プロダクトでは、画像データについては以下のビット配置となる。



位置	項目	定義・内容	備考
12	ピースワイズリニアフラグ	ch4, 5, 7, 8 以外は常に 0 ch4, 5, 7, 8 については、GLI センサから配信される 13bit データの最上位 bit がピースワイズリニアフラグであり、1 のとき High ゲイン、0 のとき Normal ゲインを示す。	
13	空き	常に 0。	
14 15	欠損・飽和・過飽和フラグ	2 ビットで以下の 4 つの状態を示す。 “11”：欠損 “10”：VNIR2 以外は飽和、VNIR2 は過飽和 B ”01”：VNIR2 以外は該当なし、VNIR2 は過飽和 A “00”：正常	

なお、陸海フラグは別領域に与えられる。陸海フラグは全チャンネル共通。



3.6.2. 2km サンプリングデータ

SWIR2km チャンネルの 2km サンプリングデータ (ch28,29) は素子 8,16,24,32,40,48、sample1,9,17,.....,5097 がオンボードでサンプリングされたデータである。

3.6.3. 品質データフラグ

レベル 1A の品質データフラグと同一である。

3.6.4. 擬似アフィン係数について

L1B プロダクトには、サンプル番号、ライン番号から緯度経度を補間的に計算するための擬似アフィン係数 `l1b_blk_affin` を格納している。擬似アフィン係数は擬似アフィン変換のための係数で、擬似アフィン変換は、 (u,v) と (x,y) の対応関係を、

$$\begin{cases} u = \mathbf{a}xy + \mathbf{b}x + \mathbf{c}y + \mathbf{d} \\ v = \mathbf{e}xy + \mathbf{f}x + \mathbf{g}y + \mathbf{h} \end{cases}$$

で表現するものである。`l1b_blk_affin` は、ブロック毎にこの 8 要素を `a,b,c,d,e,f,g,h` の順に格納したものであり、 x がサンプル番号、 y がライン番号、 u が緯度、 v が経度である。

4 レベル 1B MAP データ

4.1 概要

レベル 1B MAP データは、GLI の 2 つの分解能、すなわち 1km データと 250m データでプロダクトが分かれる。1km データはさらに観測波長帯により VNIR (可視近赤外)、SWIR (短波長赤外)、MTIR (中間熱赤外) に分かれる。なお、SWIR2km サンプリングデータは処理対象としない。

なお、以下の説明中のデータ型の表現は下記による。

Ch: 文字列
Short: 2byte 整数 (符号付き)
Ushort: 2byte 整数 (符号無し)
Long: 4byte 整数
Ulong: 4byte 整数 (符号無し)
Real: 4byte 実数
Double: 8byte 実数
Byte: 1byte 整数 (符号無し)
SByte: 1byte 整数 (符号付き)

4.2 ファイル名

プロダクトのファイル名は以下の体系を持つ。

ファイル名	種別
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XV1MMXnnREV.00	VNIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XS1MMXnnREV.00	SWIR
A2GL1YYMMDDPPSSMMT_XM1MMXnnREV.00	MTIR
A2GL2YYMMDDPPSSMMT_X01MMXnnREV.00	250m
A2GL1YYMMDDPPNNNNN_X01MMXnnREV.00	準リアル

ファイル名は以下の内容を表す。

A2G 衛星種別 (ADEOS-II)
GLx センサ種別・分解能 (GL1: GLI 1km, GL2: GLI 250m)
YYMMDD 観測日
PP パス番号
SS シーン番号
MM 観測モード (OD: 昼間観測モード、ON 夜間観測モード)
T チルト (1: 直下視、2: 後方視、3: 前方視)
X プロダクト種別 (P: 計画生産、N: 準リアル、O: 注文生産)
NNNNN 準リアルプロダクトでの切り出し開始昇交点通過後経過時間
M 地図投影法 (E: 等緯経度、M: メルカトル、P: ポーラステレオ)
Xnn 基準緯度
R リサンプリング法 (N: ニアレストネイバ、B: バイリニア、C: キュービックコンボリューション)
E 地球楕円体 (W: WGS84)
V 地図投影の向き (T: True North、M: Map North)

