

AUIG4 取扱説明書

【日本語版】

改訂履歴

版	施行日	改訂内容
NC	2024/06/25	初版制定
A	2025/03/21	<ul style="list-style-type: none">・ユーザID の入力制限の注意事項表示に伴う修正 図 2.1.1.1-1 図 2.1.1.1-2 図 3.3.1.1-1・ALOS-4 画像の最新化に伴う修正 図 2.2.1.1-1 図 2.2.1.1-3 図 3.4.1.1-1 図 3.4.2.1-1・シーン結合およびユーザ定義選択時の注意事項表示に伴う修正 図 2.4.1.8-2 図 3.6.2a.1-1 図 3.6.2a.2-1 図 3.6.2a.3-1 図 3.6.2a.4-1 図 3.6.2a.5-1 図 3.6.2a.6-1・AUIG4 で使用している高度が橜円体高である旨の記述を追記 表 3.7.1.3-2 No.3 表 3.7.1.3-3 No.3 表 付録1.1-1 No.20 表 付録1.2-1 No.45 表 付録1.3-1 No.14 表 付録1.4-1 No.24 表 付録1.5-1 No.36・お問い合わせ先の最新化に伴う修正 図 3.9.1.1-1

目次

1. 概要	1-1
1.1. AUIG4 とは.....	1-1
1.2. 動作環境	1-1
1.3. 利用可能な画面	1-1
1.4. AUIG4 サービスの利用開始までの流れ.....	1-2
2. 操作手順	2. 1-1
2.1. ユーザ登録	2. 1-1
2.1.1. ユーザ情報を登録するには	2. 1-1
2.2. ログイン	2. 2-1
2.2.1. ログインするには	2. 2-1
2.2.2. パスワードを忘れた場合は（パスワード再発行）	2. 2-3
2.3. ユーザ登録情報変更	2. 3-1
2.3.1. ユーザ情報を変更するには	2. 3-2
2.3.2. パスワードを変更するには	2. 3-7
2.3.3. ユーザ登録情報を削除するには	2. 3-10
2.4. プロダクト要求	2. 4-1
2.4.1. プロダクトを注文するには	2. 4-3
2.4.2. プロダクトを画面から取得するには	2. 4-20
2.4.3. プロダクトを取得（FTP-put）するには	2. 4-22
2.4.4. プロダクトを取得（FTP-get）するには	2. 4-23
2.4.5. プロダクト検索（領域指定検索）をするには	2. 4-24
2.4.6. プロダクト検索（シーン ID 検索）をするには	2. 4-25
2.4.7. プロダクト検索（再生 ID 検索）をするには	2. 4-29
2.4.8. プロダクト検索（干渉ペア候補検索）をするには	2. 4-33
2.4.9. 注文（プロダクト提供要求）履歴を確認するには	2. 4-38
2.4.10. プロダクト注文を取り消しするには	2. 4-42
2.5. 観測要求	2. 5-1
2.5.1. 観測要求を作成するには	2. 5-2
2.5.2. 観測要求の履歴を確認するには	2. 5-11
2.5.3. 観測要求を取り消すには	2. 5-15
2.6. 観測要求作成から続けてプロダクトを注文する	2. 6-1
2.6.1. 観測要求作成から続けてプロダクトを注文する	2. 6-1
2.7. 情報表示（衛星運用状況）	2. 7-1
2.7.1. バス運用状況（ALOS-4）を確認するには	2. 7-1
2.7.2. 観測運用状況（ALOS-4）を確認するには	2. 7-3
2.7.3. 観測運用状況（ALOS-2）を確認するには	2. 7-5
2.7.4. 軌道制御情報（ALOS-4）を確認するには	2. 7-7
2.8. 代行	2. 8-1
2.8.1. 代行者を設定するには	2. 8-2
2.8.2. 代行者が観測要求を作成するには	2. 8-2
2.8.3. 代行者が観測要求を取り消しするには	2. 8-7
2.8.4. 代行者が注文（プロダクト提供要求）するには	2. 8-11
2.8.5. 代行者が注文（プロダクト提供要求）を取り消しするには	2. 8-17

3. 画面の解説	3. 1-1
3.1. 画面を構成するパネルについて	3. 1-1
3.2. 共通画面	3. 2-1
3.2.1. 地図画面	3. 2-3
3.2.2. 検索条件保存・読み込み画面	3. 2-11
3.2.3. 表示項目設定画面	3. 2-16
3.2.4. 一覧制御	3. 2-22
3.2.5. 地図画面と一覧パネルの連動	3. 2-25
3.3. ユーザ登録申請	3. 3-1
3.3.1. ユーザ登録申請画面	3. 3-2
3.4. ログイン	3. 4-1
3.4.1. ログイン画面	3. 4-2
3.4.2. 利用者ポータル画面	3. 4-4
3.5. ユーザ登録情報	3. 5-1
3.5.1. ユーザ登録情報確認画面	3. 5-3
3.5.2. ユーザ登録情報変更画面	3. 5-5
3.5.3. パスワード変更画面	3. 5-8
3.5.4. ユーザ登録情報削除申請画面	3. 5-9
3.6. プロダクト要求	3. 6-1
3.6.1. プロダクト検索画面	3. 6-5
3.6.1a. 干渉ペア候補検索	3. 6-24
3.6.2. カート画面	3. 6-29
3.6.2a. パラメータ設定画面	3. 6-36
3.6.2b. 注文オプション画面	3. 6-45
3.6.2c. 注文内容確認画面	3. 6-46
3.6.2d. 注文受付結果確認画面	3. 6-48
3.6.3. 注文（プロダクト提供要求）履歴画面	3. 6-49
3.7. 観測要求	3. 7-1
3.7.1. 観測機会検索画面	3. 7-3
3.7.1a. 観測要求作成画面	3. 7-16
3.7.2. 観測要求履歴画面	3. 7-18
3.8. 情報表示（衛星運用状況）	3. 8-1
3.8.1. バス運用状況（ALOS-4）画面	3. 8-2
3.8.2. 観測運用状況（ALOS-4）画面	3. 8-5
3.8.3. 観測運用状況（ALOS-2）画面	3. 8-8
3.8.4. 軌道制御情報（ALOS-4）画面	3. 8-11
3.9. ヘルプ	3. 9-1
3.9.1. ヘルプ画面	3. 9-2
付録1　項目一覧	付録 1-1
付録1.1. 観測機会検索結果情報	付録 1-1
付録1.2. 観測要求履歴情報	付録 1-3
付録1.3. プロダクト検索結果情報	付録 1-8
付録1.4. カート情報	付録 1-11
付録1.5. プロダクト提供要求履歴情報	付録 1-17
付録2　パラメータ設定項目	付録 2-1

付録 2.1.	パラメータ詳細情報	付録 2-1
付録 2.2.	ALOS-2 パラメータ組み合わせ表	付録 2-3
付録 2.3.	ALOS-4 パラメータ組み合わせ表	付録 2-4
付録 3	CSWについて	付録 3-1
付録 3.1.	インターフェース概要	付録 3-1
付録 3.1.1.	OGC	付録 3-1
付録 3.1.2.	OpenSearch	付録 3-2
付録 3.2.	インターフェース詳細	付録 3-3
付録 3.2.1.	GET メソッド	付録 3-3
付録 3.2.2.	POST メソッド	付録 3-3
付録 3.2.3.	例外処理	付録 3-3
付録 3.2.4.	インターフェース項目一覧	付録 3-4
付録 3.3.	カタログ情報	付録 3-5
付録 3.3.1.	カタログ情報の項目	付録 3-5
付録 3.3.2.	カタログ情報の取得	付録 3-5
別紙 1	カタログ情報 項目一覧	別紙 1-1
別紙 2	GetRecords リクエスト例	別紙 2-1
別紙 3	GetRecords で使用できる比較演算子	別紙 3-1
別紙 4	GetRecords レスポンス	別紙 4-1
別紙 5	GetRecordById レスポンス例	別紙 5-1
別紙 6	OSGetRecords 検索項目一覧	別紙 6-1
別紙 7	OSGetRecords レスポンス出力内容一覧	別紙 7-1
別紙 8	OSGetRecords Atom レスポンス出力形式及び出力例	別紙 8-1
別紙 9	OSGetRecords JSON レスポンス出力形式及び出力例	別紙 9-1
別紙 10	OSGetRecords HTML レスポンス出力形式及び出力例	別紙 10-1
付録 4	インターフェロメトリペア候補検索方式について	付録 4-1
付録 4.1.	ALOS-4/EICS におけるインターフェロメトリペア候補の干渉判定条件	付録 4-1
付録 4.1.1.	センサの組み合わせに関する条件	付録 4-1
付録 4.1.2.	飛行方向に関する条件	付録 4-1
付録 4.1.3.	カバレッジ重複に関する条件	付録 4-1
付録 4.1.4.	周波数帯域や偏波等に関する条件	付録 4-2
付録 4.1.5.	ペアグループ作成方法	付録 4-2
付録 4.2.	ALOS-4/EICS における基線値算出方法	付録 4-4
付録 4.3.	ALOS-4/EICS におけるユーザ利便性向上への対応	付録 4-5
付録 4.3.1.	Bperp、Bpara、重複帯域幅の定義説明	付録 4-5
付録 4.3.2.	検索結果一覧への観測間隔（日数）表示	付録 4-5
付録 4.3.3.	インターフェロメトリペア候補検索におけるパス番号・フレーム番号の扱い	付録 4-6
付録 5	プロダクトについて	付録 5-1
付録 5.1.	ZIP ファイルについて	付録 5-1
付録 5.2.	ZIP ファイル名について	付録 5-1
付録 5.3.	ZIP ファイルの内容について	付録 5-1
付録 5.4.	プロダクトファイル名について	付録 5-2
付録 5.5.	分割された ZIP ファイルについて	付録 5-3

1. 概要

1.1. AUIG4 とは

AUIG4 は、ALOS-4（先進レーダ衛星）及び ALOS-2（陸域観測技術衛星 2 号）に関する各種サービスを WWW ブラウザで利用するためのオンライン情報サービスです。ALOS-4、ALOS-2 に関する情報の参照や観測データの検索・注文等を行うことが出来ます。

1.2. 動作環境

AUIG4 の推奨ディスプレイサイズ・解像度は以下の通りです。

- ・ディスプレイサイズ：21.5 インチ
- ・解像度：1920×1080

なお、推奨 OS・ブラウザはヘルプ画面（3.9 項）に記載しています。

1.3. 利用可能な画面

登録ユーザ、ゲストユーザ、それぞれが利用可能な主な画面は以下の通りです。

各画面は、同ブラウザ上にて複数のタブやウィンドウで開くことができます。ただし、同じ画面を複数のタブやウィンドウで開いた場合、画面は常に更新されていないため、表示が異なることがあります（例：カート画面にて片方の画面で注文を完了した後、もう片方の画面では更新を実施しない限りカートに残っているように見えます）。

表 1.3-1 登録ユーザで利用可能な画面

画面名	概要
プロダクト検索	プロダクトの検索、プロダクトを注文するためのカートへの投入を行うことができます。
カート	パラメータを設定し、プロダクトの注文を行うことができます。
プロダクト提供要求履歴	プロダクトの注文履歴の確認、提供済みプロダクトのダウンロードを行うことができます。
観測機会検索	観測機会の検索、観測要求の作成を行うことができます。
観測要求履歴	観測要求履歴の確認を行うことができます。
バス運用状況 (ALOS-4)	ALOS-4 バス運用情報を確認することができます。
観測運用状況 (ALOS-4)	ALOS-4 観測運用情報を確認することができます。
観測運用状況 (ALOS-2)	ALOS-2 観測運用情報を確認することができます。
軌道制御情報 (ALOS-4)	ALOS-4 軌道制御情報を確認することができます。

表 1.3-2 ゲストユーザで利用可能な画面

画面名	概要
プロダクト検索	プロダクトの検索を実行することができます。

1.4. AUIG4 サービスの利用開始までの流れ

AUIG4 のサービスを利用するには、登録ユーザ、ゲストユーザで以下の手順を行う必要があります。

【登録ユーザ】

- (1) ユーザ登録申請を行います。
- (2) JAXA 内で審査が行われます。
- (3) 審査の通過後にユーザ登録完了通知が通知されます。
- (4) AUIG4 にログインし、サービスを利用することができます。

【ゲストユーザ】

- (1) ログイン画面の「ゲストユーザ向けサービス データ検索」をクリックします。
ゲストユーザの利用に登録申請は不要です。
ゲストユーザはプロダクトの検索のみ利用することができます。

2. 操作手順

2.1. ユーザ登録

<概要>

本節ではユーザを新規に登録する方法について説明します。

2.1.1. ユーザ情報を登録するには

ユーザ情報を登録するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) ユーザ情報を入力する
- (2) ユーザ登録申請を実行する
- (3) ユーザ登録完了の通知を受信する

2.1.1.1. ユーザ情報を入力する

- (1) 受領した URL をブラウザに入力し、ユーザ登録申請画面を表示します。

The screenshot shows the 'User Registration Application' page. The page header includes links for Home, Help, and Terms of Use. The main form has several sections:

- User ID (必填):** A yellow-highlighted field with validation message: "5文字以上30文字以内 英大文字、英小文字、数字(0-9)、記号(., -)の入力可".
- Password (必填):** A yellow-highlighted field with validation message: "8文字以上30文字以内 パスワードはユーザIDと異なるものを入力すること".
- Confirm Password (確認) (必填):** A yellow-highlighted field with validation message: "英大文字、英小文字、数字、記号のうち3種類以上を使用すること".
- Name (必填):** A blue-highlighted section containing fields for first name and last name, both with validation message: "(ミドルネーム)".
- Address (必填):** A blue-highlighted section containing fields for street name, city/town/village, and postal code.
- Phone Number (必填):** A blue-highlighted section containing fields for telephone number, fax number, and mobile phone number.
- Purpose (必填):** A blue-highlighted section containing a dropdown menu and checkboxes for various purposes like "Earthquake Monitoring", "Forest and Wetland Monitoring", etc.
- Delivery Address (必填):** A green-highlighted section containing fields for delivery address, recipient's name, and city/town/village.
- FTP Site Address:** A blue-highlighted section containing fields for FTP site address, user name, password, and confirmation password.
- Language Selection:** A section at the bottom with radio buttons for English and Japanese.

