

報 文

水理実験センターにおける熱収支・水収支 観測システムとデータ集録・処理について

古藤田一雄・佐倉 保夫・林 陽生・甲斐 憲次

- I まえがき
- II 热収支・水収支観測システムの概要
 - 1. 実験圃場の現況
 - 2. 超音波風速温度計
 - 3. ウェイングライシメーター
- III アナログデータ処理装置 (AD-801型)
 - 1. 概 要
 - 2. ミーンメータ
 - 3. ベクトルシンセサイザ
 - 4. フラックスメータ
- IV ディジタルデータ集録装置 (GP-1100型磁気テープ式 DDP)
 - 1. 概 要
 - 2. 構成および性能
 - 3. 磁気テープ上でのデータ構成
 - 4. サンプリング周期と観測継続時間について
- V 集録データの CAPS 変換
 - 1. 概 要
 - 2. コントロールカード
 - 3. パラメーターカード
- VI 集録データの利用法
 - 1. 概 要
 - 2. 統計処理したデータの内容
 - 3. 応用例

I まえがき

昭和52年6月10日、水理実験センターの研究棟の引渡しが行われ、センターもようやく本格的な活動ができるようになった。

熱収支・水収支部門では、一部未完成の部分は

あるが、6月末までに、圃場の各測器からの信号ケーブルの敷設、データ集録室の整備を終り、7月に入って総合的なテストランが行なえるようになった。9月に入ってからは、集録された磁気テープデータの解析のためのプログラムの開発が行なわれた。



図 I-1 热収支・水収支実験圃場の全景（1977年10月）

水理実験センターの実験圃場で得られたデータを利用するにあたっては、まず、どういう性質のデータが得られているのかということと、磁気テープによるデータの集録という、本センターのデータ集録システムについての知識と理解が必要かとも思われる。そこで、測器については、良く知られているものについては説明を省略し、あまり知られていないと思われる超音波風速温度計とライシメーターのつについて簡単な解説をほどこし（古藤田）、以下、データが集録・処理される順序にしたがって、アナログデータアライザ、デジタルデータ集録装置（甲斐）、IBM 360 MT から TOSBAC-5600 MT へのコード変換（CAPS 36 DMA）（林）、得られたデータの計算や解析のためのプログラムの作成とその利用例（佐倉）などを項目別にまとめ整理した。

このリポートは、本センターの熱収支・水収支観測システムを利用する上でのマニュアルとして役立てばと願って書かれたものであるが、さらに新しい測器の開発や試作、測定方法の改良・改善、データ集録システムや、計算プログラムの開発等に関して利用者の積極的な参加、御意見等が得られれば幸甚である。

II 热収支・水収支観測システムの概要

1. 実験圃場の現況

システムの役割、観測要素と方法、その主な施設などについては、すでに「水理実験センター報告 No. 1」に紹介してあるので、同報告を参照していただくことにし、ここでは今年度設置できた観測施設・測器等を加えた観測システムのフローチャートを掲げておく（図 II-1）。

昭和52年度は、超音波風速温度計が3台増設され、測器は観測塔の高度1.1m および12.3m の南北両アームに各1対、29.5m の南側アームおよび頂部（30.5m）に各1台づつ取付けられて、合計6台になった。また、ウェイングライシメーターも完成し、データ集録装置に接続された。このほか、水収支関係で、浸透型ライシメータ（2個）、表面流出測定のための水位計などが完成した。

観測をはじめて間もないで、すべてが信頼のにおけるデータであるという訳には行かないが、測器の機能が安定し次第、順次ルーチンに乗せる予定である。

以下、本センターで使用した観測器機のうち、超音波風速温度計とウェイングライシメーターに

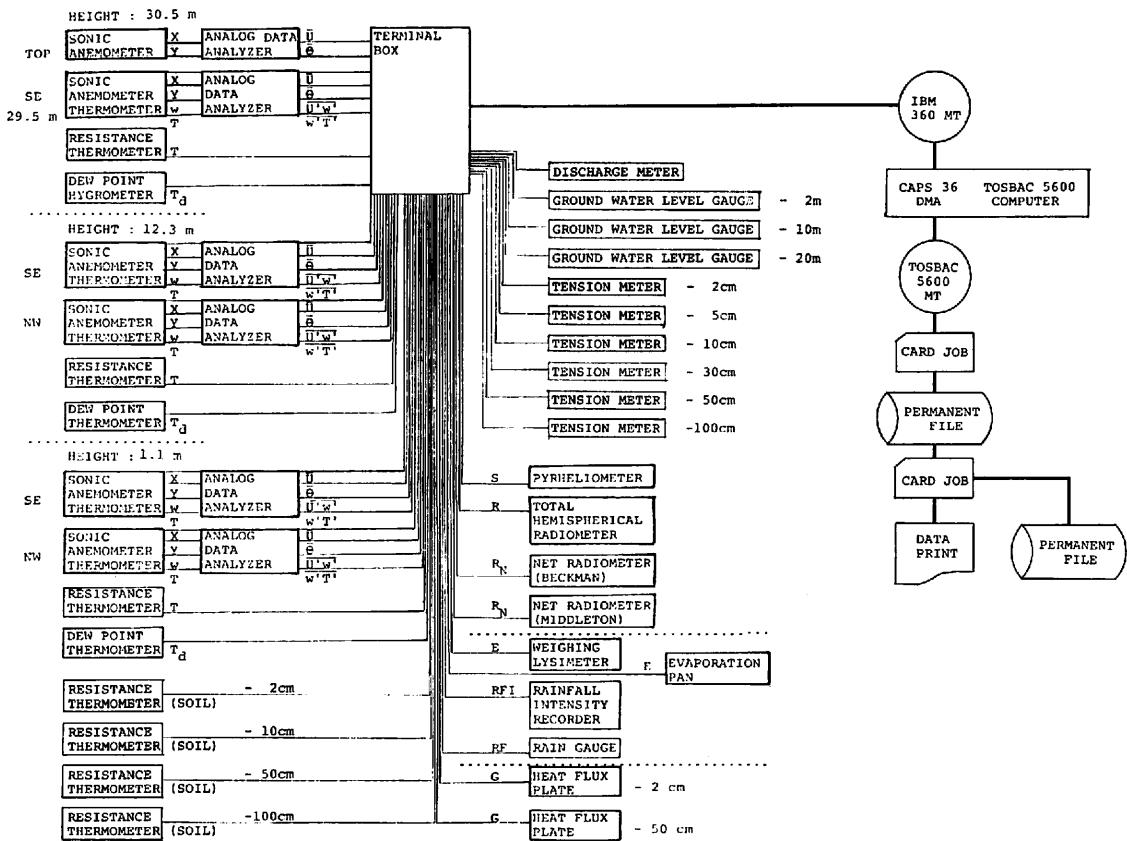


図 II-1 觀測・データ集録システムのブロックダイアグラム (1978年1月現在)

について、その測定原理および構造について概説する。

2. 超音波風速温度計

地表面の熱収支・水収支の研究においては、平均量の変化が早く、定常と思われない状態での測定も必要となる。また長期観測用計器として、堅牢で安定性が高いものが要求される。超音波風速温度計は、これらの要求を解決するために開発されたもので、次のような特徴を有している (Mitsuta 1966, 光田・水間 1964, 塩谷・岩谷 1973)。

(1) 特徴 ①風速の三方向成分、すなわちベクトル成分が、それぞれ独立に測定できる。②プロペラの回転などによる機械的な動きによって生ずる摩擦や慣性力の影響を受けないため低風速領域における測定精度が非常に良い。③応答速度が非常に高いので、短かい時間毎隔での瞬間風速が測

定できる。④風速と出力電圧の関係の直線性が他の風速計に比べて良いなどの利点があげられる。欠点としてあげられるのは、この測器が非常に高価であること、測定部および記録部が複雑なエレクトロニクスの機器となり、測器の保守・管理・調整などに細心の注意が必要とされることや、測定プローブに雨滴や雪片が付着すると、測定値に大きな誤差を生ずることなどがあげられる。

(2) 測定原理 空気中の2点間において、音波が伝わる時間が空気の運動（風速）に依存することを利用したものである。音速度は温度によって変化するので、温度の測定もできる。いま音速度を C とすると

$$C = k \sqrt{T_{sv}} \quad \dots \dots \dots \quad (2-1)$$

で表わされる。ここに k は定数 ($\approx 20.067 \text{ m} \cdot \text{sec}^{-1} \cdot K^{1/2}$)、 T_{sv} は仮温度 (sound virtual

temperature) で次式で与えられる。

$$T_{SV} = T \left(1 + 0.3192 \frac{e}{p} \right) \quad (2-2)$$

ここで、 T_{SV} ：仮温度($^{\circ}\text{K}$)、 T ：絶対温度($^{\circ}\text{K}$)、 e ：大気中の水蒸気圧(mb)、 p ：大気圧(mb)である。

音波の送波器(T)と受波器(R)の距離を l とすると、伝播時間(t)は次式によって求まる。

$$t = \frac{l}{C} \quad (2-3)$$

風速測定原理 水理実験センターの超音波風速温度計(海上電機 K.K. 製)はパルス時間差法によっている。風速は図 II-2 のように、距離 l をおいて相対した 2 組の送波器(T_1, T_2)と受波器(R_1, R_2)の互に逆方向から発信した音のパルスの到達時間の差から風速を求める。