Global Attributes

Scan-Line Attributes
map_blk_nt
map_blk_num
map_pos_samp
map_pos_line
map_bound
map_blk_lat
map_blk_lon
map_blk_affin

Sensor Tilt
tilt_seg

GLI Level 1B MAP Data
l1bmap_ch1_data
.... (VNIR)
l1bmap_ch19_data
l1bmap_ch24_data
.... (SWIR)
l1bmap_ch27_data
l1bmap_ch30_data
.... (MTIR)
l1bmap_ch36_data
l1bmap_ch20_data
....
l1bmap_ch23_data (250m)
l1bmap_ch28_data
l1bmap_ch29_data

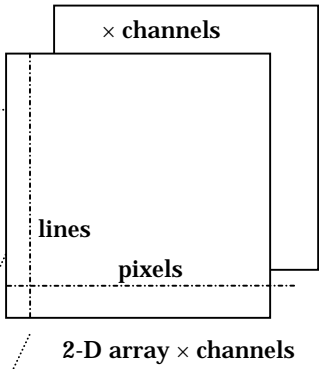


図 4.1 レベル 1B MAP プロダクト構造図

4.3. グローバルアトリビュート

4.3.1. ミッションとドキュメンテーション

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Product Name	プロダクトファイル名	Ch	1	(4.2 参照)	プロダクトのファイル名	グラニューールID をもとにしたもの。
Title	タイトル	Ch	1	"GLI Level-1B MAP Data"	注文生産プロダクトの場合	
Data Center	データ処理局	Ch	1	"JAXA/Earth Observation Center"	EOC で処理されたプロダクトであることを示す。	EOC で処理されたものについて記述する
Station Name	データ受信局	Ch	1	"JAXA/Earth Observation Center"	EOC で受信されたデータであることを示す	準リアルの場合のみ記述する
Station Latitude	受信局緯度	Real	1	受信局の緯度[deg]	-	準リアルの場合のみ記述する
Station Longitude	受信局経度	Real	1	受信局の経度[deg]	-	準リアルの場合のみ記述する
Mission	ミッション名	Ch	1	"ADEOS-II GLI"	ミッション名 (衛星名、センサ名)	
Mission Characteristics	ミッション特性	Ch	1	"Nominal orbit:inclination = 98.62(Sun-Synchronous); node = 10:15-10:45 AM(descending); eccentricity < 0.0012; altitude = 803km; ground speed = 6.6km/sec; revolutions per day = 14 + 1/4"	-	
Sensor	センサ名	Ch	1	"Global Imager(GLI)"	センサ名	
Sensor Characteristics	センサ特性	Ch	1	"1km:Number of bands = 30, 250m: Number of bands = 6; 1km:Number of detectors per bands = 12, 250m:Number of detectors per bands = 48; 1km:bits per pixel = 13, 250m:bits per pixel = 12; Scan period = 1.8sec; 1km:bit rate = 3.8676Mbit/sec, 250m:bit rate = 60Mbit/sec"	-	
Data Type	データタイプ	Ch	1	"1km" "250m" "NRT"	定常処理(1km) 定常処理(250m) 準リアル処理 (1km)	

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Data Sub-type	データサブタイプ	Ch	1	"VNIR" "SWIR" "MTIR"	バンドの種類	データタイプが1kmの場合に設定する
Number of 1km Channels	処理対象1kmチャンネル数	Ch	1	NN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった1kmチャンネル数 通常のプロダクトでは、VNIRでは19、SWIRでは4、MTIRでは7となる	1kmプロダクトにのみ設定する
Number of 250m Channels	処理対象250mチャンネル数	Ch	1	NN	そのプロダクトに含まれる処理対象となった250mチャンネル数 通常の250mプロダクトでは6となる	250mプロダクトにのみ設定する
Processing Channels	処理対象チャンネル	Ch	1	(例1) 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 (例2) 24 25 26 27 (例3) 30 31 32 33 34 35 36 (例4) 20 21 22 23 28 29	そのプロダクトに含まれる処理対象となったチャンネルを空白区切りで記す 例1はVNIR、例2はSWIR、例3はMTIR、例4は250mである	
Replacement Flag	修正フラグ	Ch	1	"ORIGINAL"	NASDA/EOCで作成されたプロダクトであることを示す。	
Software ID	ソフトウェアID	Ch	1	UVNNNNNNN	EOCにおける処理ソフトウェアのバージョン番号。UVNNNNNNNの部分にはバージョン番号を示すコードが入る。 U:GLI歪補正・物理量抽出処理ソフトウェアバージョン V:GLI HMI ソフトウェアバージョン NNNNNNN:ローカルバージョン番号	制御情報ファイルの処理ソフトウェアバージョンを設定
Processing Time	処理時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	-	処理を完了した時の計算機のシステム時刻を設定する タイムゾーンは処理計算機に依存する
Processing Result	処理作業結果	Ch	1	(省略)	そのプロダクトの処理作業結果	