At the bottom right are 'Cancel' and 'Submit' buttons, and a copyright notice: "Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency".

図 2.1.1.1-1 ユーザ登録申請画面（入力前）

(2) ユーザ情報を入力します。

図 2.1.1.1-2 ユーザ登録申請画面（入力後）

2.1.1.2. ユーザ登録申請を実行する

- (1) 情報の入力が完了したら、画面下部の「申請」ボタンをクリックします。
- (2) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。



図 2.1.1.2-1 申請の確認ダイアログ

- (3) ユーザ登録申請が実行されます。

情報ダイアログにて申請が完了した旨が通知されます。「OK」ボタンをクリックします。

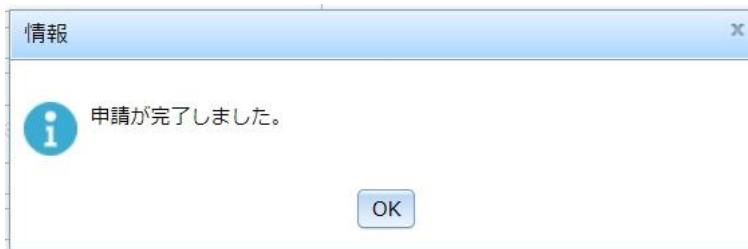


図 2.1.1.2-2 申請完了時の情報ダイアログ

2.1.1.3. ユーザ登録完了の通知を受信する

- (1) ユーザ登録申請が受理され登録が完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。
メールを受信した時点でAUIG4へのログインが可能になります。

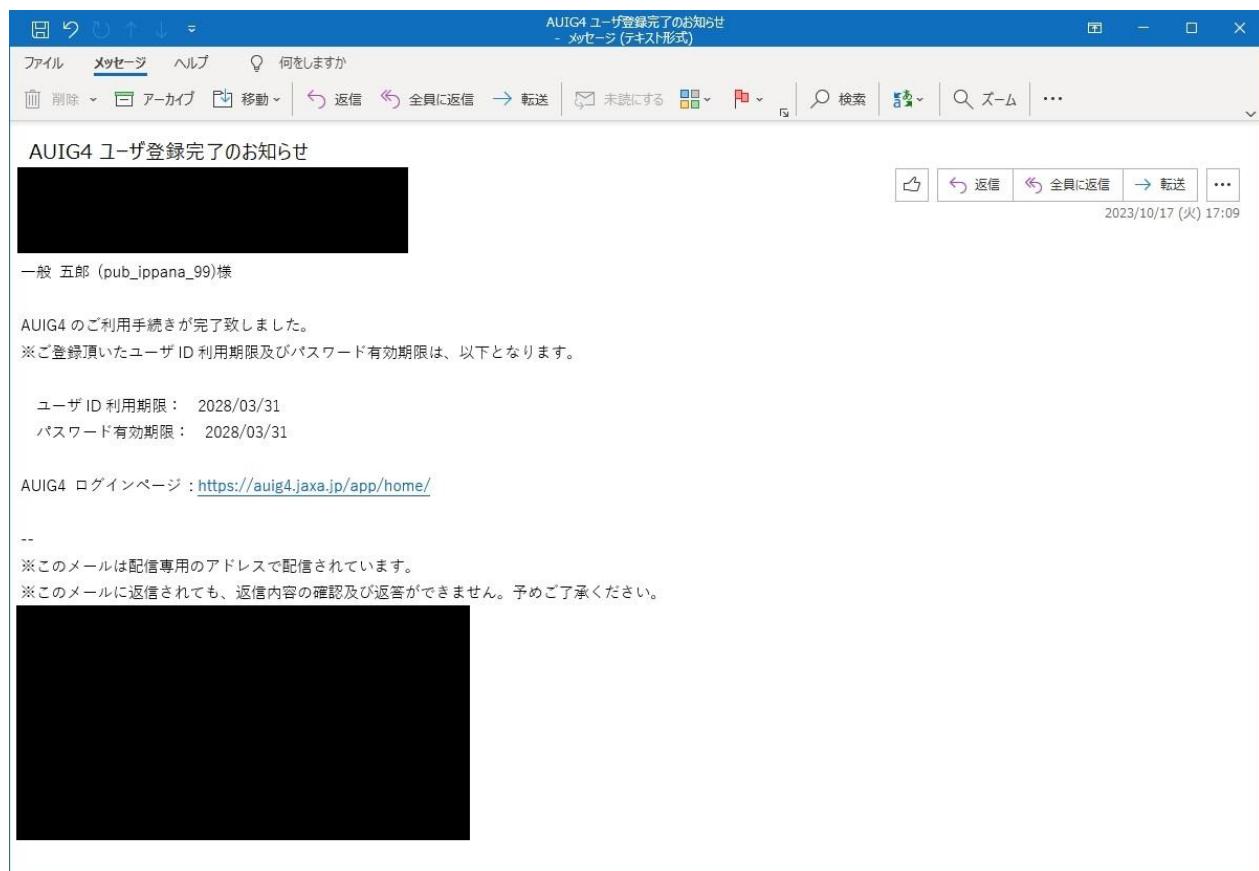


図 2.1.1.3-1 ユーザ登録完了のお知らせ

2.2. ログイン

<概要>

本節ではログインに関する操作方法について説明します。

<制約>

◇パスワード再発行を行った後は AUIG4 の各画面にアクセスしても、パスワード変更画面が表示されます。

2.2.1. ログインするには

ログインするための基本的な操作の手順は以下の通りです。

(1) ログインする

2.2.1.1. ログインする

(1) 以下のアドレスにアクセスし、ログイン画面を表示します。

<https://auig4.jaxa.jp/app/ja/home/>

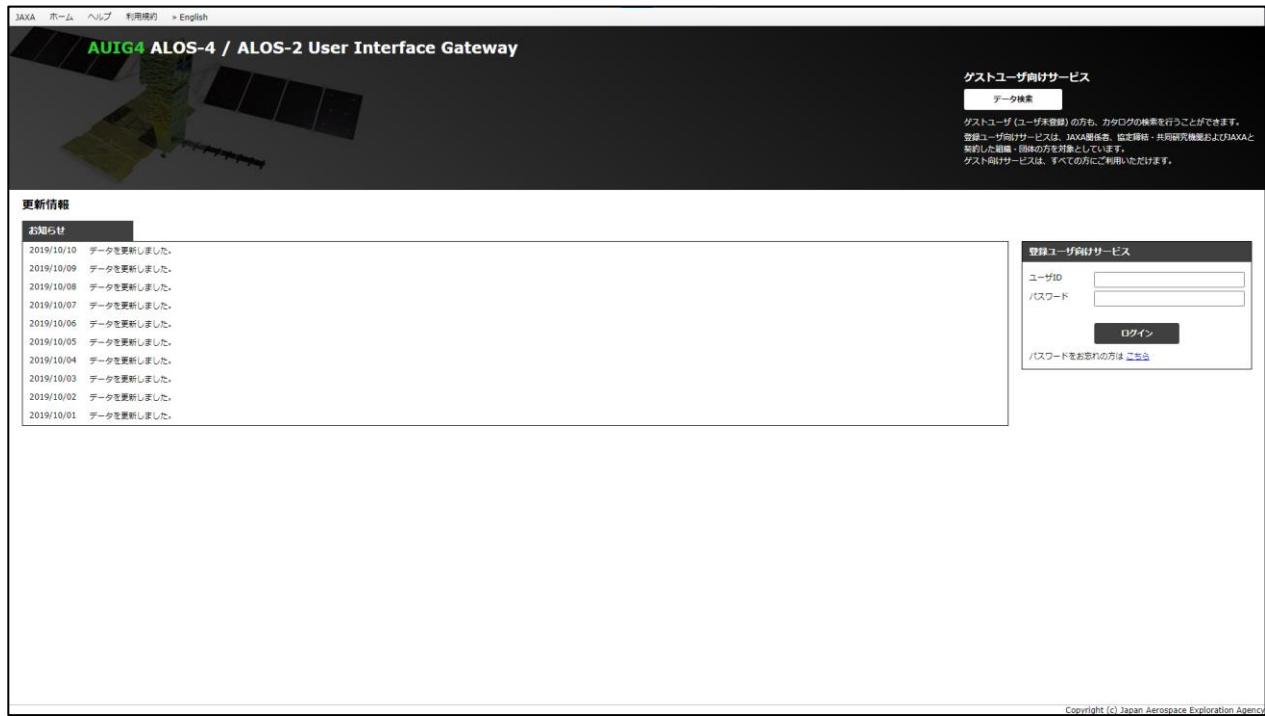


図 2.2.1.1-1 ログイン画面

(2) ユーザ ID とパスワードを入力し、「ログイン」ボタンをクリックします。

The screenshot shows a login form titled "登録ユーザ向けサービス". It has two input fields: "ユーザID" containing "pub_ippana_1" and "パスワード" containing a masked password. A large "ログイン" button is centered below the fields. Below the button, there is a link "パスワードをお忘れの方は [こちら](#)".

図 2.2.1.1-2 ログイン画面（入力後）

(3) ログインが完了し利用者ポータル画面が表示されます。

The screenshot shows the "AUIG4 ALOS-4 / ALOS-2 User Interface Gateway" portal. At the top, there's a navigation bar with links like "JAVA", "ホーム", "ユーザ登録情報", "プロジェクト要求", "機器要求", "情報表示", "ヘルプ", and "利用規約". On the right, it shows "ユーザー名: 公開一般A 大部 [pub_ippana_1] ログアウト". The main content area features a satellite image and a "更新情報" (Update Information) section. This section has tabs "お知らせ" (Announcements) and "運用情報" (Operational Information), with "お知らせ" being active. It lists a timeline of updates from October 10, 2019, to October 1, 2019, all stating "データを更新しました." (Data updated). At the bottom right, it says "Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency".

図 2.2.1.1-3 利用者ポータル画面

2. 2. 2. パスワードを忘れた場合は（パスワード再発行）

パスワードを忘れた場合は、パスワードの再発行が必要です。

パスワードを再発行するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) パスワード再発行を申請する
- (2) メールで再発行通知が送付される
- (3) 再発行されたパスワードでログインする

2. 2. 2. 1. パスワード再発行を申請する

- (1) ログイン画面の「パスワードをお忘れの方はこちら」をクリックします。



登録ユーザ向けサービス

ユーザID

パスワード

ログイン

パスワードをお忘れの方は [こちら](#)

図 2. 2. 2. 1-1 ログイン画面

(2) パスワード再発行画面が表示されます。

The screenshot shows a web-based password reset application. At the top, there is a navigation bar with links for 'JAXA', 'ホーム', 'ヘルプ', and '利用規約'. Below the navigation bar, the title 'パスワード再発行' is displayed. The main form contains two input fields: 'ユーザID' and 'メールアドレス', both currently empty. Below these fields are two buttons: 'キャンセル' and '申請'. In the bottom right corner of the page, there is a small copyright notice: 'Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency'.

図 2.2.2.1-2 パスワード再発行画面

(3) ユーザ ID、メールアドレスを入力し「申請」ボタンをクリックします。

The screenshot shows the same password reset application after the user has entered their information. The 'ユーザID' field now contains 'pub_ippuna_1' and the 'メールアドレス' field contains 'pub_ippuna_1@xxx.xxx'. The '申請' button is highlighted with a blue border, indicating it is the next step to be clicked. The other buttons ('キャンセル') are also visible.