いま、 t_1 を $T_1 \sim R_1$ 間の音の伝播時間、 t_2 を $T_2 \sim R_2$ 間の音の伝播時間、 V を風速、 V_n, V_d をそれぞれ伝播路に直角および平行な風速成分とすると、次式の関係が得られる。

$$t_1 = \frac{l}{C \cdot \cos\alpha + V_d} \quad (2-4)$$

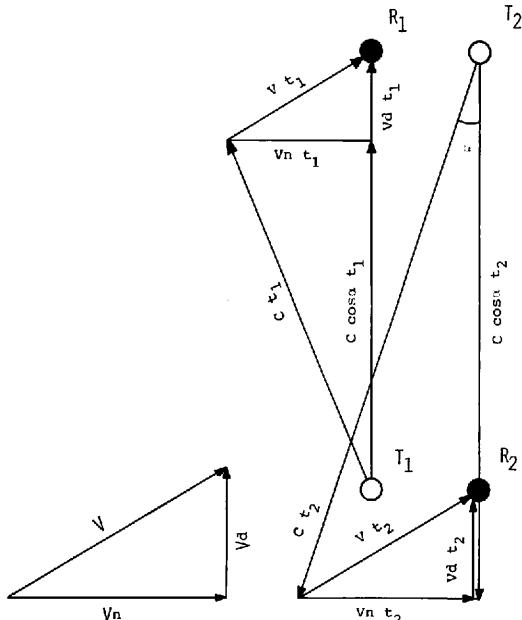


図 II-2 風速および温度の測定原理

$$t_2 = \frac{l}{C \cdot \cos\alpha - V_d} \quad (2-5)$$

両者の時間差 $\Delta t = t_2 - t_1$ をとると、

$$\Delta t = \frac{2lV_d}{C^2 - V^2} \quad (2-6)$$

が得られる。上式は $C^2 \gg V^2$ ならば

$$V_d = \frac{C^2}{2l} \Delta t \quad (2-7)$$

となり、上式によって V_d を求めることができる。(2-7)式によって求めた風速成分 V_d の誤差 ϵ は、 $\epsilon = V^2/C^2$ で計算できる。 $V=30\text{m/sec}$ では、 $\epsilon \approx 0.01$ で、およそ 1% ほどの誤差となる。

温度測定原理 温度測定は、パルス時間差法による。(2-4)式および(2-5)式の和をとると、次式が得られる。

$$t = t_1 + t_2 = \frac{2lC \cdot \cos\alpha}{(C \cdot \cos\alpha)^2 - V_d^2} \quad (2-8)$$

上式において、風向と音波伝播路方向のなす角 α があまり大きくない範囲で、かつ $C \gg V$ ならば、

$$t = \frac{2l}{C} \quad (2-9)$$

で近似できる。よって t を測定すると(2-1)、(2-2)および(2-9)式から温度を求めることができる。(2-2)式で示されるように、 C は、温度 T のほかに、 e および p によって変化するが、通常の気象条件では e/p は無視し得ると考えられる。

温度補正 水理実験センターで使用している超音波風速温度計(PAT型)は、温度 20°C (293°K) の音速 C_{20} を基準として係数を定めているので、温度変化をした場合には、その補正が必要である。補正係数 K は次式によって求められる。

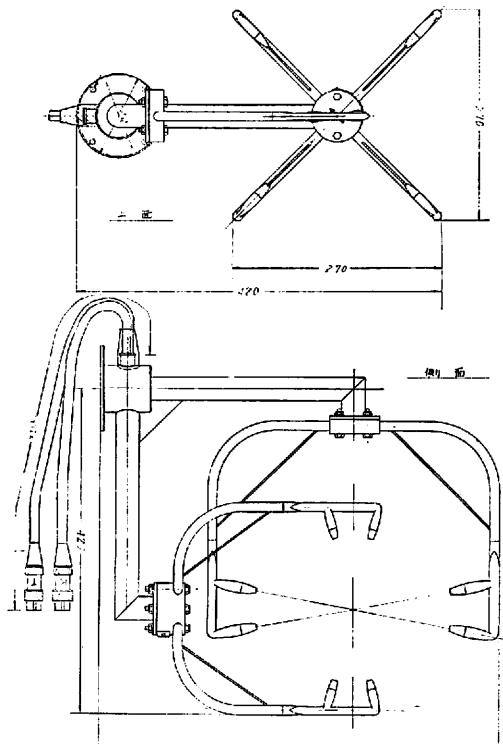
$$K = \frac{E_0}{E_T} = \frac{C_T^2}{C_{20}^2} \quad (2-10)$$

ここで、 E_0 は基準温度 293°K で $e/p=0$ としたときの出力電圧、 E_T および C_T はそれぞれ気温 T のときの出力電圧および音速である。気温 T のときの t_1 と t_2 の和 t が測定されれば、 C_{20} は既知なので(2-9)式と(2-10)式の関係から次式が得られる。

$$K = 848 \times 10^{-6} \times \left(\frac{2L}{t} \right)^2 \quad \dots \dots \dots \quad (2-11)$$

(3) 測器の仕様 水理実験センターに設置された超音波風速温度計 (PAT-311A5型および, SA-200型) はいずれも海上電機 K.K. 製で, PAT-311A5型は, 三方向成分測定用 (図II-3), SA-200型は水平2方向成分測定用である (図II-4)。

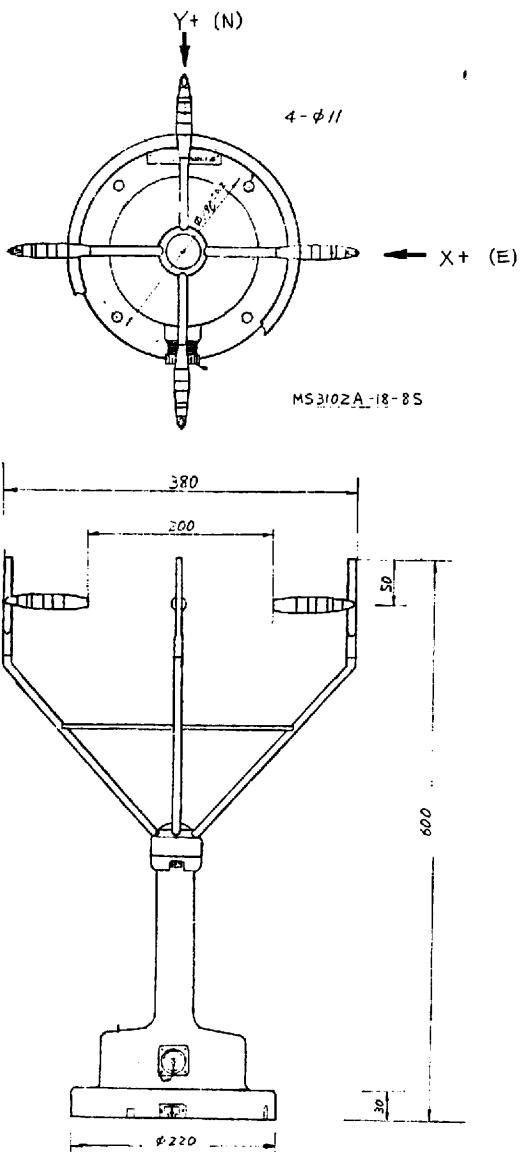
PAT-311A5型の仕様は表II-1のとおりである。SA-200型はPAT-311A5型とほぼ同じ精能をもっているが, 風速の鉛直成分は測定できない。



図II-3 PAT-311A5型超音波風速温度計
(海上電機 K.K. 製)

3. ウェイングライシメーター

ウェイングライシメーターは, 自然状態に近い地表面蒸発量あるいは, 蒸発散量を測定する目的で, 容器に土をつめ, それを地下室内にセットした後, 地表面を自然状態に復元して, 蒸発による水分減少量を重量測定 (weighing) する装置である。



図II-4 SA-200型超音波風速温度計
(海上電機 K.K. 製)

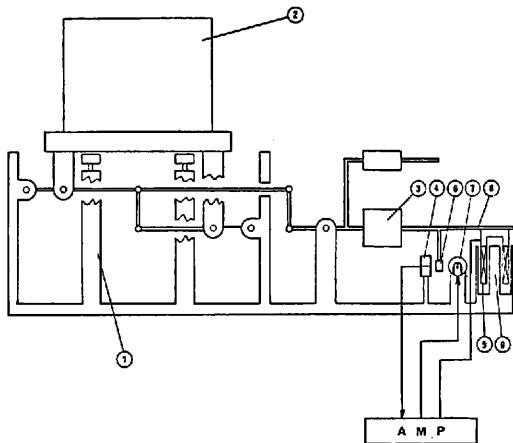
ウェイングライシメーターの代表的なものとしては, 米国アリゾナ州の Tempe (Van Bavel, C. H.M. and L.E. Myers, 1962), カリフォルニア州の Davis (Pruitt, W.O. and D.E. Angus, 1960) などが知られている。重量計型でないものとしては, Thornthwaite が所長をしていた Johns Hopkins 大学気候学研究所のものが有名である (Ma-

表II-1 PAT-311A-5 超音波風速温度計の仕様

	風速		温度	
UNIT 型名	PD-12A	PD-11A	PS-15Y	
方向及び 記号	x, y	w	T	
測定方式	パルス時間差測定方式		パルス時間 和測定方式	
測定 RANGE	1 0～ ± 3 (m/s)	0～ ± 1 (m/s)	−20°C～ +40°C	
	2 0～ ± 10 (m/s)	0～ ± 3 (m/s)		
	3 0～ ± 30 (m/s)	0～ ± 10 (m/s)		
分解能	フルスケールの 1/1000			
精度	± 3 %以上			
ドリフト	フルスケールの ± 1 %以下			
測定回数	約 440 times/sec			
指示方式	メーター指示			
出力	0～± 1 V	−0.5 V～ + 1 V		
出力 インピーダンス	約 100 Ω			
測定周波数	0～約 100 c/s			
使用 温度範囲	本体	−10～40°C		
	プローブ、 接続箱	−20～50°C		
プローブ スパン	20 cm (TR-31D 型)			
電源	AC100/115V ± 10%	50/60 c/s		
所用電力	約 80 VA			
温度補正	自動温度補正回路内蔵			

ther, J.R. 1950)。わが国では鳥取大学砂丘利用研究施設(長・矢野, 1974)や、京都大学農学部が本センターと同種のウェイングライシメーターを使用している。