4.3.2. データ時刻

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Start Time	シーン開始時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン開始の UTC 時刻	シーンの最初のラインの走査中心の時刻を設定する
End Time	シーン終了時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン終了の UTC 時刻	シーンの最後のラインの走査中心の時刻を設定
Scene Center Time	シーン中心時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	シーン中心の UTC 時刻	Start Time と End Time の中間の時刻を設定
Node Crossing Time	降交点通過時刻	Ch	1	YYYYMMDD hh:mm:ss.ttt	降交点通過時刻 (UTC)	MMO から入手する降交点時刻を設定する
Start Year	開始年	Short	1	-	シーン開始時刻の年	Start Time の年部分を設定
Start Day	開始日	Short	1	-	1月1日を0としたシーンの開始時刻の通算日	Start Time の日付を用いる
Start Millisec	開始ミリ秒	Long	1	-	シーン開始時刻の、その日の通算ミリ秒	Start Time の時刻を用いる
End Year	終了年	Short	1	-	シーン終了時刻の年	End Time の年部分を設定
End Day	終了日	Short	1	-	1月1日を0としたシーン終了時刻の通算日	End Time の日付を用いる
End Millisec	終了ミリ秒	Long	1	-	シーン終了時刻の、その日の通算ミリ秒	End Time の時刻を用いる
Orbit Number	軌道番号	Long	1	1 ~ 399	PCD 周回軌道番号	シーン開始時の番号を設定

4.3.3. 源泉プロダクト情報

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Parent Pixels per Scan Line	1 ライン当りの画素数	Long	1	1236 4944	1km の場合 250m の場合	
Parent Number of Scan Lines	シーンのライン数	Long	1	-	シーンの走査数を設定する	シーンの走査数（シーンの全ライン数ではない） 観測モードでは標準 138
Parent Missing Packets	パケット欠損数	Long	1	-	1km のレベル0 データにおける当該シーン部分での欠損パケット数	1km プロダクトのみ（250m ではフレーム欠損数）
Parent Missing Frames	フレーム欠損数	Long	1	-	250m のレベル0 データにおける当該シーン部分での欠損マイナフレーム数	250m プロダクトのみ（1km ではパケット欠損数）
Parent Missing Lines	画像データラライン欠損数	Long	1	-	-	オリジナルのレベル1B データの欠損数
Parent GPS Flag	GPS フラグ	Ch	1	"OK" "NG" "TE" "TX"	GPS 正常時 GPS 異常時 TT 異常時（先頭走査の ST を基準） TT 異常時（走査開始時刻を推定）	軌道データとして GPS データが利用したか否かを設定。 詳細は 2.5.4 を参照。
Parent Saturated Pixels	飽和ピクセル数	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値（4095）になっている画素数（チャネル毎）	処理対象チャネル数は「ミッシヨンとドキュメンテーション」中の「処理対象 1 km チャネル数」または「処理対象 250 m チャネル数」の値を用いる
Parent Non-Saturated Pixels	不飽和ピクセル数	Long	処理対象チャネル数	-	画素値が最大値（4095）になっていない画素数（チャネル毎）	処理対象チャネル数は「ミッシヨンとドキュメンテーション」中の「処理対象 1 km チャネル数」または「処理対象 250 m チャネル数」の値を用いる