図 2.2.2.1-3 パスワード再発行画面（入力後）

(4) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。



図 2.2.2.1-4 申請の確認ダイアログ

(5) パスワード再発行申請が実行されます。

情報ダイアログにて申請が完了した旨が通知されます。「OK」ボタンをクリックします。

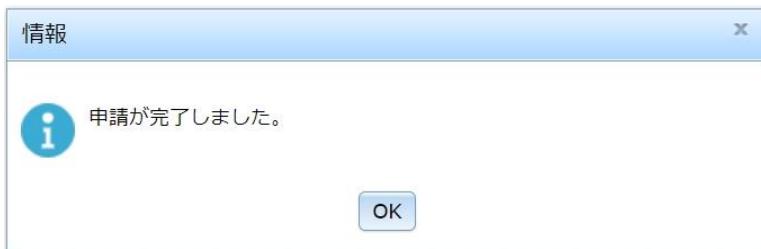


図 2.2.2.1-5 申請完了時の情報ダイアログ

2. 2. 2. 2. メールで再発行通知が送付される

- (1) 設定されたメールアドレスに再発行されたパスワードが通知されます。

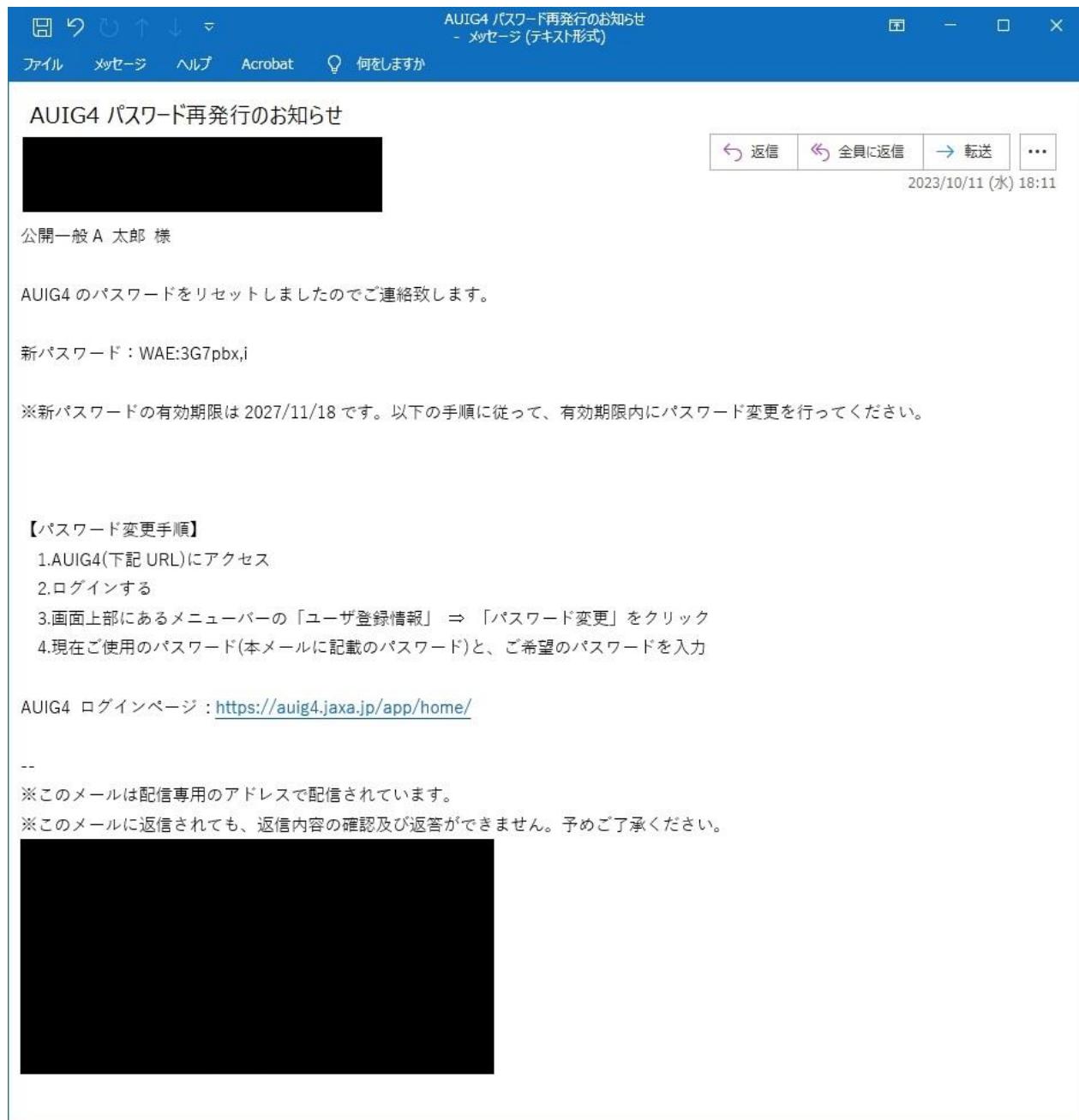


図 2. 2. 2. 2-1 パスワード再発行のお知らせ

2. 2. 2. 3. 再発行されたパスワードでログインする

- (1) ログイン画面にユーザ ID と再発行されたパスワードを入力し、「ログイン」ボタンをクリックします。

<制約>

◇パスワード再発行を行った後は AUIG4 の各画面にアクセスしても、パスワード変更画面が表示されます。

The image shows a login interface titled "登録ユーザ向けサービス". It has two input fields: "ユーザID" containing "pub_ippana_1" and "パスワード" containing a series of dots. Below the fields is a large "ログイン" button. At the bottom, there is a link "パスワードをお忘れの方は [こちら](#)".

図 2. 2. 2. 3-1 再発行したパスワードでログインする

2.3. ユーザ登録情報変更

<概要>

本節ではユーザ情報を更新・削除する方法について説明します。

<制約>

◇パスワードポリシーは以下の通りです。

- ・8 文字以上 30 文字以内であること
- ・英大文字、英小文字、数字、記号のうち 3 種類以上を使用すること
- ・パスワードはユーザ ID と異なるものを入力すること
- ・新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近 3 回と異なるものを入力すること

◇ユーザ登録情報削除時の注意事項は以下の通りです。

- ・ユーザ登録情報の削除後はログインができなくなります。
- ・削除操作の取り消しや、ユーザ登録情報の復元は出来ません。
- ・再度システムを利用する場合は、ユーザを新規に登録する必要があります。

◇対象のユーザは以下の条件を満たしていなければ削除することができません。

- ・対象ユーザが作成した観測要求のうち、観測データ未受信の観測要求が存在しないこと。
- ・対象ユーザが注文したプロダクトのうち、プロダクト未作成の注文が存在しないこと。

◇上記の条件を満たしていないため対象のユーザが削除できない場合は、そのユーザが要求した観測要求およびプロダクト注文を削除してください。

2.3.1. ユーザ情報変更するには

ユーザ情報を変更するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) ユーザ登録情報を表示する
- (2) 変更を確定する
- (3) ユーザ登録情報変更完了の通知を受信する

2.3.1.1. ユーザ登録情報を表示する

- (1) メニューから以下を選択し、ユーザ登録情報確認画面を表示します。
「ユーザ登録情報」→「ユーザ登録情報確認／変更」

The screenshot displays the 'User Registration Confirmation/Change' page. At the top, there is a navigation bar with links: JAXA, ホーム, ユーザ登録情報 ▾, プロダクト要求 ▾, 調査要求 ▾, 情報表示 ▾, ヘルプ, 利用規約. On the right side of the header, it says 'ユーザ名: 公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] ログアウト'. Below the header, the title 'ユーザ登録情報確認/変更' is shown in a blue header bar. The main content area is divided into several sections:

- User ID:** pub_ippana_1
- Personal Information:**
 - お名前: 姓: 公開一般A 名: 太郎 (ミドルネーム): ふりがな: こうかいいいつばんえい
 - 所属機関名/会社名: 一般機関
 - 所属部署名: 一般部
 - パスワード有効期限: 2028年3月31日
 - 観測要求件数(秒) (ALOS-2): 無制限
 - 観測要求件数(秒) (ALOS-4): 無制限
 - プロダクト注文件数(シーン) (ALOS-2): 無制限
 - プロダクト注文件数(シーン) (ALOS-4): 無制限
 - 役職: 課長
 - メールアドレス: pub_ippana_1@xxx.xxx
 - 国名: 日本
 - 郵便番号: 〒 123-4567
 - 都道府県: 柏崎市
 - 都市区町村: つくば市
 - それ以前の住所: 1丁目A番B号
 - 電話番号: 123-456-7890
 - 内線番号:
 - FAX番号:
 - 利用目的: 学術 地盤変動監視
- 配送先情報:**
 - 受取人氏名:
 - 所属機関名/会社名:
 - 所属部署名:
 - 国名:
 - 郵便番号:
 - 都道府県:
 - 都市区町村:
 - それ以前の住所:
 - 電話番号:
 - 内線番号:
 - FAX番号:
- FTPサイト情報:**
 - FTPサイトアドレス: test-public-ftp-site
 - FTPサイトユーザ名: a4eics
 - FTPサイトパスワード: ****
 - 送信メール表示形式: 日本語

At the bottom right of the page, there are two buttons: 'キャンセル' and '変更画面へ'.

図 2.3.1.1-1 ユーザ登録情報を表示する

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

(2) 表示内容を確認し、画面下部の「変更画面へ」ボタンをクリックします。

ユーザ登録情報変更画面が表示されます。

図 2.3.1.1-2 ユーザ登録情報を変更する（変更前）

(3) ユーザ情報を変更します。

The screenshot displays the 'User Registration Information Confirmation/Change' (ユーザ登録情報確認/変更) page. At the top, there are navigation links for Home, User Registration Information, Product Requirements, Inspection Requirements, Information Display, Help, and Terms of Use. The top right shows the user name '公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]' and a Logout link.

User ID: pub_ippana_1

Personal Information:

- 姓: 公開一般A 名: 太郎 (ミドルネーム): 姓: こうかいんいつぱんえい 名: たろう (ミドルネーム):
- 所属機関名/会社名: 一般機関
- 所属部署名: 一般部
- パスワード有効期限: 2028年3月31日
- 範例要求件数(秒) (ALOS-2): 無制限
- 範例要求件数(秒) (ALOS-4): 無制限
- プロダクト注文件数(シーン) (ALOS-2): 無制限
- プロダクト注文件数(シーン) (ALOS-4): 無制限
- 役職: 課長
- メールアドレス (必須): pub_ippana_1@xxx.xxx
- 国名 (必須): 日本
- 郵便番号: 〒123-4567
- 都道府県: 茨城県
- 都市区町村: つくば市
- それ以後の住所: 1丁目A番B号
- 電話番号 (必須): 123-456-7890
- 内線番号:
- FAX番号:
- 利用目的 (必須):

実利用 学術 その他
 地盤・地盤変動監視 災害状況把握 インフラ変位モニタ 森林・湿地観測 海底監視 船舶動静把握 農業 資源探査 安全保障
 その他

配送先情報:

受取人氏名:

所属機関名/会社名:

所属部署名:

国名:

郵便番号:

都道府県:

都市区町村:

それ以後の住所:

電話番号:

内線番号:

FAX番号:

FTPサイト情報:

FTPサイトアドレス: test-public-ftp-site

FTPサイトユーザー名: a4eics

FTPサイトパスワード: FTPサイトパスワードを変更する場合、左記をチェックしてください。

送信メール表示形式 (必須): 英語 日本語

[キャンセル](#) [登録](#)

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

図 2.3.1.1-3 ユーザ登録情報を変更する（変更入力後）

2.3.1.2. 変更を確定する

- (1) 情報の入力が完了したら、画面下部の「登録」ボタンをクリックします。
- (2) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。



図 2.3.1.2-1 登録の確認ダイアログ

- (3) ユーザ登録情報が変更されます。

情報ダイアログにてユーザ登録情報の変更が完了した旨が通知されます。「OK」ボタンをクリックします。

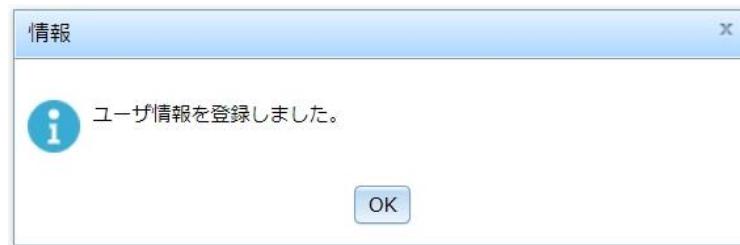


図 2.3.1.2-2 登録完了時の情報ダイアログ

2.3.1.3. ユーザ登録情報変更完了の通知を受信する

(1) ユーザ登録情報の変更が完了すると、ユーザ登録情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。

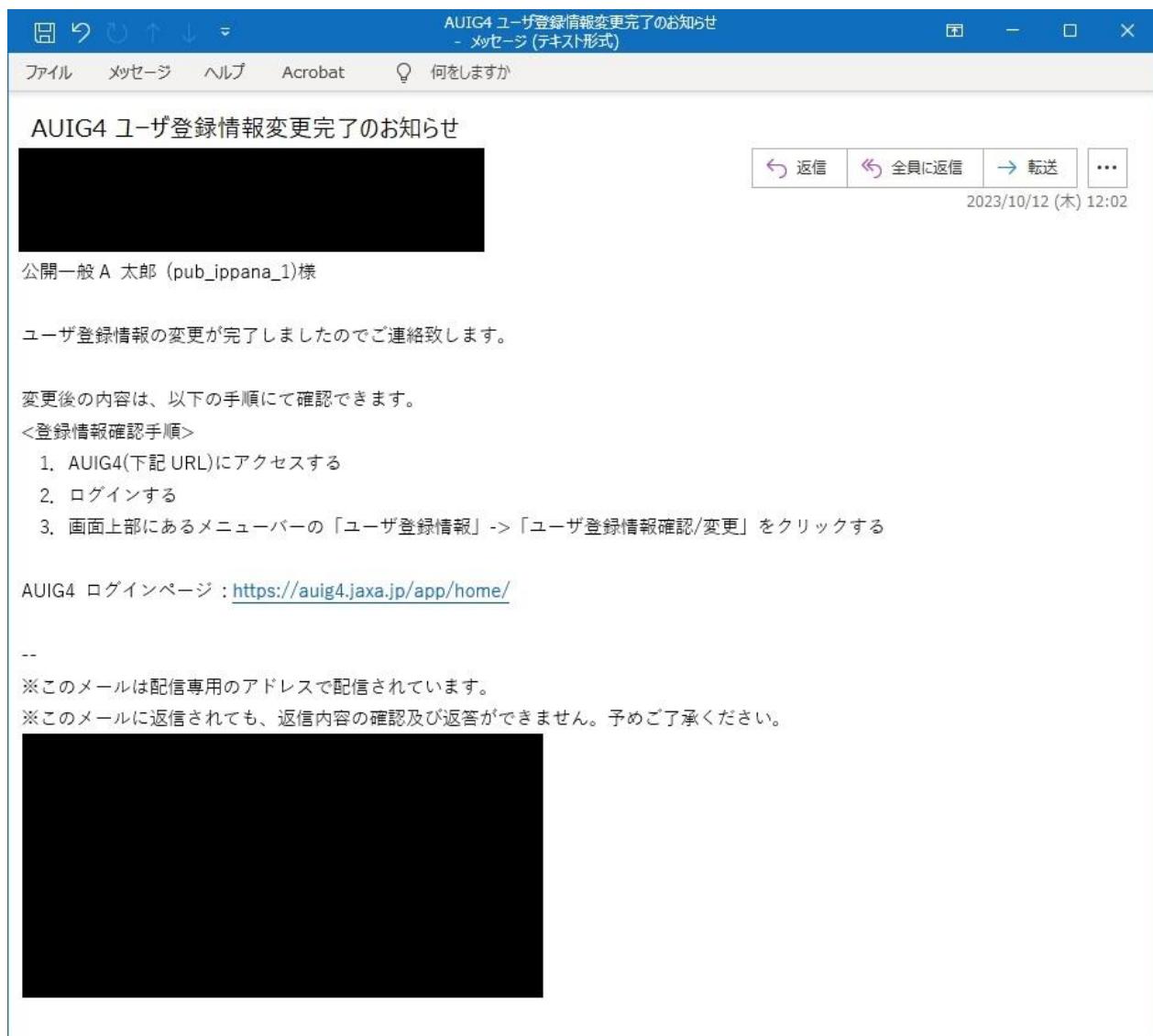


図 2.3.1.3-1 ユーザ登録情報変更完了のお知らせ

2.3.2. パスワードを変更するには

パスワードを変更するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) パスワードを変更する
- (2) パスワード変更完了の通知を受信する

2.3.2.1. パスワードを変更する

- (1) メニューから以下を選択し、パスワード変更画面を表示します。
「ユーザ登録情報」→「パスワード変更」

The screenshot shows the 'Password Change' page of a JAXA website. At the top, there is a navigation bar with links for Home, User Registration Information, Product Request, Observation Request, Information Display, Help, and Terms of Use. On the right side of the navigation bar, it shows the user name '公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]' and a 'Logout' button. Below the navigation bar, the main content area has a blue header bar labeled 'Password Change'. The form itself contains three input fields: 'Current Password', 'New Password', and 'Confirm New Password'. Below these fields are four validation rules:

- * 8文字以上30字以内
- * 英大文字、英小文字、数字、記号のうち3種類以上を使用すること
- * パスワードはユーザIDと異なるものを入力すること
- * 新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近3回と異なるものを入力すること

At the bottom right of the form, there are two buttons: 'Cancel' and 'Update'.