(1) 測定原理 ウェイングライシメーターは図II-5に示されているように、上皿式の大型の秤(最大計量能力15kg)①の上に、土壤を入れた容器②を載せ、風袋重量を相殺するための送鉢③を移動させて指示をゼロにし、光電変換素子によって連動するフィードバック機構④～⑨により、蒸発散による容器の微少な重量変化を計測する。フィードバック機構は、この微少な重量変化がテコ



図II-5 ウェイングライシメーターの構造

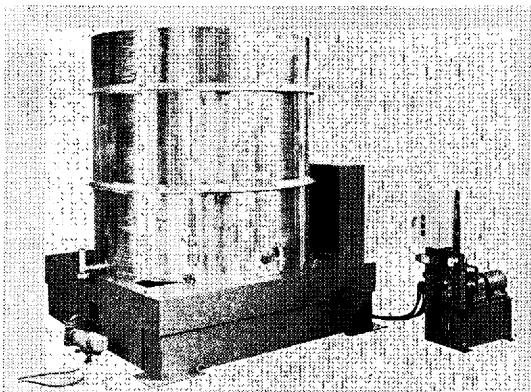
の原理によって計量桿⑥に伝達され、桿が上方または下方に変位すると、スリット⑤を通して光源ランプ④からの光を受けていた光電変換素子⑥が、その変位を検出し、その変位量に応じた電流をフィードバックコイル⑦に供給する。コイルに電流が流れるとマグネット⑧に電磁力が生ずるので、この力を桿の変位と逆の方向に働くように作用させ、もとの平衡状態の位置にもどすようになる。この平衡状態を維持するためのコイルの電流は重量変化の大小に比例するようになっている。

(2) 出力調整と送信 重量変化に対応した電流信号は、変換器によって直流電圧をアナログ電圧に変換し、ケーブルによって、研究棟のデータ集録室に導く。集録室では風などによって生ずるノイズをフィルターによって除去し、ゼロ点調整回路によるゼロ点調整、インピーダンス変換などを行ない、DC 0～10mV(電子自動平衡型打点記録計用)および DC 0～1 V(GP-1100 デジタルデータ集録装置用)の2通りの信号を出力するようになっている。

(3) 構造 ライシメーター(島津製作所製)の容器の寸法は、外径 2 mφ、高さ 2.0m のステンレス製で、底部はフィルターとしてガラスウール(日本無機繊維製、NA 級)を使用した。重量測定範囲は 0～250kg で、手動切換により最大 500kg まで測定できる。秤量感度は 500g(水深換算 0.16

mm), 定格出力は 12.5kg/DCmA である。以上は鳥取大学のライシメーターと殆んど同じであるので、長・矢野 (1974) の文献をも参考されることを望む。

計量装置(図II-6)は 5×5 m, 深さ 2.6m の地下室に設置された。地下室と土壤容器のすき間(20mm± α)は、重量測定に影響を及ぼさないように、柔かいネオブレーンゴムでシールした。容器に入る土壤は、鳥取大学の砂丘地の砂と異なって、関東地方に広く分布している関東ロームを不攪乱で採取することにし、このために、直径 1.8m, 高さ 1.8m, 肉厚 9 mm の鉄製大型サンプラーを作製した。これを土中に打込んで不攪乱土を採取し、底部にフィルターとしてガラスウールをつめた網目(30mm×50mm)付鉄製底ふたを取り付け、クレーンで容器の中に挿入した(図II-7)。



図II-6 ウェイングライシメーターの計量装置



図II-7 ウェイングライシメーターの設置状況

容器とサンプラーの間は、攪乱土をつめ、サンプラーの上端は地表面から出ないようにした。排水は重力排水方式を探り、一定の水位に地下水が上昇するとレベルスイッチが検知し、ピンチバルブによって一定レベルに下るまで自動的に排水するようになっている。
(古藤田 一雄)

文 献

- 長 智男・矢野友久 (1974) : ウェイングライシメーターの試作、農業土木学会誌、42, 359-362.
- 海上電機株式会社 (1377) : 超音波風速温度計 & データ処理装置取扱説明書.
- 光田 寧・水間満郎 (1964) : 超音波風速計とその試作、天氣、11, 33-40.
- 光田 寧・花房竜男・藤谷徳之助 (1973) : 亂流輸送の実時間測定法について、京大防災研年報、No. 16(B), 305-316.
- 塙谷正雄・岩谷祥美 (1973) : 風の乱れの測定、気象研究ノート、No. 114, 70-110.
- Mather, J.R. (1950) : Manual of evapotranspiration, Micrometeorology of the surface layer of the atmosphere, Supplement to Interim Report No. 10. The Johns Hopkins Univ.
- Mitsuta, Y. (1966) : Sonic anemometer-thermometer for general use, J. Meteor., Soc. Japan, 44, 12-24.
- Pruitt, W.O. and D.E. Angus (1960) : Large weighing lysimeter for measuring evapotranspiration, Trans. Amer. Soc. Agr., Eng., 3, 13-16.
- van Bavel, C.H.M. and L.E. Myers (1962) : An automatic weighing lysimeter, Agr. Eng., 43, 580-588.

III アナログデータ処理装置 (AD-801型)

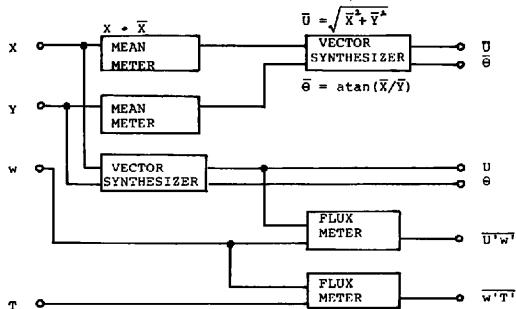
1. 概 要

アナログデータ処理装置 (AD-801型、海上電機 K.K. 製) は、3成分型超音波風速温度計の出力、すなわち 3 方向の風速成分および気温から、その平均値、ベクトル合成値、共分散等の統計量をアナログ的に求める装置である (以下の説明では、本装置のことを AD-801 と記す)。

図III-1 に示すように、AD-801 はミーンメー

表III-1 アナログデータ処理装置(AD-801型)の仕様

		仕 様			
型 名		AD-801			
		入 力	演 算 内 容	出 力	
ミーンメータ	x	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$	$\bar{x} = \frac{1}{S} \int_{t-s}^t x dt$	\bar{x}	$0 \sim 1 \text{ V}$
ミーンメータ	y	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$	$\bar{y} = \frac{1}{S} \int_{t-s}^t y dt$	\bar{y}	$0 \sim 1 \text{ V}$
ベクトルシンセサイザ	x	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$	$U = \sqrt{\bar{x}^2 + \bar{y}^2}$	U	$0 \sim 1 \text{ V}$
	y	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$	$\theta = \tan^{-1} \frac{\bar{x}}{\bar{y}}$	θ	$0 \sim 1 \text{ V}$
ベクトルシンセサイザ	\bar{x}	$0 \sim 1 \text{ V}$	$\bar{U} = \sqrt{\bar{x}^2 + \bar{y}^2}$	\bar{U}	$0 \sim 1 \text{ V}$
	\bar{y}	$0 \sim 1 \text{ V}$	$\bar{\theta} = \tan^{-1} \frac{\bar{x}}{\bar{y}}$	$\bar{\theta}$	$0 \sim 1 \text{ V}$
フラックスメータ	U	$0 \sim 1 \text{ V}$	$\bar{U}' w' = \overline{(U - \bar{U}) \cdot (w - \bar{w})}$	$\bar{U}' w'$	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$
	w	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$			
フラックスメータ	T	$-0.5 \sim +1 \text{ V}$	$\bar{w}' T' = \overline{(w - \bar{w}) \cdot (T - \bar{T})}$	$\bar{w}' T'$	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$
	w	$0 \sim \pm 1 \text{ V}$			
精度			ベクトル演算	U	$\pm 1\% \text{ 以内}$
				θ	$\pm 3^\circ \text{ 以内}$
			平均及フラックス演算		$\pm 10\% \text{ 以内}$
平均及採集時間	約 600 sec				



Block diagram of analog data analyzer (AD-801)

図III-1 アナログデータ処理装置(AD-801型)のブロック図

タ、ベクトルシンセサイザ、フラックスメータ等

より構成されている。表III-1にその仕様を示す。

2. ミーンメータ

ミーンメータは遮断周波数(f_c)が0.000733Hzのlow pass filterで、変動入力について平均化時間約600secの移動平均値を求めるものである。

次にミーンメータの原理について、簡単な説明を行う。いま、種々の正弦波から成り立っている変動Xの時系列について考える。ある周波数nをもつ正弦波Yは、次式で表される。

$$Y = a \sin 2\pi nt \quad \dots \quad (3-1)$$

ここで、aは振幅、tは時間である。

平均化時間Sで、Yの平均をとると、

$$\bar{Y}_s = \frac{1}{S} \int_{t-s}^t Y dt$$

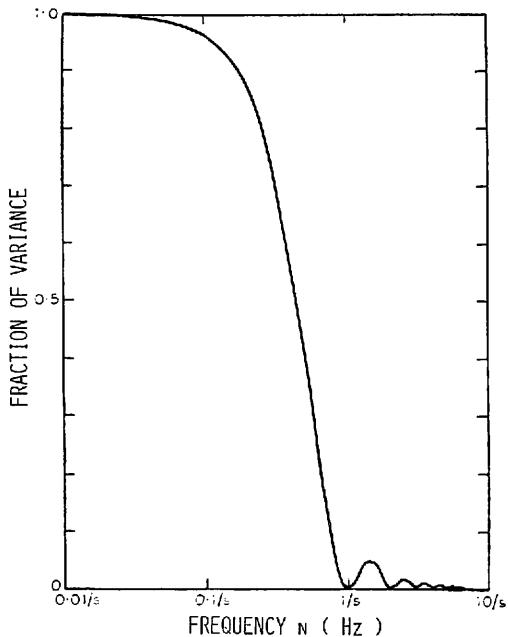
$$= \frac{\sin \pi nS}{\pi nS} a \sin 2\pi nt \quad \dots \dots \dots \quad (3-2)$$