4.3.4. シーン座標

データ名	データ項目	型	デ-グ数	フォーマット	説明	備考
Latitude Units	緯度の単位	Ch	1	"degrees North"	プロダクトで用いられる緯度の単位	測地緯度
Longitude Units	経度の単位	Ch	1	"degrees East"	プロダクトで用いられる経度の単位	
Scene Center Latitude	シーン中心緯度	Real	1	-	-	
Scene Center Longitude	シーン中心経度	Real	1	-	-	
Upper Left Latitude	シーン左上緯度	Real	1	-	-	
Upper Left Longitude	シーン左上経度	Real	1	-	-	
Upper Right Latitude	シーン右上緯度	Real	1	-	-	
Upper Right Longitude	シーン右上経度	Real	1	-	-	
Lower Left Latitude	シーン左下緯度	Real	1	-	-	
Lower Left Longitude	シーン左下経度	Real	1	-	-	
Lower Right Latitude	シーン右下緯度	Real	1	-	-	
Lower Right Longitude	シーン右下経度	Real	1	-	-	
Orbit Node Longitude	降交点の経度	Real	1	-	-	
Start path number	シーン開始パス番号	Short	1	-	シーン開始パス番号を設定	
Start argument of Latitude	シーン開始緯度指数	Real	1	-	シーン開始緯度指数を設定	
End path number	シーン終了パス番号	Short	1	-	シーン終了パス番号を設定	
End argument of Latitude	シーン終了緯度指数	Real	1	-	シーン終了緯度指数を設定	
Upper Left Latitude for Mapped Scene	地図投影後左上緯度	Real	1	-	-	

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Upper Left Longitude for Mapped Scene	地図投影後左上経度	Real	1	-	-	
Upper Right Latitude for Mapped Scene	地図投影後右上緯度	Real	1	-	-	
Upper Right Longitude for Mapped Scene	地図投影後右上経度	Real	1	-	-	
Lower Left Latitude for Mapped Scene	地図投影後左下緯度	Real	1	-	-	
Lower Left Longitude for Mapped Scene	地図投影後左下経度	Real	1	-	-	
Lower Right Latitude for Mapped Scene	地図投影後右下緯度	Real	1	-	-	
Lower Right Longitude for Mapped Scene	地図投影後右下経度	Real	1	-	-	

4.3.5. 地図情報

データ名	データ項目	型	データ数	フォーマット	説明	備考
Number of Columns	1 ラインあたりの画素数	Long	1	-	-	
Number of Lines	1 シーンのライン数	Long	1	-	-	
Pixel Spacing	ピクセルスペースング	Real	1	-	基準緯度に沿った1画素あたりの距離をm単位で表す。	分解能と等しく設定する。
Map Projection	地図投影法	Ch	1	"EQR" "MER" "PS"	等緯度図法 メルカトル図法 ポラステレオ図法	
Resampling Method	リサンプリング法	Ch	1	"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	
Standard Latitude	基準緯度	Real	1	-	地図投影時の基準緯度	基準緯度に沿って図った距離が1画素あたりの分解能と等しくなるようスケール設定される。
Standard Longitude	基準経度	Real	1	-	地図投影時の基準経度	基準経度が画像の中央になるように投影される。
Earth Ellipsoid Type	地球楕円体	Ch	1	"WGS84"	WGS84	
Equatorial Radius	赤道半径	Real	1	-	地球赤道半径	
Polar Radius	極半径	Real	1	-	地球極半径	
Latitude Grid Interval	格子間隔緯度	Real	1	-	1 格子あたりの緯度	等緯度図法の場合のみ設定される。
Longitude Grid Interval	格子間隔経度	Real	1	-	1 格子あたりの経度	等緯度図法の場合のみ設定される。

4.4. Vグループ

4.4.1. スキャンラインアトリビュート

Vグループ名	Vグループクラス
Scan-Line Attributes	Mapping_Data

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

m: 緯度・経度を算出した画素のカラム方向アドレス (Vグループ: map_pos_samp の次元数)

n: 緯度・経度を算出した画素のロー方向アドレス (Vグループ: map_pos_line の次元数)