図 2.3.2.1-1 パスワード変更画面（入力前）

(2) 現在のパスワード及び新しいパスワードを入力します。

<制約>

◇パスワードポリシーは以下の通りです。

- ・8文字以上30文字以内
- ・英大文字、英小文字、数字、記号のうち3種類以上を使用すること
- ・パスワードはユーザIDと異なるものを入力すること
- ・新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近3回と異なるものを入力すること

現在のパスワード
新しいパスワード
新しいパスワード (確認)

* 8文字以上30字以内
* 英大文字、英小文字、数字、記号のうち3種類以上を使用すること
* パスワードはユーザIDと異なるものを入力すること
* 新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近3回と異なるものを入力すること

キャンセル 更新

図 2.3.2.1-2 パスワード変更画面（入力後）

(3) 「更新」ボタンをクリックします。

(4) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。



図 2.3.2.1-3 パスワード変更の確認ダイアログ

(5) パスワードの更新処理が実行されます。

情報ダイアログにて更新が完了した旨が通知されます。「OK」ボタンをクリックします。

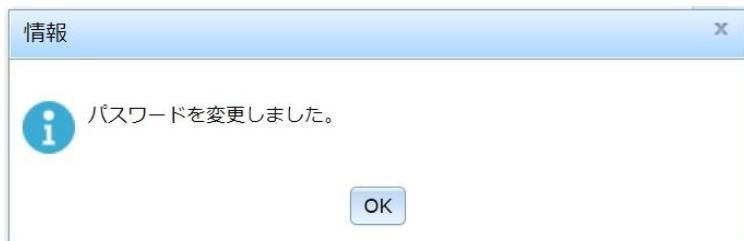


図 2.3.2.1-4 パスワード更新後の情報ダイアログ

2.3.2.2. パスワード変更完了の通知を受信する

(1) ユーザのメールアドレスに「パスワード変更完了のお知らせ」が送信されます。

メールを受信した時点で新しいパスワードによるログインが可能になります。



図 2.3.2.2-1 パスワード変更完了のお知らせ

2.3.3. ユーザ登録情報を削除するには

ユーザ登録情報の削除を行うための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) ユーザ登録情報削除を申請する
- (2) ユーザ登録情報削除完了の通知を受信する

<制約>

◇ユーザ登録情報削除時の注意事項は以下の通りです。

- ・ユーザ登録情報の削除申請後および削除後はログインができなくなります。
- ・削除操作の取り消しや、ユーザ登録情報の復元は出来ません。
- ・再度システムを利用する場合は、ユーザを新規に登録する必要があります。

◇対象のユーザは以下の条件を満たしていなければ削除することができません。

- ・対象ユーザが作成した観測要求のうち、観測データ未受信の観測要求が存在しないこと。
- ・対象ユーザが注文したプロダクトのうち、プロダクト未作成の注文が存在しないこと。

◇上記の条件を満たしていないため対象のユーザが削除できない場合は、そのユーザが要求した観測要求およびプロダクト注文を削除してください。

2.3.3.1. ユーザ登録情報削除を申請する

- (1) メニューから以下を選択し、ユーザ登録情報削除申請画面を表示します。
「ユーザ登録情報」→「ユーザ登録情報削除申請」

JAXA ホーム ユーザ登録情報 ▼ プロダクト要求 ▼ 観測要求 ▼ 情報表示 ▼ ヘルプ 利用規約 ユーザ名: 公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] ログアウト

ユーザ登録情報削除申請

ユーザ登録情報の削除申請を行います。

※ 観測要求またはプロダクト注文を出している場合、ユーザ登録情報の削除はできません。
※ ユーザ登録情報の削除申請後および削除後はログインができなくなります。
※ 削除操作の取り消しや、ユーザ登録情報の復元は出来ません。
※ 再度システムを利用する場合は、新規にユーザ登録申請をする必要があります。

申請

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

図 2.3.3.1-1 ユーザ登録情報削除申請画面

- (2) 「申請」ボタンをクリックします。
- (3) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。



図 2.3.3.1-2 ユーザ登録情報削除申請の確認ダイアログ

- (4) ユーザ登録情報削除の申請が実行されます。
情報ダイアログにて申請が完了した旨が通知されます。「OK」ボタンをクリックします。

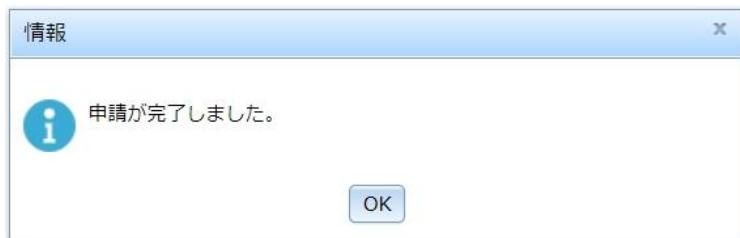


図 2.3.3.1-3 ユーザ登録情報削除申請後の情報ダイアログ

2.3.3.2. ユーザ登録情報削除完了の通知を受信する

- (1) ユーザ登録情報削除の申請が受理され削除が完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。

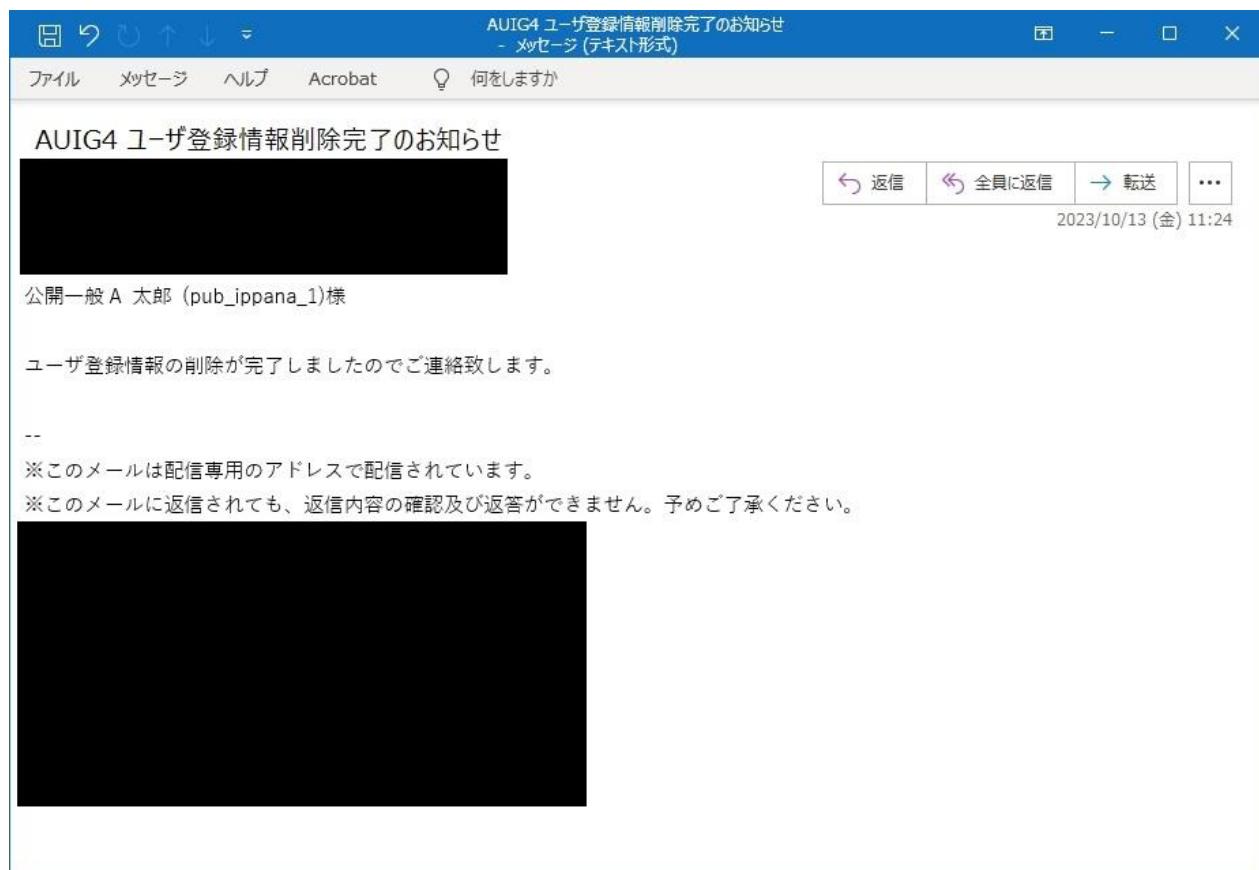


図 2.3.3.2-1 ユーザ登録情報削除完了のお知らせ

2.4. プロダクト要求

<概要>

本節ではプロダクトの検索から注文までの操作方法について説明します。

<制約>

◇プロダクト検索（領域指定検索）の場合、メルカトル図法では高緯度（極域付近）のシーンは検索できません。高緯度のシーンを検索する場合は、図法を「極域投影北」または「極域投影南」に変更してください。ただし、プロダクト検索（シーン ID 検索または再生 ID 検索）の場合、メルカトル図法でも高緯度のシーンを検索できます。

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

- ・プロダクト検索：「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてています。」
- ・シーン ID 検索：「シーン ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えています。」
- ・再生 ID 検索：「再生 ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えていません。」
- ・干涉ペア候補検索：「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えていません。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇カート画面にて、カート内のプロダクトの件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「件数が表示上限数を超えました。」
「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇ALOS-4 の観測データについて処理レベル L2.1 で注文する際、出力すべき偏波が 1 つもない場合（全偏波 OFF の場合など）、注文は受け付けられますがプロダクトは作成できません。その場合、プロダクト提供要求は削除され、プロダクト提供要求枠は返還されます。

◇パラメータ設定画面では以下の方法にて、要求するシーンを指定することができます。

- ・シーンシフト (ALOS-2、ALOS-4)
選択したシーンを基点とし、衛星進行方向（アジマス方向）の前後にシーンを移動させたい場合に使用します。シーンのシフト量を指定します。
- ・ユーザ定義 (ALOS-4 のみ)
任意のシーンを設定したい場合に使用します。シーン中心（緯度、経度）とシーンサイズ（グランドレンジ範囲、アジマス範囲）を指定します。
- ・シーン結合 (ALOS-4 のみ)
選択したシーンを基点とし、レンジ方向の別のシーンを結合させたい場合に使用します。指定するシーンの、開始地点のサブビーム番号と終了地点のサブビーム番号を指定します。

◇注文可能枠数を超える数のプロダクトを選択した場合、注文枠情報の欄に、超過している枠数が赤文字で表示されます。その場合は、カート画面の一覧パネルの「選択」チェックボックスからチェックを外し、注文可能枠数に収まるようにしてください。

- ◇アクセス先のFTPサイトは、ユーザ登録時に登録したものです。
- ◇プロダクトをダウンロードできる期間は、プロダクトの提供完了日から1週間です。1週間が過ぎるとダウンロードできなくなります。取得可能期限日は、注文（プロダクト提供要求）履歴画面の詳細パネルに表示される「ダウンロード期限」で確認できます。
- ◇FTP-getにてプロダクトを取得できる期間は、プロダクトの提供完了日から1週間です。1週間が過ぎるとFTP-getできなくなります。取得可能期限日は、注文（プロダクト提供要求）履歴画面の詳細パネルに表示される「ダウンロード期限」で確認できます。
- ◇注文したプロダクトは、注文（プロダクト提供要求）履歴画面からHTTPダウンロードで取得できます。
- ◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文履歴件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。
「プロダクト提供要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限を超えてます。」「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。
尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。
- ◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文を取り消すことができるは詳細パネルに表示されている進捗状況が「カート受付済み」「プロダクト提供要求受付済み※」の場合に限ります。
※末尾がA～Cのいずれでも取り消し可能です。
- ◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて注文を取り消した場合、プロダクト提供要求枠数は返還されます。
- ◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて表示される、プロダクト情報の「進捗状況」のうち、「80：プロダクト提供済み」は、提供準備が出来ていることを示しています。画面からのHTTPダウンロードまたはFTP-getによる、プロダクトのダウンロード完了を示すものではありません。

2.4.1. プロダクトを注文するには

プロダクトを注文するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) プロダクト検索範囲（領域）を指定
- (2) プロダクト検索条件を指定
- (3) プロダクト検索を実行
- (4) プロダクト検索結果を確認
- (5) カートに追加
- (6) カート内容を表示
- (7) カートから選択
- (8) パラメータ設定
- (9) 注文（プロダクト提供要求作成）
- (10) 注文結果を確認

2.4.1.1. プロダクト検索範囲（領域）を指定

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト検索」を選択します。
- (2) 操作パネル左上の「プロダクト検索」タブを選択します。
- (3) 地図表示パネルで検索範囲（領域）を指定します。

<制約>

◇プロダクト検索（領域指定検索）の場合、メルカトル図法では高緯度（極域付近）のシーンは検索できません。高緯度のシーンを検索する場合は、図法を「極域投影北」または「極域投影南」に変更してください。ただし、プロダクト検索（シーンID検索または再生ID検索）の場合、メルカトル図法でも高緯度のシーンを検索できます。