となる。すなわち、 \bar{Y}_s のサイン変化は Y と同じ形であるが、振幅はもとの $\sin \pi nS / \pi nS$ に減少している。ここでエネルギー伝達率 ε を考えると、

$$\varepsilon = (\bar{Y}_s/Y)^2 = \left(\frac{\sin \pi nS}{\pi nS} \right)^2 \quad \dots \dots \dots \quad (3-3)$$

となる。 ε と n の関係を図III-2に示す。

種々の正弦波 Y の合成量である X の平均化時間 S に対する平均値 \bar{X}_s は、 X の各周波数成分 Y を図III-2のような周波数特性で減衰させたも



図III-2 平均化時間 S に対する分散の変化
(Pasquill, 1962)

表III-2 ミーンメータの仕様

入力電圧	0~±1V
入力抵抗	約 50 kΩ
平均化時間	約 600 sec
出力電圧	0~±1V
出力抵抗	1 Ω以下 (5 mAまで)
使用温度範囲	-10°C~+40°C
電源電圧	±15V, ±10mA
精度	±1%

のと同じである。ミーンメータは、この周波数特性を、low pass filter の特性で近似したものであり、入力 X に対して、次に示すような定量的な関係をもつアナログ信号出力 \bar{X}_s に変換する。

$$\bar{X}_s = \frac{1}{S} \int_{t-S}^t X dt \quad \dots \dots \dots \quad (3-4)$$

ミーンメータの仕様は、表III-2の通りである。

3. ベクトルシンセサイザ

ベクトルシンセサイザは、超音波風速温度計によって得られる風速の東西成分 x 、南北成分 y から、平均風速 \bar{U} および平均風向 $\bar{\theta}$ を求めるためのものである。 \bar{U} 、 $\bar{\theta}$ と x 、 y との関係は、次の通りである。

$$\bar{U} = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \dots \dots \dots \quad (3-5)$$

$$\bar{\theta} = \tan^{-1} \bar{x}/\bar{y} \quad \dots \dots \dots \quad (3-6)$$

ただしバーは約 600sec の平均を示す。

連続的に変化する風向を記録するために、風向の出力範囲は 0~540°に設定されている。風向が 0°になると切換装置が作動して 360°に、また 540°になると 180°にそれぞれ切り換わる様になっている。

また、次式に示す主風速 U および主風向 $\theta(U, \theta$ は瞬間値) もとり出せるようになっている。

$$U = \sqrt{x^2 + y^2} \quad \dots \dots \dots \quad (3-7)$$

$$\theta = \tan^{-1} x/y \quad \dots \dots \dots \quad (3-8)$$

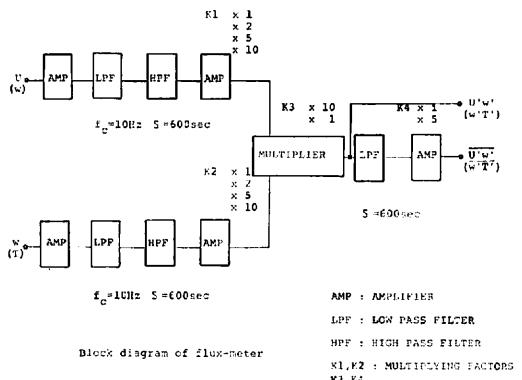
以前のシステムでは (1976年まで)、主風速 U および主風向 θ の各10分間平均値で、平均風速および平均風向を定義していた。ところがルーチン的な観測の場合、風向が著しく変化するので、主風向の算術平均はほとんど、「平均風向」としての意味をもたなくなる。したがって現在のシステムでは、(3-6)式により平均風向を求めている。

4. フラックスメータ

フラックスメータは、超音波風速温度計の出力から、鉛直風速成分 w と主風速 U 、気温 T との共分散 (運動量、顯熱の鉛直乱流輸送量 τ , H に比例した量) をアナログ的に求めるためのものである。その関係式は、次の通りである。

$$-\tau/\rho = \bar{U}'w' \quad \dots \dots \dots \quad (3-9)$$

$$H/\rho C_p = \bar{w}' T' \quad \dots \dots \dots \quad (3-10)$$

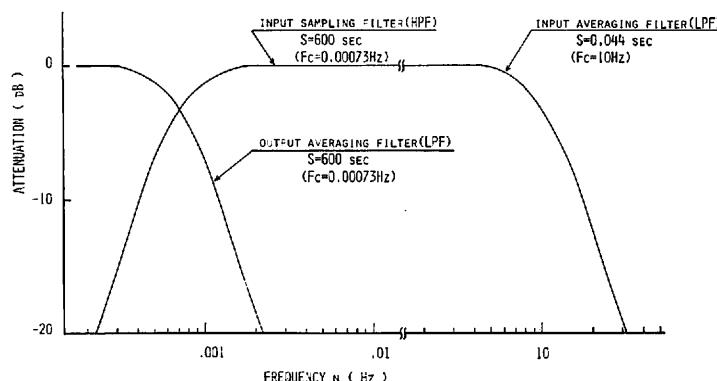


図III-3 フラックスメータのブロック図

表III-3 超音波風速温度計の入力に対するアナログデータ処理装置(AD-801型)の出力フルスケール($K_1=K_2=K_3=K_4=1$ の場合)

超音波風速温度計ユニットレンジ				アナログデータ処理装置出力フルスケール		
$x(\pm\text{m/s})$	$y(\pm\text{m/s})$	$w(\pm\text{m/s})$	$T(\text{°C})$	$\bar{U}(\text{m/s})$	$\bar{U}'w'(\pm(\text{m/s})^2)$	$\bar{w}'T'(\pm\text{m/s}\cdot\text{°C})$
3	3	1		3	3	
10	10	1	40	10	10	40
30	30	1		30	30	
3	3	3		3	9	
10	10	3	40	10	30	120
30	30	3		30	90	
3	3	10		3	30	
10	10	10	40	10	100	400
30	30	10		30	300	

(注) 風速ユニット x, y のレンジは必ず同じにしておく必要がある。



図III-4 周波数特性——フラックスメータのfilter——

ただし、 ρ は空気の密度、 C_p は定圧比熱、バーは約 600sec の平均、ダッシュはその平均からの偏差である。

図III-3 に示すように、フラックスメータは、low pass filter, high pass filter, 乗算器, 増幅器等より構成されている。演算精度の向上、あるいはオーバースケールの防止のために、回路各所に倍率器が設けられ、倍率スイッチ (K_1, K_2, K_3, K_4) の選択ができるようになっている。 $K_1=K_2=K_3=K_4=1$ の場合の各入力に対する出力のフルスケールを、表III-3 に示す。

filter の周波数特性を、図III-4 に示す。高周波側および低周波側の遮断周波数 f_c は、それぞれ

10Hz, 0.000733Hz になっている。(甲斐憲次)

文 献

- 海上電機 K.K. (1972) : 超音波風速温度計およびデータ処理装置取扱説明書。
- 光田 寧・花房龍男・藤谷徳之助 (1971) : 大気乱流特性の実時間解析について、京大防災研年報、14号A, 505-511。
- Pasquill, F. (1962) : Atmospheric Diffusion, Van Nostrand, Princeton, New Jersey, 297p.

IV ディジタルデータ集録装置 (GP-1100型 磁気テープ式 DDP)

1. 概 要

ディジタルデータ集録装置は、多チャンネルのアナログ信号を一定時間ごとにサンプルしディジタル信号に変換して、磁気テープに記録する装置である（以下の説明では、本装置および磁気テープのことを、それぞれ GP-1100 および MT と記す）。

熱収支・水収支観測システムにおける GP-1100 の役割は、同システムの諸計測器から送られてくる大量のデータ（アナログ信号）を、長期間にわたってディジタル方式で MT に自動記録することである。MT に集録したデータは、筑波大学計算センターの大型計算機 TOSBAC-5600 で統計処理することになっている。

2. 構成および性能

図 IV-1 に GP-1100 のブロック図を示す。GP-1100 は、マルチプレクサ、AD コンバータ、バッ

ファメモリ、入力制御部、MT 制御装置、MT 記録装置、システム制御部、ディジタル時計等より構成される。動作については、まず入力のアナログ信号（最大 100 チャンネル）をマルチプレクサで順次切り換えながら一定時間ごとにサンプルし、AD 変換して、バッファメモリ（16K）に送り込む。この動作を繰り返し行い、データがバッファメモリにいっぱいになると、システム制御部からの制御信号により、データの形式をとのえプロック化して、MT にデータを出力する。

次に主な構成要素の説明を行う。

- (1) MT 記録装置 (TM-1200, 東芝アンペックス K.K. 製) (表 IV-1)。

表 IV-1 MT 記録装置 (TM-1200) の仕様

項 目	仕 様
1 使用テープ	1/2インチ(幅), 1,200フィート(長)
2 使用リール	8½インチ
3 記録方式	ASCII
4 記録密度	800 bpi
5 ト ラ ッ ク 数	9
6 ブロッ ク構成	時間12ch+20回分のレコード
7 插入冗長検査	URC: ODD, LRC: EUEN, CRC付加
8 I. B. G.	0.6インチ
9 ビット記録順	ビット重 P 2 ⁷ 2 ⁶ 2 ⁵ 2 ⁴ 2 ³ ト ラ ッ ク № 4 7 6 5 3 9 2 ² 2 ¹ 2 ⁰ 1 8 2