データ配列名	型	内容	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
			次元名	値				
map_blk_int	Short	サブ・ル方向/ライン方向	"pairs"	2	"L1B MAP block interval(sample/line)"	-	L1BMAP ブロック格子のサブ・ル方向/ライン方向の画素間隔	
map_blk_num	Short	サブ・ル方向/ライン方向	"pairs"	2	"Number of L1B MAP blocks(sample/line)"	-	L1BMAP ブロック格子のサブ・ル方向/ライン方向のブロック数	
map_pos_samp	Long	サブ・ル方向アドレス数	"blk_samp"	m	"Column direction address of pixels"	-	L1BMAP ブロック格子のサブ・ル方向アドレス	
map_pos_line	Long	ライン方向アドレス数	"blk_line"	n	"Row direction address of pixels"	-	L1BMAP ブロック格子のライン方向アドレス	
map_bound	Long	緯度/経度	"pairs"	2	"Over boundary flag(latitude/longitude)"	-	緯度経度境界越えフラグ	
map_blk_lat	Double	ライン方向アドレス数	"blk_line"	n	"Block point latitude"	-	格子点緯度	
map_blk_lon	Double	サブ・ル方向アドレス数	"blk_samp"	m	"Block point longitude"	-	格子点経度	
map_blk_affin	Double	サブ・ル方向アドレス数	"blk_samp"	m	"Block coefficient"	-	格子点類似アフィン係数	

4.4.2. GLI レベル 1B MAP データ

Vグループ名	Vグループクラス
GLI Level 1B MAP Data	Mapped_Image

(1) VNIR

s : スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p : 1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)
 p2 : SWIR2km サンプリングチャネルの1ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数
 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line for SWIR 2km)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
l1bmap_ch1_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch1 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 1 データ	
l1bmap_ch2_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch2 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 2 データ	
l1bmap_ch3_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch3 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 3 データ	
l1bmap_ch4_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch4 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 4 データ	
l1bmap_ch5_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch5 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 5 データ	
l1bmap_ch6_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch6 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 6 データ	
l1bmap_ch7_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch7 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 7 データ	
l1bmap_ch8_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch8 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 8 データ	
l1bmap_ch9_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch9 data"	-	GLI レベル 1B MAP チ ャネル 9 データ	

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
l1bmap_ch10_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch10 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 10 データ	
l1bmap_ch11_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch11 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 11 データ	
l1bmap_ch12_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch12 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 12 データ	
l1bmap_ch13_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch13 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 13 データ	
l1bmap_ch14_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch14 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 14 データ	
l1bmap_ch15_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch15 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 15 データ	
l1bmap_ch16_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch16 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 16 データ	
l1bmap_ch17_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch17 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 17 データ	
l1bmap_ch18_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch18 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 18 データ	
l1bmap_ch19_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch19 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ャネル 19 データ	

(2) SWIR

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

データ配列名	型	次元			long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	次元名	値				
l1bmap_ch24_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch24 data"	-	GLI レベル1B MAP データ	
l1bmap_ch25_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch25 data"	-	GLI レベル1B MAP データ	
l1bmap_ch26data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch26 data"	-	GLI レベル1B MAP データ	
l1bmap_ch27_data	Ushort	ライン数 サンプル数	lines nsamp	s×12 p	"Level-1B MAP ch27 data"	-	GLI レベル1B MAP データ	

(3) MTIR

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
l1bmap_ch30_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch30 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 30 データ	
l1bmap_ch31_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch31 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 31 データ	
l1bmap_ch32_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch32 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 32 データ	
l1bmap_ch33_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch33 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 33 データ	
l1bmap_ch34_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch34 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 34 データ	
l1bmap_ch35_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch35 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 35 データ	
l1bmap_ch36_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×12 p	"Level-1B MAP ch36 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 36 データ	

(4) 250m

s: スキャン数 (グローバルアトリビュート データ品質の Number of Scan Lines)
 p: 1 ラインあたりのサンプル (ピクセル) 数 (グローバルアトリビュート データ品質の Pixels per Scan Line)