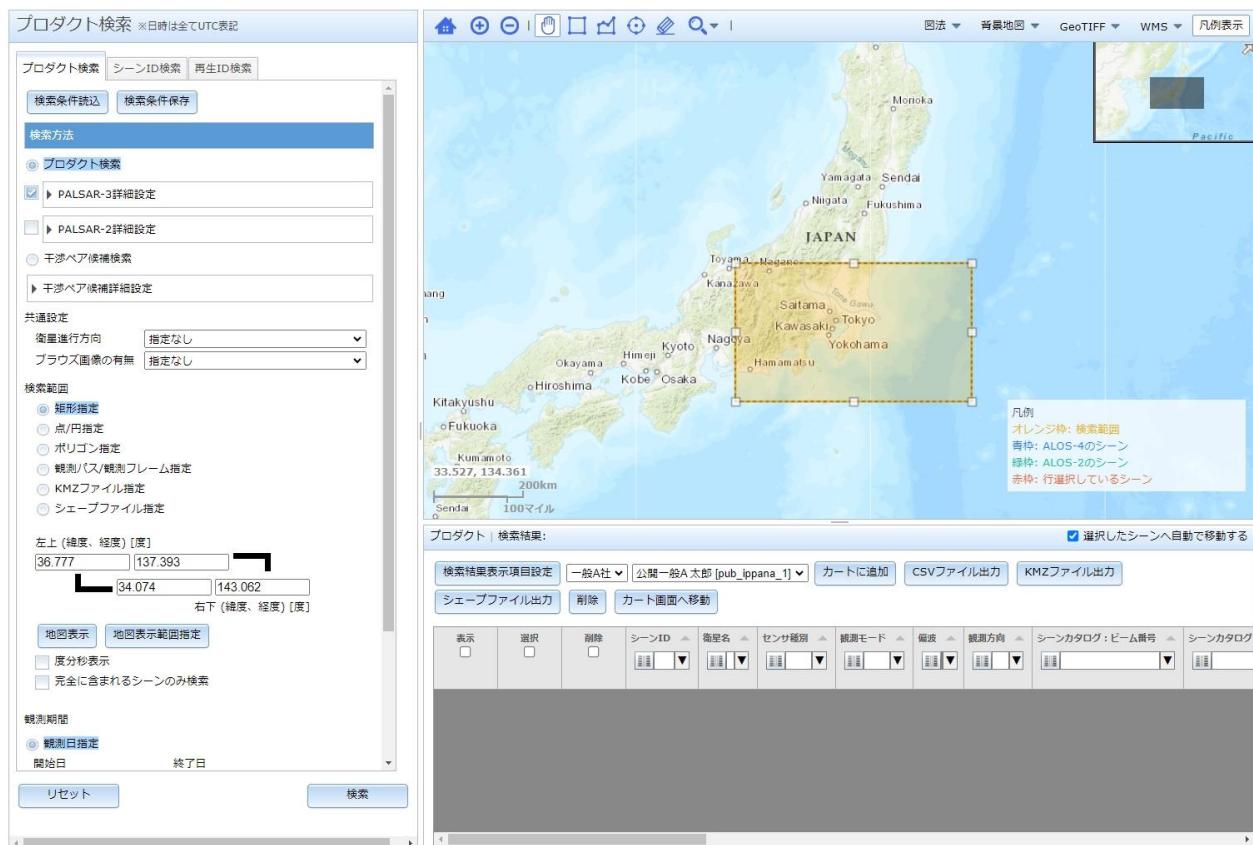


図 2.4.1.1-1 プロダクト検索範囲（領域）を指定

2.4.1.2. プロダクト検索条件を指定

- (1) 操作パネルの「プロダクト検索」のラジオボタンを選択します。
- (2) 操作パネルで検索条件を設定します。

Left Screenshot (PALSAR-3 Product Search):

- 検索方法** ラジオボタン: プロダクト検索 (選択済み)
- PALSAR-3 詳細設定** チェックボックス (選択済み)
 - 観測モード**: 全て選択 / 全て解除
 - SPT (Spotlight)**: 偏波 (指定なし), 観測方向 (指定なし)
 - SM1 (Stripmap 3m)**: 観測幅 (200km), 偏波 (指定なし), 観測方向 (指定なし), ビーム番号 (UW01 ~ UW03), サブビーム番号 (6 ~ 14), オフナディア角 [deg] (29.1 ~ 48.0)
 - SM2 (Stripmap 6m)**: 観測幅 (200km), 偏波 (指定なし), 観測方向 (指定なし), ビーム番号 (HW01 ~ HW03), サブビーム番号 (6 ~ 14), オフナディア角 [deg] (29.1 ~ 48.0)
 - SM3 (Stripmap 10m)**: 観測幅 (200km), 偏波 (指定なし), 観測方向 (指定なし), ビーム番号 (FW01 ~ FW03), サブビーム番号 (5 ~ 12), オフナディア角 [deg] (28.2 ~ 48.2)
 - WD3 (ScanSAR 700km)**: 偏波 (指定なし), 観測方向 (指定なし), ビーム番号 (XB01 ~ XB03)
- 検索** ボタン

Right Screenshot (Advanced Product Search):

- 電離層補正モード**: (オンボード帯域分) 指定なし
- PALSAR-2 詳細設定** ボタン
- 干渉ペア候補検索** ラジオボタン
- 干渉ペア候補詳細設定** ボタン
- 共通設定**
 - 衛星進行方向**: 指定なし
 - ブラウズ画像の有無**: 指定なし
- 検索範囲**
 - 矩形指定** (選択済み)
 - 点/円指定
 - ポリゴン指定
 - 観測パス/観測フレーム指定
 - KMZファイル指定
 - シェーブファイル指定
- 左上 (緯度、経度) [度]**: 36.777, 137.393
- 右下 (緯度、経度) [度]**: 34.074, 143.062
- 地図表示** ボタン
- 地図表示範囲指定** ボタン
- 度分秒表示** チェックボックス
- 完全に含まれるシーンのみ検索** チェックボックス
- 観測期間**
 - 観測日指定** ラジオボタン
 - 開始日: 2027/12/20, 終了日: 2028/01/10
 - シーズン指定** ラジオボタン
 - 観測期間: 1月, 1日 ~ 12月, 31日
 - 範囲: 2010年 ~ 2030年
- 検索** ボタン