- (2) データ処理装置 (UNICOM-8F) (表 IV-2)。

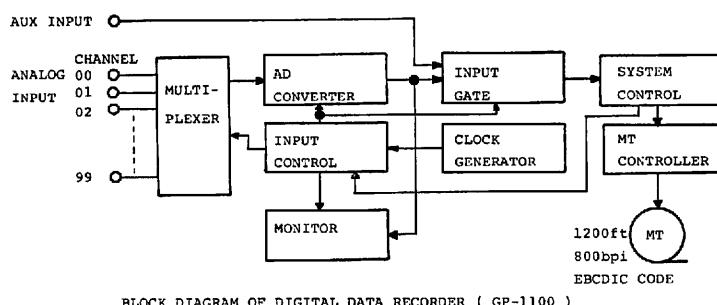


図 IV-1 ディジタルデータ集録装置 (GP-1100型) のブロック図

表N-2 データ処理装置(UNICOM-8F)の仕様

項目	仕 様
1 演算方式	並列2進、固定小数点方式
2 演算語長	8ビット
3 命令方式	1アドレス
4 基本命令数	78種類
5 命令実行時間	2~8.5 μsec
6 割込み	内部1レベル、外部4レベル
7 記憶素子	ICメモリ
8 容量	16Kワード(65Kワードまで増設可) 増設単位4Kワード
9 標準入出力チャンネル	1本(プログラムモードによる)
10 高速入出力チャンネル	4本
11 入出力制御部接続台数	15台

表N-3 ディジタル時計の仕様

項目	仕 様
1 表示	年(西暦下2桁)月、日、時、分、秒 LED表示
2 うるう年補正	自動
3 基準発振品	Xtal(精動±50分/年以上)
4 停電対策	計数部バッテリバックアップ

本装置は16Kのバッファメモリを有し、システム制御およびMT制御を行う。

- (3) ディジタル時計(表N-3)。
(4) ADコンバータ、マルチプレクサ(表N-4)。

3. 磁気テープ上のデータ構成

(1) 文字コードと記録密度

GP-1100で出力したMTの文字コードは、EBCDICコード(Extended Binary Coded Decimal Interchange Code)である。EBCDICコードとは、8bit(=1byte)の組合せで1字(character)を表現する符号体系のことである。1byteで英字(A~Z)、数字(0~9)、特殊記号など256(=2⁸)種の文字を表現することができる。

MT上の記録密度は、800 bpi(bpi=byte per inch)である。すなわちMT上の1インチ当たり800字の文字が記録されている。

表N-4 ADコンバータ、マルチプレクサの仕様

項目	仕 様
1 入力チャンネル数	100(チャンネル表示、00~99)
2 入力形式	不平衡入力(片側接地)
3 入力電圧	±1V(±0.999)
4 入力インピーダンス	1MΩ以上
5 入力過電圧	±10V
6 分解能	0.1%
7 変換方式	逐次比較方式
8 変換速度	50μsec以内
9 直線性	±0.05%
10 精度	±0.05%FS
11 AD変換器出力	BCD 3 digits(±0.999)
12 各チャンネル間のスキャン遅れ	100μsec以内
13 サンプリング周期	0.05秒、0.1秒、0.2秒、0.5秒、1秒、2秒、5秒、10秒、30秒、60秒、2分、5分、10分、30分、60分
14 出力信号形式	EBCDIC
15 総合精度	0.5%以内
16 ラベルAUX入力	4ビット、8cH、TTLレベル

(2) MTフォーマット

図N-2(a)にMTフォーマットを示す。図中のBOT(Beginning of Tape)はMTの始端を示す銀紙で、EOT(End of Tape)はMTの終端を示す銀紙である。テープマーク(TM)は特殊な制御用ブロックであり、TMに囲まれた部分が、データを記録できる領域(データブロック)である。

データブロックの先頭に設けられているのがソフトラベルと呼ばれる特殊なブロックで、データに関する情報が入っている。I.B.G.(Inter Block Gap)は、データブロックを分けている境界で、テープ送り機構の始動/停止を補正している。I.B.G.の長さは0.6インチで、データは何も記録されていない。

(3) ソフトラベル

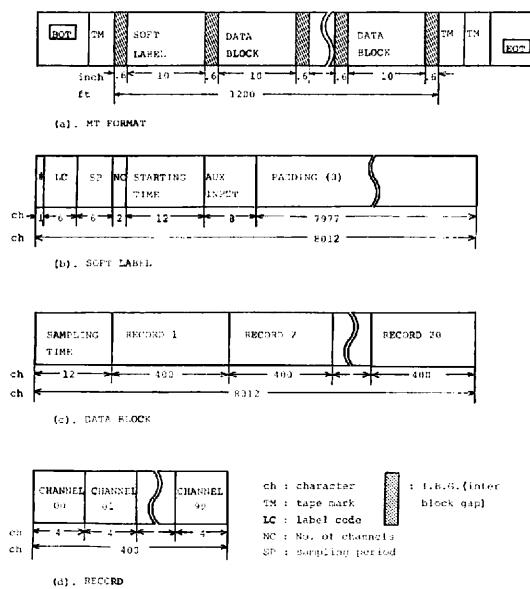


図 IV-2 MT 上でのデータ構成
(100 チャンネル使用した場合)

(a) : MT フォーマット, (b) : ソフトラベル,
(c) : データブロック, (d) : レコード

図 IV-2(b) にソフトラベルの詳細を示す。ソフトラベルには、ラベルマーク(1字), ラベルコード(6字), サンプリング周期(6字), 入力チャンネル数(2字), 観測開始時刻(12字), 外部入力(8字)の計35字が記録されており, 残りの部分には, 他のデータブロックと長さを統一するために, 数字の0が書かれている。これをパディングといい, パディングの個数は入力チャンネル数により変化する。

なおソフトラベルは, 観測のスタートおよび再スタートの際に書き込まれる。後者の場合は, 1 リールマルチファイルの MT になる。ラベルマークには特殊記号「 $\ddot{\text{z}}$ 」が書き込まれているが, これはプログラム上で, 他のデータブロックからソフトラベルを識別するために設けられている。

(4) データブロック

図 IV-2(c) にデータブロックの詳細を示す。データブロックは, サンプリング時刻(12字)および20回分のレコードからなる。サンプリング時刻は, 1 回目のレコードがサンプルされた時刻で,

表 IV-5 データブロックの長さとパディングの個数

入力チャ ンネル数	データブロックの 長さ(文字数)	パディングの個 数
1	$12 + 1 \times 4 \times 20 = 92$ 字	$92 - 35 = 57$
50	$12 + 50 \times 4 \times 20 = 4,012$ 字	$4,012 - 35 = 3,977$
100	$12 + 100 \times 4 \times 20 = 8,012$ 字	$8,012 - 35 = 7,977$

年, 月, 日, 時, 分, 秒が各 2 ケタで示されている。ここでレコードとは, 同一時刻にサンプルされたデータの集合である。例えば入力チャンネル数が 100 の場合, レコードは 100 個のデータからなる(図 IV-2(d))。1 チャンネル分のデータは, 符号を含めて 4 行で表される(例えば, 土000~土999)。オーバースケールした場合, 土<<く>>が書き込まれる。データの単位は mV である。

データブロックの長さやパディングの個数は, 入力チャンネル数で決まる。表 IV-5 にその例を示す。

(5) MT の互換性

筑波大学計算センターの TOSBAC-5600 で使用できる文字コードは ASCII コード(American Standard Code for Information Interchange)で, 記録密度は 1,600 bpi である。したがって, GP-1100 で出力した MT (IBM-360 スタンダード) をそのまま TOSBAC-5600 に入力することはできない。IBM-360 スターンダードの MT を, TOSBAC-5600 用の標準 MT に変換する必要がある。この操作は, コード変換プログラム CAPS-36DMA で行う。

4. サンプリング周期と観測継続時間について
GP-1100 ではサンプリング周期は, 表 IV-4 に示すように 15 通り(0.05 sec ~ 1 hr)まで選択できる。ルーチン観測で採用すべきサンプリング周期については現在検討中であるが, 観測項目の大半は高周波成分を含んでいないので, 数分程度のサンプリング周期が適当かと思われる(図 IV-3)。

サンプリング周期を T_s [sec], 入力チャンネル

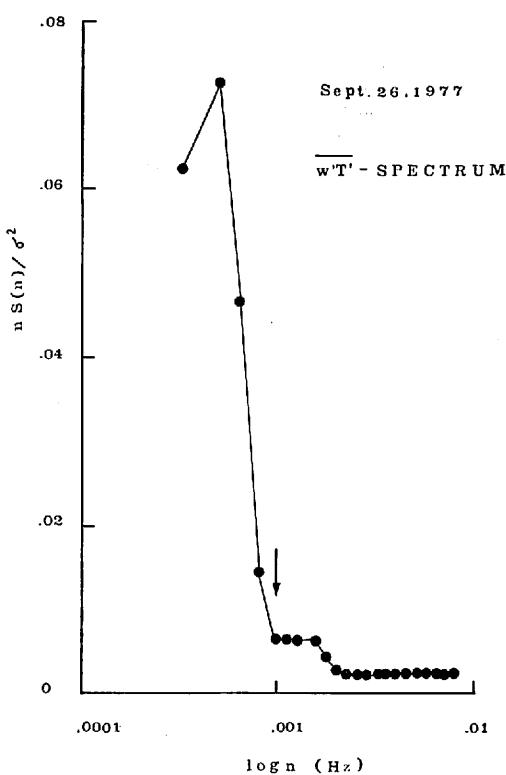


図 IV-3 $\overline{w'T'}$ のパワースペクトル

AD-801 で求めた $\overline{w'T'}$ は遮断周波数 $f_c = 0.00073$ Hz の low pass filter を通過しているので、 f_c よりも高周波側でのパワーは非常に小さくなっている。