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
l1bmap_ch20_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×48 p	"Level-1B MAP ch20 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 20 データ	
l1bmap_ch21_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×48 p	"Level-1B MAP ch21 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 21 データ	
l1bmap_ch22_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×48 p	"Level-1B MAP ch22 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 22 データ	
l1bmap_ch23_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×48 p	"Level-1B MAP ch23 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 23 データ	
l1bmap_ch28_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×48 p	"Level-1B MAP ch28 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 28 データ	
l1bmap_ch29_data	Ushort	ライン数 サンプル数	s×48 p	"Level-1B MAP ch29 data"	-	GLI レベル1B MAP チ ヤネル 29 データ	

4.4.3. チルト

Vグループ名	Vグループクラス
Sensor Tilt	Scan_Line_Data

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
tilt_seg	Short	定数	設定せず 1	"Tilt segment number"	- (0 2)	チルト設定 0: チルト (0[deg]) 1: 前方チルト (18.5[deg]) 2: 後方チルト (-18.5[deg])	

4.4.4. 絶対校正係数テーブル

Vグループ名	Vグループクラス
Calibration Table	Parameter

[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
gcal	Real	チャンネル数	"chnlsvs" 23[V], 4[S], 6[250m]	"Gcal"	-	絶対校正係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
gsys	Real	チャンネル数	"chnlsvpw" 23[V], 4[S], 6[250m]	"Gsys"	-	絶対校正係数 (VNIR/SWIR)	VNIR/SWIR/250m のみ
c1	Real	チャンネル数	"chnlsmt" 7	"C1"	-	絶対校正係数	MTIRのみ

4.4.5. 品質フラグ

Vグループ名	Vグループクラス
Data Quality Flag	Scan_Line_Data

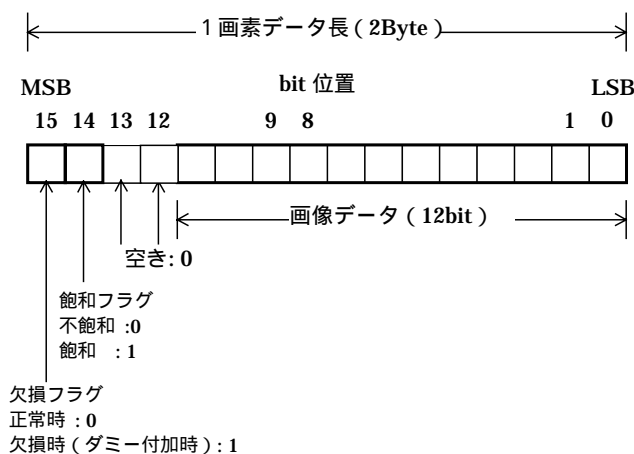
[V]: 1kmVNIR, [S]: 1kmSWIR, [M]: 1kmMTIR, [250m]: 250m

データ配列名	型	次元		long name	units (valid range)	説明	備考
		内容	値				
lost_info	Long	品質データ項目 情報種別	5 4 設定せず 設定せず	"Lost Information"	-	欠損数情報	品質データ項目(観測画像パケット, 校正画像パケット, PCDパケット, 画像補正パケット, 画像ライン)情報種別 (OK/FAIR,Fair/Poor, Poor/NG, 欠損数)

4.5 注意事項

4.5.1 画像データのフラグ

レベル 1B MAP プロダクトでは、画像データについては以下のビット配置となる。リサンプリング方法としてバイリニア・キュービックコンボリューションを行えるため、これらの複数の画素を用いてリサンプリングを行うものについては、元画素のうちの一つでも欠損・飽和だったものについてフラグを立てる。



位置	項目	定義・内容	備考
12	空き	常に 0。	
13	空き	常に 0。	
14 15	欠損・飽和・過飽和 フラグ	2 ビットで以下の 4 つの状態を示す。 “11”：欠損 “10”：VNIR2 以外は飽和、VNIR2 は過飽和 B “01”：VNIR2 以外は該当なし、VNIR2 は過飽和 A “00”：正常	BL/CC サンプル ング処理を行っ た時、過飽和 A、 過飽和 B が混在 した場合、過飽和 B のフラグを設 定している。