図 2.4.1.2-1 プロダクト検索条件を指定

2.4.1.3. プロダクト検索を実行

(1) 操作パネルの「検索」ボタンをクリックします。

<制 約>

◇プロダクト検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

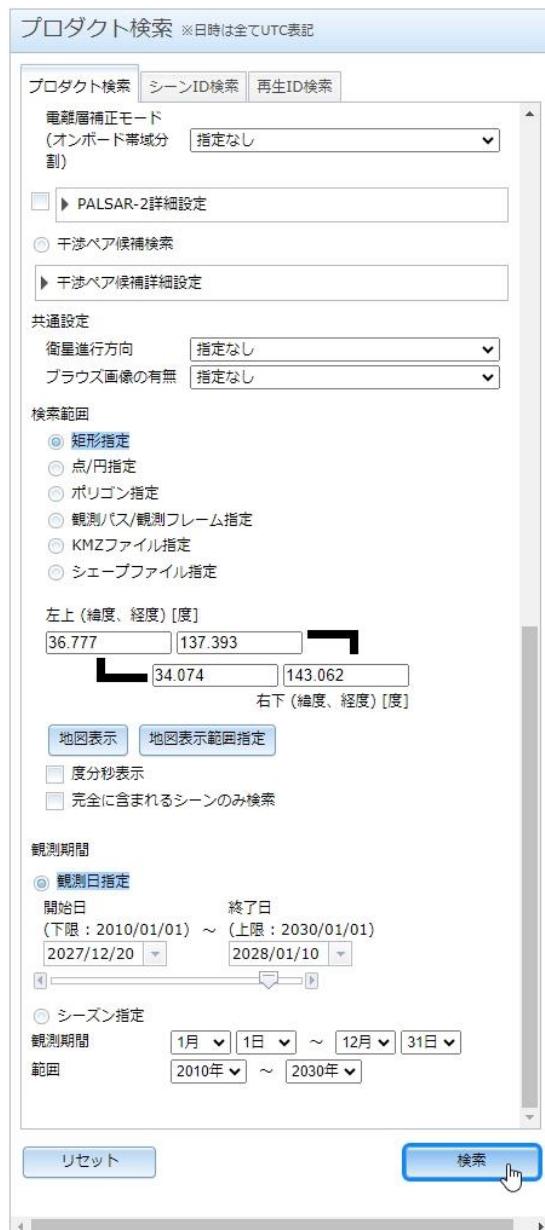


図 2.4.1.3-1 プロダクト検索を実行

2.4.1.4. プロダクト検索結果を確認

(1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

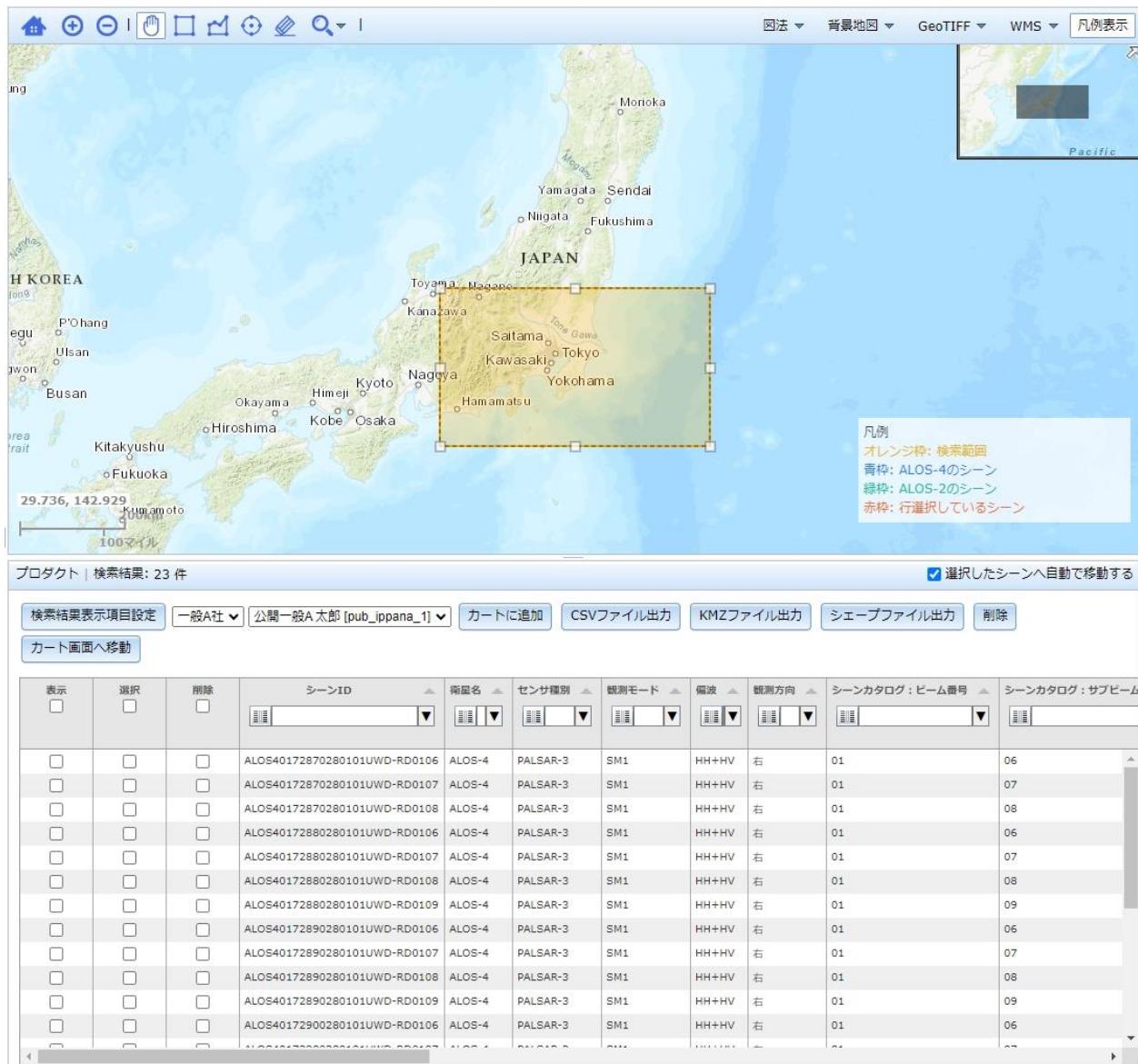


図 2.4.1.4-1 プロダクト検索結果を確認

(2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

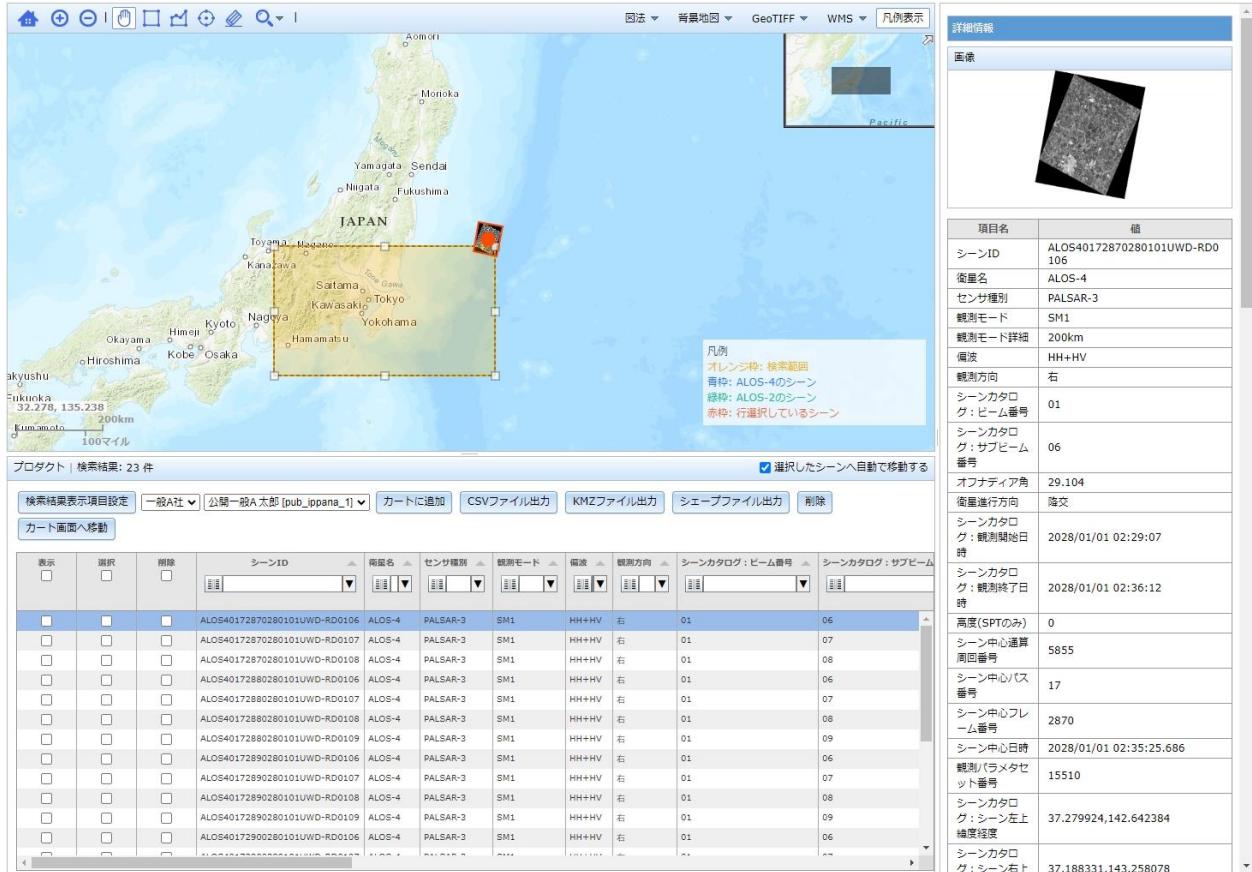


図 2.4.1.4-2 詳細情報を表示

2.4.1.5. カートに追加

(1) 一覧パネルにて、注文したいプロダクトの「選択」チェックボックスにチェックを入れ、「カートに追加」ボタンをクリックします。

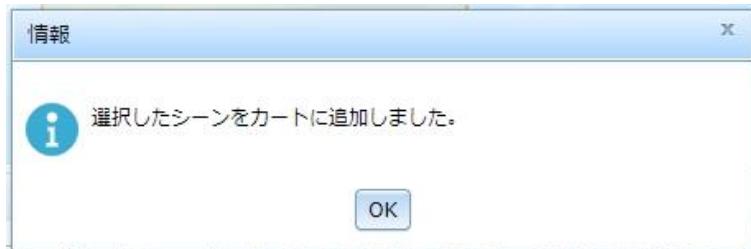


図 2.4.1.5-1 カートに追加

2.4.1.6. カート内容を表示

(1) 一覧パネルの「カート画面へ移動」ボタンをクリックし、カート画面に移動します。

<制 約>

◇カート画面にて、カート内のプロダクトの件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

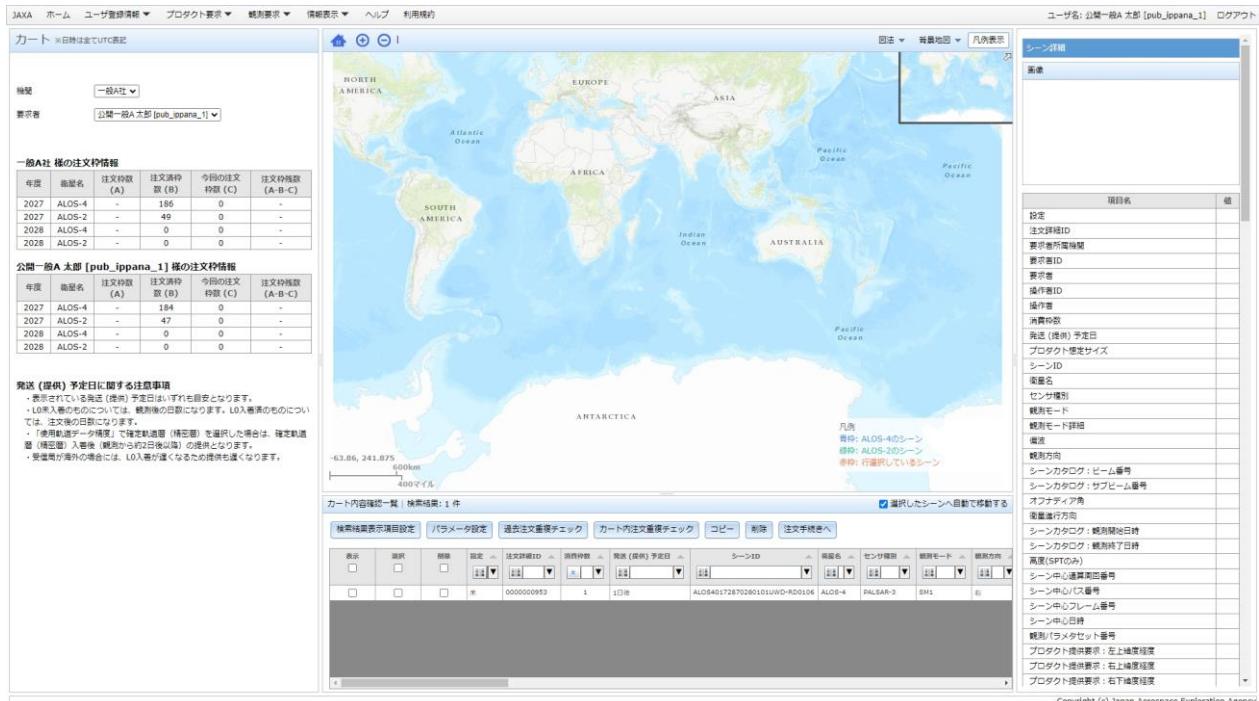


図 2.4.1.6-1 カート画面

2.4.1.7. カートから選択

(1) 一覧パネルにて、注文したいプロダクトの「選択」チェックボックスにチェックを入れます。

<制 約>

◇注文可能枠数を超える数のプロダクトを選択した場合、注文枠情報の欄に、超過している枠数が赤文字で表示されます。その場合は、カート画面の一覧パネルの「選択」チェックボックスからチェックを外し、注文可能枠数に収まるようにしてください。

項目名	値
設定	未
注文詳細ID	0000000953
要求者所属機関	一般A社
要求者ID	pub_ippana_1
要求者	公開一般A 太郎
操作者ID	pub_ippana_1
操作者	公開一般A 太郎
消費枠数	1
発送(提供)予定期日	1日後
プロダクト想定サイズ	X,XGB
シーンID	ALOS40172870280101UWD-RD0106
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1
観測モード詳細	200km
偏波	HH+HV
観測方向	右
シーンカタログ: ピーム番号	01
シーンカタログ: サブピーム番号	06
オフナディア角	29.104
衛星進行方向	隆交
シーンカタログ: 観測開始日時	2028/01/01 02:29:07
シーンカタログ: 観測終了日時	2028/01/01 02:36:12
高度(SPTのみ)	0
シーン中心道算周回番号	5855
シーン中心バス番	..

図 2.4.1.7-1 注文したいプロダクトを選択

2.4.1.8. パラメータ設定

(1) 一覧パネルの「パラメータ設定」ボタンをクリックし、パラメータ設定画面を表示します。

<制約>

◇ALOS-4 の観測データについて処理レベル L2.1 で注文する際、出力すべき偏波が 1 つもない場合（全偏波 OFF の場合など）、注文は受け付けられますがプロダクトは作成できません。その場合、プロダクト提供要求は削除され、プロダクト提供要求枠は返還されます。

◇パラメータ設定画面では以下の方法にて、要求するシーンを指定することができます。

- ・シーンシフト (ALOS-2、ALOS-4)

選択したシーンを基点とし、衛星進行方向（アジマス方向）の前後にシーンを移動させたい場合に使用します。シーンのシフト量を指定します。

- ・ユーザ定義 (ALOS-4 のみ)

任意のシーンを設定したい場合に使用します。シーン中心（緯度、経度）とシーンサイズ（グランドレンジ範囲、アジマス範囲）を指定します。

- ・シーン結合 (ALOS-4 のみ)

選択したシーンを基点とし、レンジ方向の別のシーンを結合させたい場合に使用します。指定するシーンの、開始地点のサブビーム番号と終了地点のサブビーム番号を指定します。

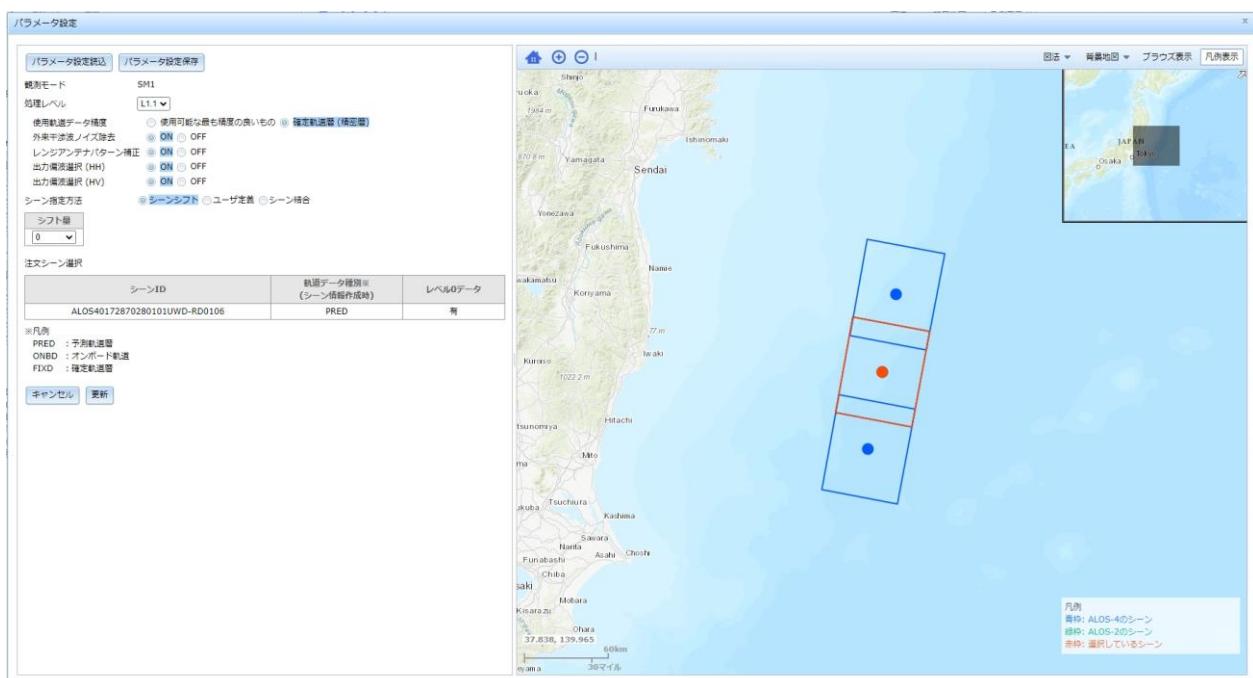


図 2.4.1.8-1 パラメータ設定画面

(2) パラメータ設定画面でパラメータ設定後、「更新」ボタンをクリックします。

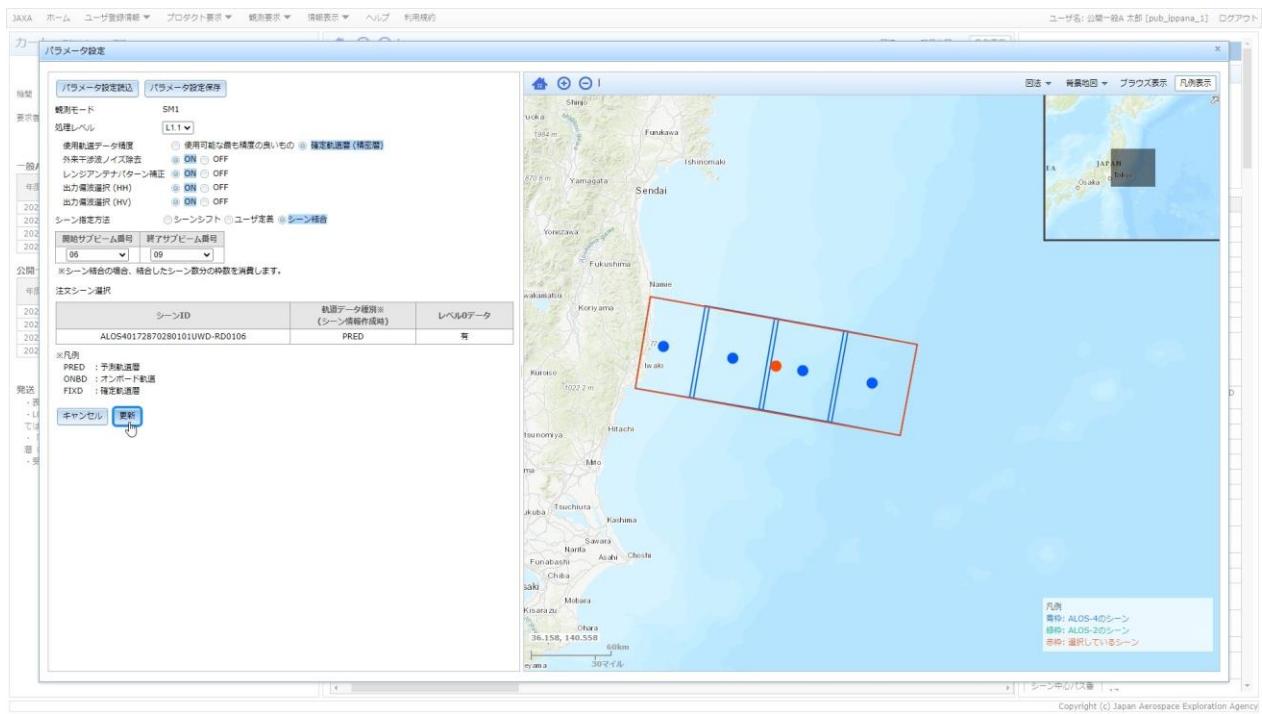


図 2.4.1.8-2 パラメータ設定画面 更新内容入力

(3) 確認ダイアログの「OK」ボタンをクリックします。

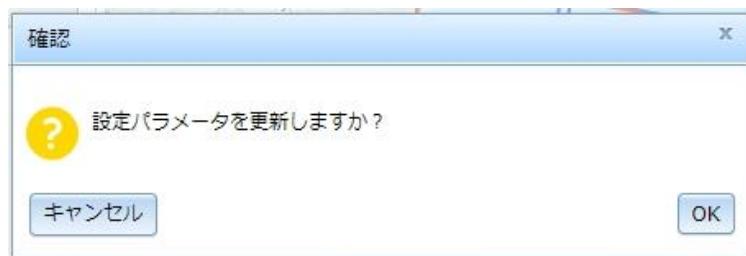


図 2.4.1.8-3 パラメータ設定画面 更新確認ダイアログ

2.4.1.9. 注文（プロダクト提供要求作成）

- (1) 一覧パネルの「注文手続きへ」ボタンをクリックします。
- (2) 注文オプション画面が表示されるので、注文オプションを指定します。

注文オプション

提供方法 ダウンロード	<input checked="" type="radio"/> HTTPS <input type="radio"/> SFTP
提供方法 ファイル転送	<input checked="" type="radio"/> SFTP
パスワード保護	<input checked="" type="radio"/> ON <input type="radio"/> OFF
個別提供	<input checked="" type="radio"/> ON <input type="radio"/> OFF
機関	一般A社
要求者	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]