数を N_e にセットして観測をスタートしてから、1 本の MT (1,200 ft) が消費されるまでの時間を、ここでは「観測継続時間 T_d [hr]」と呼ぶことにすると、 T_d は次式より求められる。

$$T_d = \frac{\lceil 1,200 \times 12 (\text{inch}) \rceil^{\circledast}}{\left[\frac{12 + N_e \times 4 \times 20 (\text{ch})}{800 (\text{bpi})} + 0.6 (\text{inch}) \right]^{\circledast}} \times [T_s \times 20 (\text{sec})]^{\circledast} \times \frac{1}{3,600} \quad \dots (4-1)$$

ただし、

① : MT の長さ (inch)。

② : $\lceil 1 \text{ ブロック} + \text{I.B.G.} \rceil$ の長さ (inch)。I.B.G. の長さは 0.6 inch。① + ② より、MT 上の総ブロック数が求まる。

表 IV-6 サンプリング周期と観測継続時間

サンプリング 周期	観測継続時間			
	50 チャンネル の場合		100 チャンネル の場合	
	hr	day	hr	day
0.05 sec	0.7		0.4	
1	14.2		7.5	
5	71.2	3.0	37.7	1.6
10	142.5	5.9	75.3	3.1
30	427.4	17.8	226.1	9.4
1 min		35.6		18.8
5		178.1		94.2
10		356.2		188.4
30		1,068.3		565.3
1 hr		2,137.2		1,130.5
データブロック の長さ	5.6 inch		10.6 inch	
総ブロック数	2,564.6		1,356.6	
MT の長さ	1,200 ft = 14,400 inch			

③ : 1 ブロック分のデータ (バッファメモリ内) を MT に書き込む時間 (sec)。

ただし、ch : character, bpi : bit per inch.

表 IV-6 は参考のために、(4-1) 式から T_s, N_e や T_d の関係を求めたものである。(甲斐憲次)

文 献

大岡 崇・福島勇一 (1973) :『データレコーダとその応用』、オーム社、179p.

海上電気 K.K. (1976) : GP-1100 型磁気テープ式 DDP 取扱説明書。

V 集録データの CAPS 変換

1. 概 要

本章では、CAPS-36DMA プログラム、すなわち、IBM360 で作成された EBCDIC 文字コード (Extended Binary Coded Decimal Interchange Code) の磁気テープファイルを ASCII 文字コード (American Standard Code for Information Interchange) のシステムスタンダードフォーマットの T-5600 磁気テープファイルに変換するプログラムについて解説する。

当センター GP-1100 にて集録されたデータフ

```

0001 ¥ SNUMB A4336
0002 ¥ IDENT BYS60142, SAKURA
0003 ¥¥ USERID BYS60142#####
0004 A¥ PROGRAM 36DMA
0005 ¥ LIMITS 10
0006 ¥¥ PRMFL **,R/C,R,G/36DMA
0007 ¥ TAPE IN,MT0,,99999,,1360MT
0008 ¥ TAPE OT,MT1,,99999,,T5600MT
0009 ¥ SYSOUT PF
0010 ¥ DATA I*
0011 A¥ UTILITY
0012 ¥ FUTIL FA,,RWD/FA,,ADUMP/10R/
0013 ¥ TAPE FA,MT1,,99999,,DUMP-MASTER
0014 ¥ SYSOUT 06,ORG
0015 ¥ ENDJOB
TOTAL CARD COUNT THIS JOB = 000019

```

図V-1 CAPS-36DMA、コード変換プログラムのコントロールカードデックの一例

ファイルは、この CAPS-36DMA プログラムでコード変換して初めて、計算センター TOSBAC-5600に入力が可能となる。すなわちこのプログラムは、8 Bit で英数字1文字(Character)を表現する EBCDIC コードを、バリティチェック(奇偶検査)用の1 Bit を加えた9 Bit 形式の ASCII コードに変換する役割を果たすものである。

実際に、GP-1100 に集録されたデータファイルを変換した後、初めの10ブロックを8進と ASCII コードでダンプする例につき、ステップ順に説明する。この場合のプログラムカードのリストは図 V-1 のようになる。

ジョブデックは15枚のコントロールカードと4枚のパラメータカードで構成される。リストに示した例は、1977年7月28日におこなわれた観測の場合で、サンプリングタイム30秒チャンネルスケール72、ラベルコード197であった。以下の説明にて、円内の数字は欄番数を示す。

2. コントロールカード

プログラムをコンパイルするために必要なカードで、第1欄にダラーマーク‘¥’を、8欄からコントロールカード名、16欄からパラメータをパンチする。

(1) ¥ SNUMB A4336

第16欄からショブ番号がパンチされ、入力後、計算処理状況の問合せ、計算処理結果をプリンタへ出力する要求、その他ジョブに関する要求をおこなう場合に照合するコードとなる。

このカードは、入力場所でセットするもので、計算機内のトラブルを避けるため、1度使用したものは廃棄するよう注意が必要である。

(2) ¥ IDENT BYS60142, SAKURA

筑波大学計算センターに登録された正当な利用者であることを確認するためのもので、‘BYS60142’は計算センターから与えられた課題番号、‘SAKURA’は利用者(団体の場合は代表者)が決める登録氏名である。

(3) ¥ USERID BYS60142 ¥

¥ IDENT カードの直後になければならず、ジョブ中にパーマネントファイルを用いる場合に必要である。例中では、6ステップの CAPS-360 DMA プログラムをパーマネントファイルから呼び出す場合がこれに相当する。‘BYS60142’はユーザマスタカタログ名で、計算センターから使用許可を受けるときに与えられ、これは課題番号と同じである。25欄以後はパスワードで、8桁の英数字を任意に決めることができ、秘密性を保つため、出力には全て ‘*’ 記号で置き換えられてプリントされる。

(4) ¥ PROGRAM 36DMA

プログラムアクティビティを定義するカードで、CAPS-36DMA の場合はこの記述を用いる。

(5) ¥ LIMITS 10

アクティビティで使用する、計算時間、メモリ容量、出力枚数を指定するが、不要の場合は省略でき、表 V-1 の標準制限量が適用される。すなわち、例の場合の‘10’はこのプログラムのアクティビティ中最大のプロセッサの使用時間数を1/100 時間単位で指定したもので、6分に相当する。実行中にこの制限を超えると異常終了(アポート)

表V-1 LIMITS カードを用いない場合の標準制限量

要素	標準制限量
計算時間	10 (6分)
メモリ容量	16 (16K)
出力枚数	50 (50ページ)

する。

この例では、時間以外の制限量を規定していない。

(6) $\text{Y PRMFL } \text{\circledast} \text{, R/C, R, G/36DMA}$

パーマネントファイルは、第3項で述べたように、他の利用者からそのファイルへのアクセスを確認するために、カタログ名やパスワードにより保護されている。 ** はファイルコード、‘R/C’は他のジョブで使用中のパーマネントファイルを読み込むこと、すなわち、このファイルに対する操作の種類を指定するパーミッションである。‘R’はランダムファイルを示すモードで、パーマネントファイルのタイプを指定する。‘G/36DMA’は、パーマネントファイルに付けたカタログ名、ファイル名を示すファイルストリングである。

このカードは‘USERID’カード、アクティビティ定義カードの後になければならない。

(7) $\text{Y TAPE IN, MTO, 99999, I360MT}$

(8) $\text{Y TAPE OT, MTI, 99999, T5600MT}$

CAPS-36DMA は、2本のテープを使ってアクセスされるが、そのうち(7)は、GP-1100で記録した EBCDIC コードテープについて、(8)は変換後の ASCII コードテープについて記述されるものである。‘IN’、‘OT’は後に述べるパラメータカード中の‘FLIN’、‘FLOT’にそれぞれ対応するファイルコードである。‘MT0’、‘MT1’は磁気テープ装置名で、オリジナルテープを0番、変換テープを1番の磁気テープハンドラーに着装することを意味する。同時に、変換ジョブが終了すると、自動的に巻きもどすことを意味する。‘99999’はリール番号を示し、通常はこのまま記述する。

‘I360MT’、‘T5600MT’は計算センターで与えられた磁気テープのファイル名である。

(9) Y SYSOUT PF

システムアウトプットを指定の装置に割当て、出力をさせるためのカードである。‘PF’はファイルコードで、このファイルを用いてエラーメッセージのプリントアウト要求をおこなう。ただし‘PF’以後に記述がないと、出力先が1階計算機

室のリモートバッチ装置となる。従って一般端末に出力させたい場合は、‘ORG’を続けて記述する必要がある。

(10) $\text{Y DATA } \text{\circledast} \text{ I*}$

パラメータカードの前にくるカードで、入力したデータカードをそのアクティビティの終了時まで、ディスク上に保存する機能をもつ。このままの記述を用いる。

(11) Y UTILITY

次に説明する‘FUTIL’カードの前になければならず、アクティビティを定義するカードで、各種ファイルの操作をおこなうために、ユーティリティプログラムを呼び出す。

(12) $\text{Y FUTIL } \text{\circledast} \text{ FA, RWD/FA, ADUMP/10R}$

以後は、コード変換したデータのダンプに関して必要なコントロールカードである。ユーティリティプログラムに対して指示をあたえる機能をもつ。‘FA’はダンプするファイルのファイルコード、‘RWD/FA’はアクティビティ終了後、ファイルコード FA のテープを巻きもどすことを示す。‘ADUMP’はダンプする内容が8進と ASCII コードであることを意味する。‘10R’はダンプするレコード数を示し、ここでは最初の10レコードをダンプチェックし、これが正しければ以後のデータも正しく変換されたものとすることにした。なお、ここでいう1レコードは、GP-1100の1ブロックに相当する。これについては、前節のテープフォーマットに関する部分に詳しく述べてあるので参照されたい。

ダンプリストを図V-2に示す。

(13) $\text{Y TAPE FA, MT1, 99999, DUMP-MASTER}$

(7)、(8)と同様テープに関する記述である。ファイル名の‘DUMP-MASTER’は(8)の‘T5600MT’を A ダンプする場合に記述する。‘FA’はファイルコードである。磁気テープ装置名を、(8)と同様に‘MT1’としてあるのは、変換ジョブが終了して巻きもどされたテープを再びダンプのために MT

A4929 62 10/06/77

UTILITY REPORT 73117

PAGE

1

UTILITY FAZERD/FAZIARD/USE/1017

BCW 000001002472

↑ 1 RCR 000476002603 1 045061071062 662067062060 060063060060 060067062061 067060067062
 6 070060071060 070065071060 060064060060 060060060060 060060060060
 11 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 318 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 319 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 634 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
BROCK No.1

632 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 952 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 955 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 1272 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 1273 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060
 1451 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060 060060060060

BCW 000001002472

↑ 2 RCR 000476002600 1 062067060067 062070060071 060071060060 055061061064 055062060062
 6 055061061065 055061061062 055060061061 053060061061 053061061061
 11 055061070064 055060061062 055060061063 053061061065 053064065062
 16 055060061067 055060062065 053061061065 053064065062 055060060062
 21 055060061062 055061061067 053064067061 0550660061061 053065062071
 26 055061070067 055062061061 055060060064 053064066061 055065064063
 31 055061061063 0550600605063 0530620605063 0530620605061 053060062064
 36 055060061062 0550600607067 053067060063 053066006067 053064670071
 41 055060061062 055061062063 0530650600607 053062062070 053061064070
 46 055061070103 055060060072 053067420704 053065060061 053061063004
 51 055061060071 053065060071 053062063007 053060070060 053063064061
 56 055060060060 053060060060 053064065061 053067065061 053065064062
 61 053063061063 053060064064 053067407074 053060066060 053060062064
 66 053060065061 053060066061 053061067062 053060065967 053060060064
 71 053061061066 053060065067 053060061066 053062061061 053060064065
 76 053060071061 053061061067 0530620610061 0530640610671 053064061071
 81 053060062062 053060061064 053061061065 053064070070 053060067060
 86 053060063062 053061060063 053064067071 053060066000 053060062063
 91 053061061066 053064065067 053060060063 053060065065 053061064071
 96 053064067061 053060061060 053060062071 053061070067 053062061061
 101 053060061066 053062066062 053063064061 053065062061 053060063060
 106 053061062063 053060065064 053060062065 053060061041 053064071010
 111 053061062066 053063062067 053060062065 0530660061066 053065065065
 116 053061061071 053061061060 053061061060 053061061065 053060061060
 121 053061061074 053065061060 053061061061 053061061061 053065064071
 126 053062065067 053060067060 053063064061 053060060063 053060060061
 131 053065065066 053062061070 053060062067 053060062067 0530603064060
 136 053061062074 053060062065 053060062062 053060062060 053060065066
 141 053061063063 053060061062 053060064071 0530610670067 053060060066

SOFT LABEL

#197772003007277072
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
PADDING
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000
00000000000000000000

TIME

172022000000-114-202
+154-412-710-n31+142
+481-#72-333+151+177
-069+25+115+52+002
+032+147-7/-04-261+343
+187-211-04-261+343
+333+350+255+251+022
+012+477-203+657+689
+661+623+507+128+148
+193+808-115+501+134
+569+519+537-040+341
+100+800-330-756-542
+333+644+111+n60+024
-061-061-172-057-004
-145+557+114-231-045
-291+211-04-128+419
+320+134+151+488-070
+052+103+170-060+023
+114+657-043+333+149
+476-710+20+147+211
-004+262+34+1341-050
+373+254+n25+011+298
+476+527+25+616+555
+460+130+15+195+010
-111+501+34+359+549
+737-80+441+n20+001
-336-218-75+273+040
+111+n73-722-n50+156
-153+012+640-147-006

図V-2 A-DUMP リストの一例

中央の5列が8進コード、右の1列がASCIIコードで表示されたデータ。ASCIIコード第1ブロックの1~2行はソフトラベル、以下はパディングが表示される。第2ブロックの先頭12キャラクターはデータ読み込み時刻、77年7月28日9時9分0秒を示す。以下はチャンネル順のデータで、73チャンネルの場合、 $73 \times 20 = 1,460$ データが1ブロックに収録されている。

ハンドラーへマウントする際、かけ変えの手間を除くためである。この場合も、ダンプジョブ終了と同時にテープが巻きもどされる。‘99999’はリール番号で、通常はこのままの記述を用いる。

(14) ¥ SYSOUT 06, ORG

‘06’はファイルコードで、プログラム内で使用している装置番号と同じものを2桁の英数字で指定する。‘ORG’は、出力先を示し、ファイルコードで指定したファイルは、そのジョブの入力元へ出力される。すなわち、センター入力したものはセンター出力、リモート入力したものは入力したりモードバッチ装置へ出力されることを示す。

(15) ¥ END JOB

ジョブの終りを示すカードである。ジョブ単位の処理が終ったあとで、入力の終りを示す‘*** EOF’カードを付けて、1つのジョブデックが終了する。‘*** EOF’はプリントされない。

3. パラメータカード

パラメータカードは、コントロールカードリスト(図V-1)の10と11ステップの間に挿入する。パラメータカードは、FLOT-FLIN-RECA-END ENDの順序で与える。リストを図V-3に示す。

(1) FLOT5600STDU136.

出力ファイルの指定をするためのカードで、1

1. FL0AT5600STDU136..
 2. FLIN360NO L 058200001 1
 3. RECA01 01 O11,/X512,/OEND,/X220,/E
 4. ENDEND

図V-3 パラメータカードリストの一例

～8欄は‘FLOT5600’、9～11欄のラベル指定は標準テープの場合‘STD’と記述する。12～23欄はファイル名を示す。この例では、あらかじめ計算センターに登録された標準テープ番号‘U136’だけを記述しているが、さらに7文字以内の英数字を加え、合計12文字まで使用できる。

(2) ^①^②^③^④^⑤^⑥^⑦ FLIN360NO L 0585200001 1

入力ファイルの構造を指定するカードで、1～4欄は‘FLIN’、5～8欄は‘I360’を記述する。9～11欄はラベル指定を示すが、特にラベルを定めない、非標準テープの場合は、‘NO’を記述する。29欄目の‘L’はファイルテープの記録密度を示し、800 bpi の場合は‘L’すなわち低密度を指定する。37～41欄はレコード長を指定し、固定長レコード(GP-1100で入力した1ブロック)の長さをバイト単位で右づめに記述する。例の場合の‘05852’は、73チャンネルの場合のレコード長、すなわち、

$$(73 \times 20 + 3) \times 4 = 5,852$$

チャンネル レコード ワード バイト バイト

となる。上式で73以外は定数とし、ここにチャンネル数を入れればレコード長が求められる。GP-1100に集録された、データレコードの構成については前節に詳しく述べてある。42～46欄は固定長レコードの場合のブロック係数を右づめで与え、5,852 バイトが1ブロックを構成することから、‘00001’と記述する。49～50欄はファイルのポジショニングを示し、対象となるファイルを見つけるまでにスキップする EOF の数を右づめで指定し、この場合は‘1’を記述する。

(3) ^①^②^③^④^⑤^⑥ RECA01 01 O11,/X512,/OEND,/X220,/E

レコードの内容を指定し、入力ファイル中に唯一のレコード形式を持つ单一形式、2つ以上の形式を持つ繰り返し形式、その他可変形式があるが、この場合は单一形式に相当し、‘RECA01 01’と記述する。5～6欄の‘01’は連続番号で‘01’から始め、8～9欄の‘01’はレコード形式の数で‘01’と記述する。24～80欄はフィールド記述と呼ばれ、入力データのタイプとその容量を示す部分である。GP-1100による入力データタイプは、英数字(Xタイプ)で、この場合1回に変換できる最大桁数は512バイトとなる。従って、‘FLIN’パラメータカードで指定したレコード長、すなわち5,825 バイトは、

$$11 \times 512 + 220 = 5,852 \text{ バイト}$$

に分割され、このフィールド形式が反復して出現することになる。‘O’は繰り返しの開始を、以下は X タイプ 512 バイトの 11 回繰り返しを示す。‘OEND’は繰り返しの終了を示し、‘X220’は余った 220 バイトを示す。最後の‘E’はフィールド記述が終ったことを示す。

(4) ENDEND

パラメータカードの最後に指定し、7欄以後は使用しない。

以上、ステートメント中の記述文字、数字の区切りは、コンマ(,)やスラント(/)で指定されるが、これ等は全て記述規則に従い記入される。

これで CAPS-36DMA によるコード変換プログラムの説明を終えるが、実際に運用する場合は事前にいくつかの手続が必要である。あらかじめ標準テープを作成する手続、ファイル開設手続、MT-ハンドラー 使用申し込み手續などがそれである。

ここでは、オープンシステムを利用した、カード入力の場合を例に説明したが、計算センターではクローズドシステムによるサービスもおこなっている。従って、この処理を利用する場合は、パラメータの一部を変える必要がある。また、TSS を用いてオペレートする場合も同じである。これ等の具体的な手続方法や内容については、さらにそれぞれの解説書を参照されたい。今回参考にし

た解説書を以下に記す。

(林 陽生)

文 献

- 「利用の手引」 筑波大学計算センター (52年6月).
「FORTRAN プログラム実行時のエラーメッセージ
解説 (TOSBAC-5600/160E システム)」 東京芝
浦電気株式会社 (51年4月).
「筑波大学システム コントロールカード利用の手引
(TOSBAC-5600/160E システム)」 東京芝浦電
気株式会社 (51年3月).
「一般端末室 磁気テープ装置利用の手引」 筑波大学
計算センター (51年10月).
「CAPS 36DMA (CAPS for I-360 Data to T-5600
ASCII Data) 説明書」 東京芝浦電気株式会社 (50
年3月).