[カートへ戻る](#) [注文内容確認画面へ](#)

図 2.4.1.9-1 注文オプション画面

(3) 注文オプションを指定し、「注文内容確認画面へ」ボタンをクリックすると注文内容確認画面が表示されます。

<制 約>

◇注文可能枠数を超える数のプロダクトを選択した場合、注文枠情報の欄に、超過している枠数が赤文字で表示されます。その場合は、カート画面の一覧パネルの「選択」チェックボックスからチェックを外し、注文可能枠数に収まるようにしてください。

注文内容確認

No.	設定	注文詳細ID	消費枠数	発送(提供)予定日	シーンID	衛星:
1	済	0000000953	4	1日後	ALOS40172870280101UWD-RD0106	ALOS

注文オプション

提供方法:ダウンロード-HTTPS
パスワード保護:OFF
個別提供:ON

FTPサイト

FTPサイトアドレス test-public-ftp-site
FTPサイトユーザ名 a4eics

一般A社 様の注文枠情報

年度	衛星名	注文枠数(A)	注文済枠数(B)	今回の注文枠数(C)	注文枠残数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	186	4	-
2027	ALOS-2	-	49	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文枠情報

年度	衛星名	注文枠数(A)	注文済枠数(B)	今回の注文枠数(C)	注文枠残数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	184	4	-
2027	ALOS-2	-	47	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

戻る

注文

図 2.4.1.9-2 注文内容確認画面

- (4) 注文内容確認画面の「注文」ボタンをクリックします。
- (5) 注文が確定すると、注文受付結果確認画面が表示されます。



図 2.4.1.9-3 注文受付結果確認画面

2.4.1.10. 注文結果を確認

(1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト提供要求履歴」をクリックします。

<制 約>

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文履歴件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「プロダクト提供要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

Scene ID	Title	Product ID	Latitude	Longitude
ALOS-4	ALOS-4のシーン	ALOS-4	37.509531	141.258078
ALOS-2	ALOS-2のシーン	ALOS-2	37.188331	142.258078
	余分: 行選択しているシーン			

図 2.4.1.10-1 プロダクト提供要求履歴画面

- (2) 操作パネルに検索条件を入力し、「表示」ボタンをクリックします。
(3) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

衛星名	注文件数 (A)	注文済件数 (B)	注文件残数 (A-B)
ALOS-4	-	190	-
ALOS-2	-	49	-

衛星名	注文件数 (A)	注文済件数 (B)	注文件残数 (A-B)
ALOS-4	-	188	-
ALOS-2	-	47	-

注文ID	000000076	
シーンID		
進捗状況	指定なし	
衛星名	指定なし	
<input type="checkbox"/> 注文受付日	～	
<input type="checkbox"/> 鮮別日	～	

プロダクト提供要求履歴一覧 | 検索結果: 1 件
 指定したシーンへ自動で移動する

表示	取消	シーンID	注文ID	注文詳細ID	プロダクト提供要求: 左上緯度経度	プロダクト提供要求: 右上緯度経度	プロダクト
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172870280101UWD-RD0106	000000076	000000053	37.505952, 141.012583	37.108331, 143.258078	36.577577, 14

図 2.4.1.10-2 プロダクト提供要求履歴の検索結果を確認

(4) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。詳細パネルにて注文の結果を確認することができます。

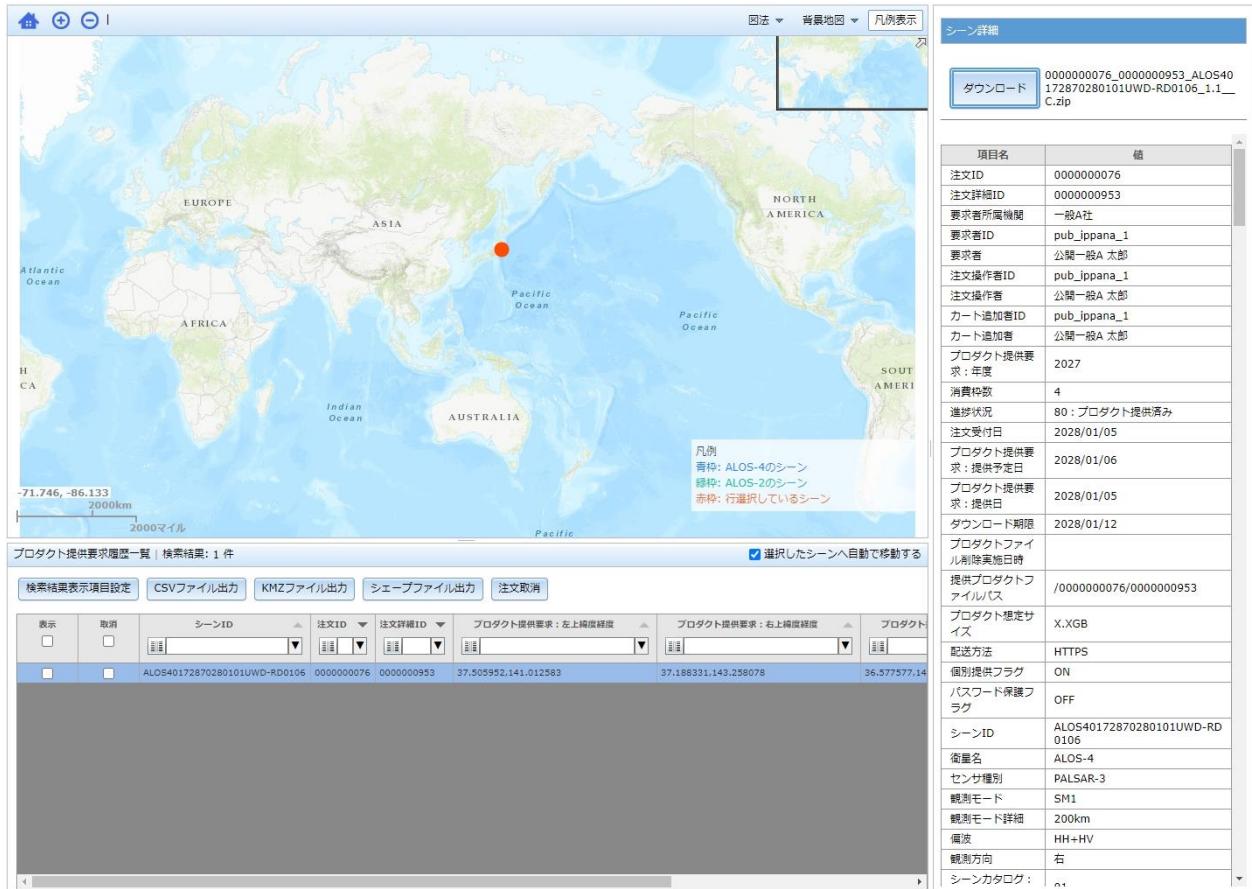


図 2.4.1.10-3 詳細情報を表示

(5) プロダクト作成後、HTTP ダウンロード依頼通知が送信されます。

※注文オプションにより通知内容は変わります。

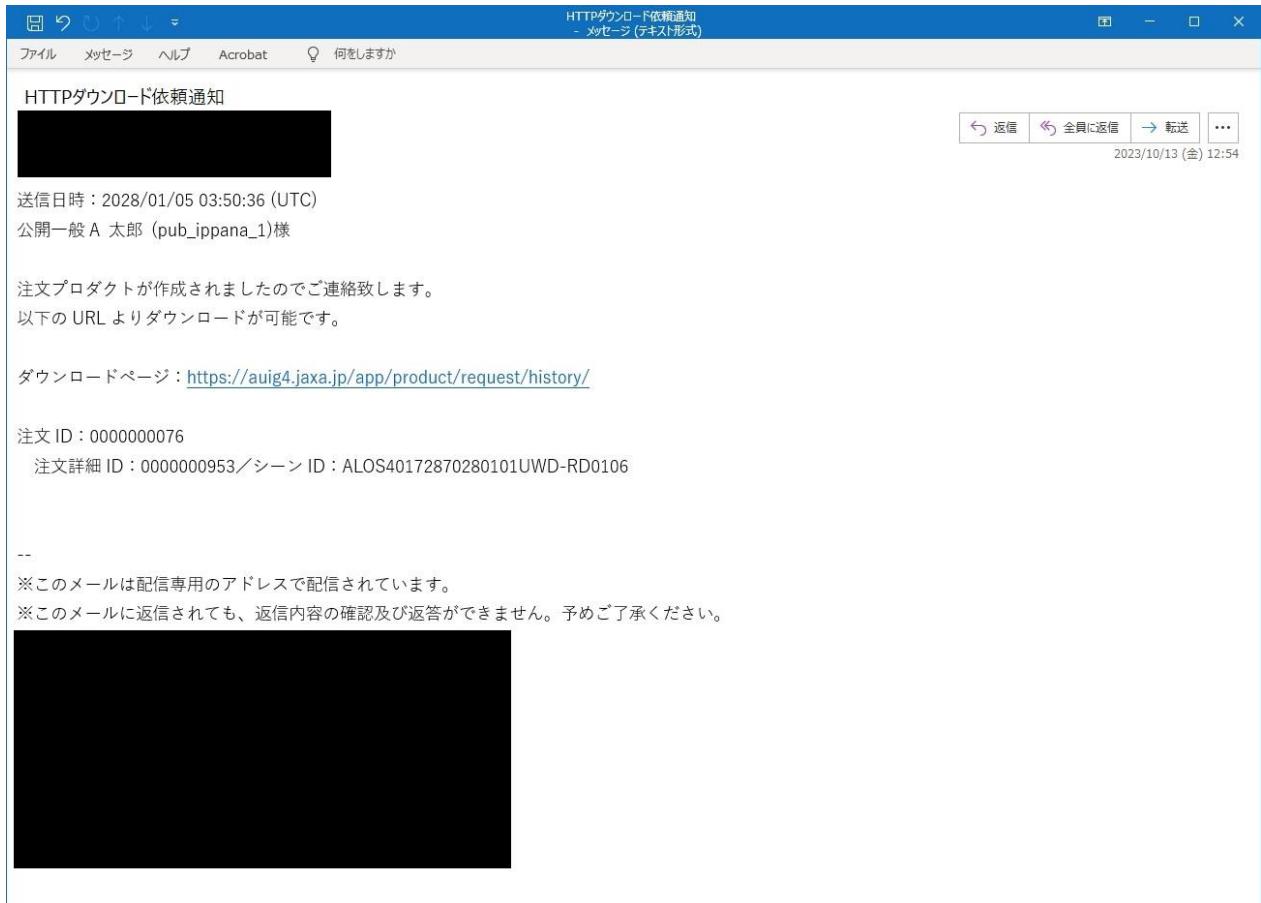


図 2.4.1.10-4 HTTP ダウンロード依頼通知

2.4.2. プロダクトを画面から取得するには

プロダクトを画面からダウンロードするための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 注文（プロダクト提供要求）履歴表示条件を設定
- (2) 注文（プロダクト提供要求）履歴表示
- (3) プロダクトをダウンロード

2.4.2.1. 注文（プロダクト提供要求）履歴表示条件を設定

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト提供要求履歴」を選択します。
- (2) 操作パネルに検索条件を入力し、「表示」ボタンをクリックします。

2.4.2.2. 注文（プロダクト提供要求）履歴表示

- (1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

2.4.2.3. プロダクトをダウンロード

- (1) 一覧パネルからダウンロードしたいプロダクトを選択します。
- (2) 詳細パネルの上部に表示されている「ダウンロード」ボタンをクリックします。ダウンロードが開始されます。

<制約>

◇ダウンロードできる期間は、プロダクトの提供完了日から1週間です。1週間が過ぎるとダウンロードできなくなります。取得可能期限日は、注文（プロダクト提供要求）履歴画面の詳細パネルに表示される「ダウンロード期限」で確認できます。