VI 集録データの利用法

1. 概 要

現在、水理実験センターでおこなっている一般観測では、チャンネル（観測要素）数59、サンプリング間隔30秒が標準である。しかし、それらは、測器の検定あるいは特別観測の際、また、センター利用者の要望がある場合等は、適宜変更されることがある。ここでは、一般観測データの利用法について述べる。

デジタル MT 集録装置 (GP-1100) に集録した観測データは、コード変換 (CAPS) の後、計算処理により各要素ごとに10分間、1時間、1日のそれぞれ平均値、積算値として、mV 値でパーカメントファイルに保存されている。なお、この

間の計算は、甲斐 (1978) による統計処理フロー チャートに従っておこなっている。従って、瞬間値を必要としない利用者にとっては、このような一次処理を経たデータを使用するのが便利であろう。

2. 統計処理をしたデータの内容

パーカメントファイルへの出力形式は、1日ごとに図VI-1のプログラムに従って実行している。

一例として図VI-2にパーカメントファイルへ出力した mV 値の 1 時間平均値を示す。表VI-1 には、チャンネル数、観測要素、単位変換に必要な係数、単位をそれぞれ示している。単位の変換は、表VI-1 にある係数 A, B, C を用いて次の関係により、おこなっている。

$$(\text{単位変換した値}) = \{ (\text{mV 値}) + B \}$$

$$\times A + C \quad \dots \dots \dots \quad (5-1)$$

ただし、この係数は、測器の調整あるいはレンジの切換えによって、観測期間ごとに多少変化することがあるので注意する必要がある。なお、降水量・水面蒸発量・地表面蒸発量の値は、サンプリング間隔ごとの差をとって、平均値の計算をしている。すなわち、フルスケールでの折り返し、あるいは人為的なレベルの移動を打ち消すことを目的として、サンプリング間隔間に、100mV 以上の変化が生じた場合、その変化を無視することにしてある。しかし、サンプリング間隔ごとの差をとることは、ノイズによる誤差を過大評価することにもなり、また、測器の精度からも 1 時間以下の平均値を計算することに関しては、今後の検

```
CALL RANSIZ (21,71)
CALL RANSIZ (22,71)
CALL RANSIZ (23,71)
CALL RANSIZ (24,71)
DO 4901 K=1,KM
  KK=KM*(KD-1)+K
  WRITE(21'KK)(XBARM(K,J),J=1,L)
  WRITE(22'KK)(SM(K,J),J=1,L)
4901 CONTINUE
DO 4902 K=1,KH
  KK=KH*(KD-1)+K
  WRITE(23'KK)(XBARH(K,J),J=1,L)
  WRITE(24'KK)(SH(K,J),J=1,L)
4902 CONTINUE
```

RANDOM FILE:21,22,23,24

KM=144

KD:DAYS

10 minutes mean

10 minutes accumulated value

KH=24

hourly mean

hourly accumulated value

図VI-1 12月3日の1時間平均値、1日平均値および積算値

表VI-1 チャンネル数・観測要素・単位変換係数・単位の一覧表

CH	OBSERVATION ELEMENT	SYMBOL	A	B	C	UNIT
0	WIND SPEED (30.5m)	U	0.03000	0.	0.	m/s
1	DIRECTION (30.5m)	D	0.54000	0.	0.	deg
2	WIND SPEED (1.1m SE)	U1	0.05000	0.	0.	m/s
3	DIRECTION (1.1m SE)	D1	0.54000	0.	0.	deg
4	MOMENTUM FLUX (1.1m SE)	UW1	0.00500	0.	0.	(m/s) ²
5	SENSIBLE HEAT FLUX (1.1m SE)	WT1	0.00600	0.	0.	c°m/s
6	WIND SPEED (12.3m SE)	U2	0.03000	0.	0.	m/s
7	DIRECTION (12.3m SE)	D2	0.54000	0.	0.	deg
8	MOMENTUM FLUX (12.3m SE)	UW2	0.00500	0.	0.	(m/s) ²
9	SENSIBLE HEAT FLUX (12.3m SE)	WT2	0.00600	0.	0.	c°m/s
10	WIND SPEED (29.5m SE)	U3	0.03000	0.	0.	m/s
11	DIRECTION (29.5m SE)	D3	0.54000	0.	0.	deg
12	MOMENTUM FLUX (29.5m SE)	UW3	0.00300	0.	0.	(m/s) ²
13	SENSIBLE HEAT FLUX (29.5m SE)	WT3	0.00600	0.	0.	c°m/s
14	WIND SPEED (1.1m NW)	U4	0.03000	0.	0.	m/s
15	DIRECTION (1.1m NW)	D4	0.54000	0.	0.	deg
16	MOMENTUM FLUX (1.1m NW)	UW4	0.00300	0.	0.	(m/s) ²
17	SENSIBLE HEAT FLUX (1.1m NW)	WT4	0.00600	0.	0.	c°m/s
18	WIND SPEED (12.3m NW)	U5	0.03000	0.	0.	m/s
19	DIRECTION (12.3m NW)	D5	0.54000	0.	0.	deg
20	MOMENTUM FLUX (12.3m NW)	UW5	0.00300	0.	0.	(m/s) ²
21	SENSIBLE HEAT FLUX (12.3m NW)	WT5	0.00600	0.	0.	c°m/s
22		U6	0.	0.	0.	
23		D6	0.	0.	0.	
24		UW6	0.	0.	0.	
25		WT6	0.	0.	0.	
26	SHORT WAVE RADIATION	I	0.10000	0.	0.	ly/h
27	TOTAL RADIATION	H	0.10000	0.	0.	ly/h
28	NET RADIATION (BECKMAN)	RN1	0.	0.	0.	ly/h
29	NET RADIATION (BECKMAN)	RN2	0.10000	0.	0.	ly/h
30	NET RADIATION (MIDDLETON)	RN	0.10000	0.	0.	ly/h
31	SOIL HEAT FLUX (2cm)	G1	0.04000	0.	0.	ly/h
32	SOIL HEAT FLUX (50cm)	G2	0.04000	0.	0.	ly/h
33	AIR TEMPERATURE (1.1m)	T3	0.04000	0.	0.	c°
34	AIR TEMPERATURE (12.3m)	T2	0.04000	0.	0.	c°
35	AIR TEMPERATURE (29.5m)	T1	0.04000	0.	0.	c°
36	SOIL TEMPERATURE (2cm)	ST1	0.04000	0.	0.	c°
37	SOIL TEMPERATURE (10cm)	ST2	0.04000	0.	0.	c°
38	SOIL TEMPERATURE (50cm)	ST3	0.04000	0.	0.	c°
39	SOIL TEMPERATURE (100cm)	ST4	0.04000	0.	0.	c°
40	SOIL SUCTION (2cm)	TN1	0.01000	0.	-1.00000	mH ₂ O
41	SOIL SUCTION (5cm)	TN2	0.01000	0.	-0.50000	mH ₂ O
42	SOIL SUCTION (10cm)	TN3	0.01000	0.	-0.30000	mH ₂ O
43	SOIL SUCTION (30cm)	TN4	0.01000	0.	-0.10000	mH ₂ O
44	SOIL SUCTION (50cm)	TN5	0.01000	0.	-0.05000	mH ₂ O
45	SOIL SUCTION (100cm)	TN6	0.01000	0.	-0.02000	mH ₂ O
46		0.	0.	0.	0.	
47	GROUND WATER LEVEL (2m)	GW1	0.01000	0.	16.43500	m
48	GROUND WATER LEVEL (10m)	GW2	0.01000	0.	16.68000	m
49	GROUND WATER LEVEL (20m)	GW3	0.01000	0.	16.45000	m
50	SURFACE DISCHARGE	SP	0.	0.	0.	
51	EVAPORATION	E	0.10000	0.	0.	mm/h
52	PRECIPITATION	P	0.10000	0.	0.	mm/h
53	RAINFALL INTENSITY	PI	0.10000	0.	0.	mm/h
54		0.	0.	0.	0.	
55	DEW POINT TEMPERATURE (1.1m)	TD1	0.10000-500.00000	0.	0.	c°
56	DEW POINT TEMPERATURE (12.3m)	TD2	0.10000-500.00000	0.	0.	c°
57	DEW POINT TEMPERATURE (29.5m)	TD3	0.10000-500.00000	0.	0.	c°
58	EVAPOTRANSPIRATION	ET	0.07960	0.	0.	mm/h

討が必要である。

3. 応用例

パーマネントファイルを用いて、利用者が必要とするデータを取り出す場合も、図VI-1と同じ形式で入力することになる。これをを利用して、(5-1)式、表VI-1の係数を用い、単位変換をおこなった例を図VI-3に示す。図VI-4には同じく気温、地

中温度の1時間平均値の時間変化を5日間、図VI-5には、10分間平均値を24時間、それぞれLP出力により図化した例を示す。

その他、実際の応用例については、1978年の水理実験センター報告にいくつかみられるように、各種の統計計算あるいは筑波大学計算センターTOSBAC-5600のサービスルーチンの一つであ

	A	2	12	6	2	15	C	7	S11	D	2	S12	E	2	S13	F	2	S14
7/12 3:0																		
7/12 3:12																		
7/12 4:0																		
7/12 4:12																		
7/12 5:0																		
7/12 5:12																		
7/12 6:0																		
7/12 6:12																		
7/12 7:0																		
7/12 7:12																		
7/12 8:0																		

図VI-4 12月3日～7日間の気温および地中温度の変化（1時間平均値）

る SPSS, 数値解析サブルーチン等を用いて, 必要なデータを処理しているのが現状である。

(佐倉保夫)

文 献

甲斐憲次 (1978) : 気象観測塔における乱流変動量の観測とデータ処理について, 筑波大水理実験センター報告, 2.