シーン詳細																																											
ダウンロード	0000000076_0000000953_ALOS40 172870280101UWD-RD0106_1.1_C.zip																																										
<table border="1"><thead><tr><th>項目名</th><th>値</th></tr></thead><tbody><tr><td>注文ID</td><td>0000000076</td></tr><tr><td>注文詳細ID</td><td>0000000953</td></tr><tr><td>要求者所属機関</td><td>一般A社</td></tr><tr><td>要求者ID</td><td>pub_ippana_1</td></tr><tr><td>要求者</td><td>公開一般A 太郎</td></tr><tr><td>注文操作者ID</td><td>pub_ippana_1</td></tr><tr><td>注文操作者</td><td>公開一般A 太郎</td></tr><tr><td>カード追加者ID</td><td>pub_ippana_1</td></tr><tr><td>カード追加者</td><td>公開一般A 太郎</td></tr><tr><td>プロダクト提供要求：年度</td><td>2027</td></tr><tr><td>消費枠数</td><td>4</td></tr><tr><td>進捗状況</td><td>80：プロダクト提供済み</td></tr><tr><td>注文受付日</td><td>2028/01/05</td></tr><tr><td>プロダクト提供要求：提供予定期</td><td>2028/01/06</td></tr><tr><td>プロダクト提供要求：提供日</td><td>2028/01/05</td></tr><tr><td>ダウンロード期限</td><td>2028/01/12</td></tr><tr><td>プロダクトファイアル削除実施日時</td><td></td></tr><tr><td>提供プロダクトファイルパス</td><td>/0000000076/0000000953</td></tr><tr><td>プロダクト想定サイズ</td><td>X.XGB</td></tr><tr><td>配送方法</td><td>HTTPS</td></tr></tbody></table>		項目名	値	注文ID	0000000076	注文詳細ID	0000000953	要求者所属機関	一般A社	要求者ID	pub_ippana_1	要求者	公開一般A 太郎	注文操作者ID	pub_ippana_1	注文操作者	公開一般A 太郎	カード追加者ID	pub_ippana_1	カード追加者	公開一般A 太郎	プロダクト提供要求：年度	2027	消費枠数	4	進捗状況	80：プロダクト提供済み	注文受付日	2028/01/05	プロダクト提供要求：提供予定期	2028/01/06	プロダクト提供要求：提供日	2028/01/05	ダウンロード期限	2028/01/12	プロダクトファイアル削除実施日時		提供プロダクトファイルパス	/0000000076/0000000953	プロダクト想定サイズ	X.XGB	配送方法	HTTPS
項目名	値																																										
注文ID	0000000076																																										
注文詳細ID	0000000953																																										
要求者所属機関	一般A社																																										
要求者ID	pub_ippana_1																																										
要求者	公開一般A 太郎																																										
注文操作者ID	pub_ippana_1																																										
注文操作者	公開一般A 太郎																																										
カード追加者ID	pub_ippana_1																																										
カード追加者	公開一般A 太郎																																										
プロダクト提供要求：年度	2027																																										
消費枠数	4																																										
進捗状況	80：プロダクト提供済み																																										
注文受付日	2028/01/05																																										
プロダクト提供要求：提供予定期	2028/01/06																																										
プロダクト提供要求：提供日	2028/01/05																																										
ダウンロード期限	2028/01/12																																										
プロダクトファイアル削除実施日時																																											
提供プロダクトファイルパス	/0000000076/0000000953																																										
プロダクト想定サイズ	X.XGB																																										
配送方法	HTTPS																																										

図 2.4.2.3-1 詳細情報を表示

2.4.3. プロダクトを取得(FTP-put)するには

FTP-putでプロダクトを取得するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) プロダクトをFTP-putで取得

2.4.3.1. プロダクトをFTP-putで取得

- (1) 「FTP送信完了通知」のメールを受信します。
- (2) ユーザが設定したFTPサイトにアクセスします。

<制約>

◇アクセス先のFTPサイトは、ユーザ登録時に登録したものです。

◇注文したプロダクトは、注文(プロダクト提供要求)履歴画面からHTTPダウンロードで取得できます。

- (3) 設定したFTPサーバにプロダクトが保存されています。

プロダクトのファイル名は、注文後に送信される「FTP送信完了通知」のメール(図2.4.3.1-1)に記載されています。

保存されるプロダクトのディレクトリ構成やファイル名などの詳細は、付録5を参照してください。



図 2.4.3.1-1 FTP送信完了通知

2.4.4. プロダクトを取得（FTP-get）するには

FTP-get でプロダクトを取得するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

(1) プロダクトを FTP-get で取得

2.4.4.1. プロダクトを FTP-get で取得

- (1) 「FTP ダウンロード依頼通知」のメールを受信します。
- (2) プロダクトを FTP-get で取得します。プロダクトは「FTP ダウンロード依頼通知」に記載されている FTP サーバに保存されています。なお、FTP サーバへのアクセスに必要な情報は以下のとおりです。
 - ・ユーザ名：AUIG4 に登録しているアカウントのユーザ ID
 - ・パスワード：AUIG4 ログイン時に使用するパスワード

<制 約>

◇FTP-get にてプロダクトを取得できる期間は、プロダクトの提供完了日から 1 週間です。1 週間が過ぎると FTP-get できなくなります。取得可能期限日は、注文（プロダクト提供要求）履歴画面の詳細ペネルに表示される「ダウンロード期限」で確認できます。

◇注文したプロダクトは、注文（プロダクト提供要求）履歴画面から HTTP ダウンロードで取得できます。



図 2.4.4.1-1 FTP ダウンロード依頼通知

2.4.5. プロダクト検索（領域指定検索）をするには

プロダクトを検索するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) プロダクト検索範囲（領域）を指定
- (2) プロダクト検索条件を指定
- (3) プロダクト検索を実行
- (4) プロダクト検索結果を確認

2.4.5.1. プロダクト検索範囲（領域）を指定

2.4.1.1 を参照してください。

2.4.5.2. プロダクト検索条件を指定

2.4.1.2 を参照してください。

2.4.5.3. プロダクト検索を実行

2.4.1.3 を参照してください。

2.4.5.4. プロダクト検索結果を確認

2.4.1.4 を参照してください。

2.4.6. プロダクト検索（シーン ID 検索）をするには

シーン ID でプロダクトを検索するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) シーン ID を指定
- (2) プロダクト検索（シーン ID 検索）を実行
- (3) プロダクト検索（シーン ID 検索）結果を確認

2.4.6.1. シーン ID を指定

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト検索」を選択します。
- (2) 操作パネル左上のタブから「シーン ID 検索」を選択します。
- (3) 検索対象の衛星名（センサ種別）の折り畳みを開き、シーン ID を入力します。

改行で区切られた複数のシーン ID をコピー&ペーストして、入力することもできます。

Product Search ※日時は全てUTC表記

Product Search シーンID検索 再生ID検索

シーンID入力 削除

▼ PALSAR-3シーンID

ALOS40172900280101UWD-RD0106 + -

▼ PALSAR-2シーンID

ALOS2057672420-280101 + -

リセット 検索

図 2.4.6.1-1 シーン ID を入力

2.4.6.2. プロダクト検索（シーン ID 検索）を実行

(1) 操作パネルの「検索」ボタンをクリックします。

<制 約>

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のページアップメッセージが表示されます。

「シーン ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。



図 2.4.6.2-1 シーン ID 検索を実行

2.4.6.3. プロダクト検索（シーン ID 検索）結果を確認

(1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

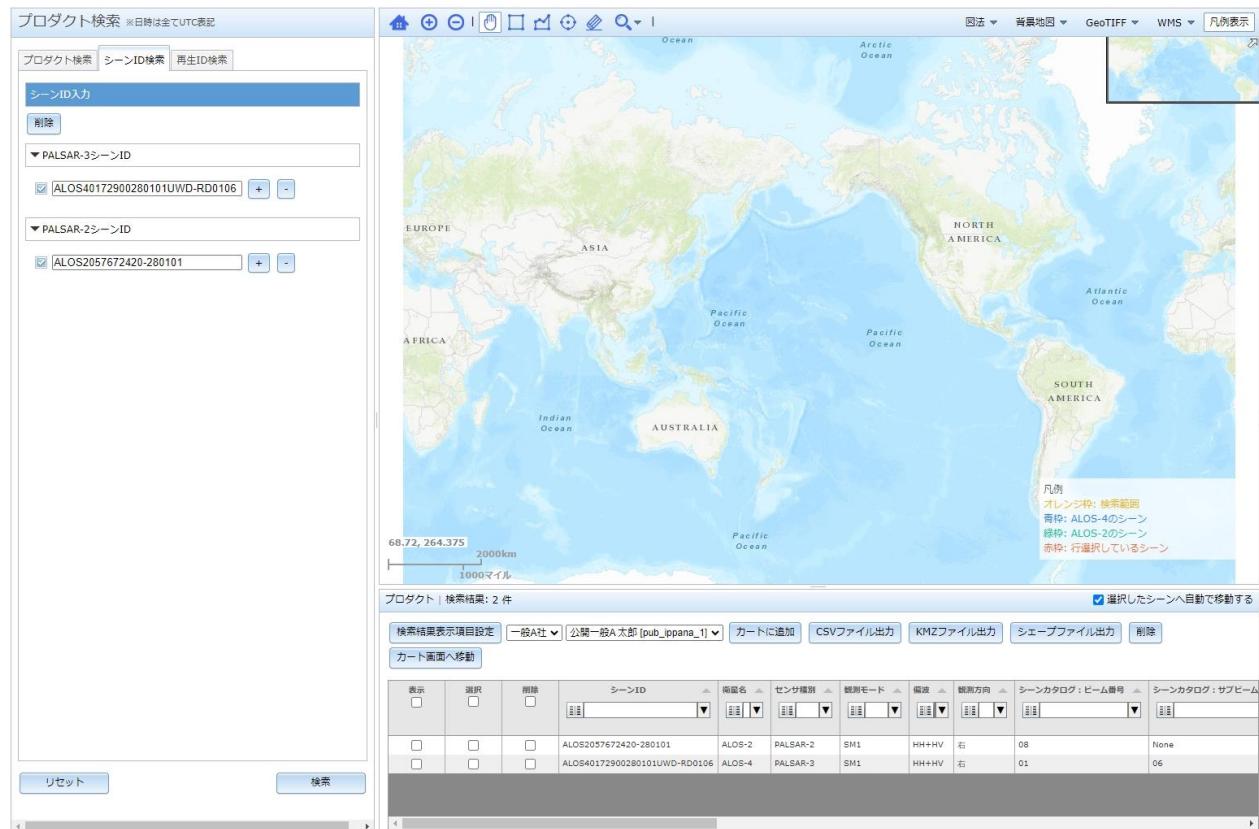


図 2.4.6.3-1 シーン ID 検索結果を確認

- (2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、
詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

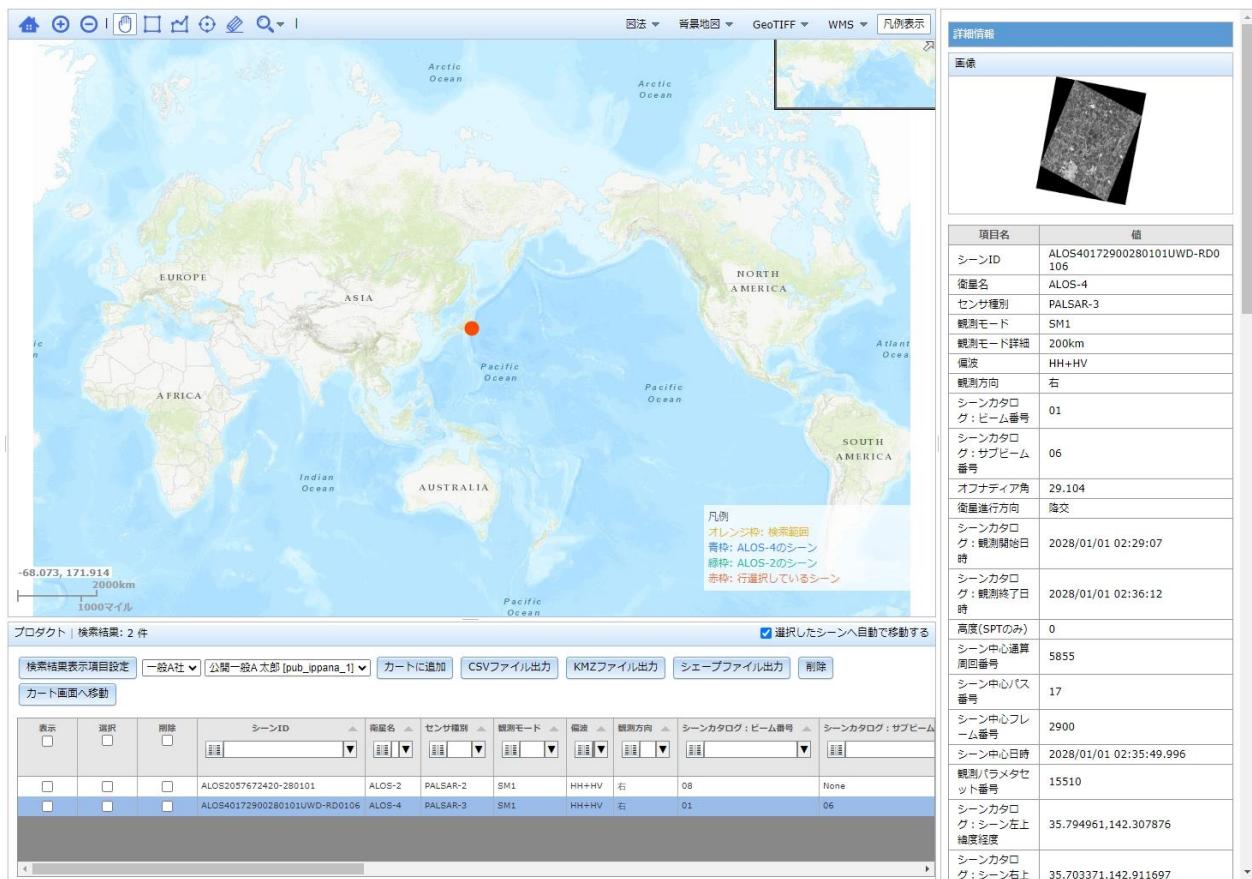


図 2.4.6.3-2 詳細情報を表示

2.4.7. プロダクト検索（再生 ID 検索）をするには

再生 ID でプロダクトを検索するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 再生 ID を指定
- (2) プロダクト検索（再生 ID 検索）を実行
- (3) プロダクト検索（再生 ID 検索）結果を確認

2.4.7.1. 再生 ID を指定

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト検索」を選択します。
- (2) 操作パネル左上のタブから「再生 ID 検索」を選択します。
- (3) 検索対象の衛星名（センサ種別）の折り畳みを開き、再生 ID を入力します。
改行で区切られた複数の再生 ID をコピー&ペーストして、入力することもできます。

プロダクト検索 ※日時は全てUTC表記

プロダクト検索 シーンID検索 再生ID検索

再生ID入力

▼ PALSAR-3再生ID

SARD010101100024-00001

▼ PALSAR-2再生ID

SARD010001100024-00001

リセット 検索

図 2.4.7.1-1 再生 ID を入力

2.4.7.2. プロダクト検索（再生 ID 検索）を実行

(1) 操作パネルの「検索」ボタンをクリックします。

<制 約>

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「再生 ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えています。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。



図 2.4.7.2-1 再生 ID 検索を実行

2.4.7.3. プロダクト検索（再生 ID 検索）結果を確認

(1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

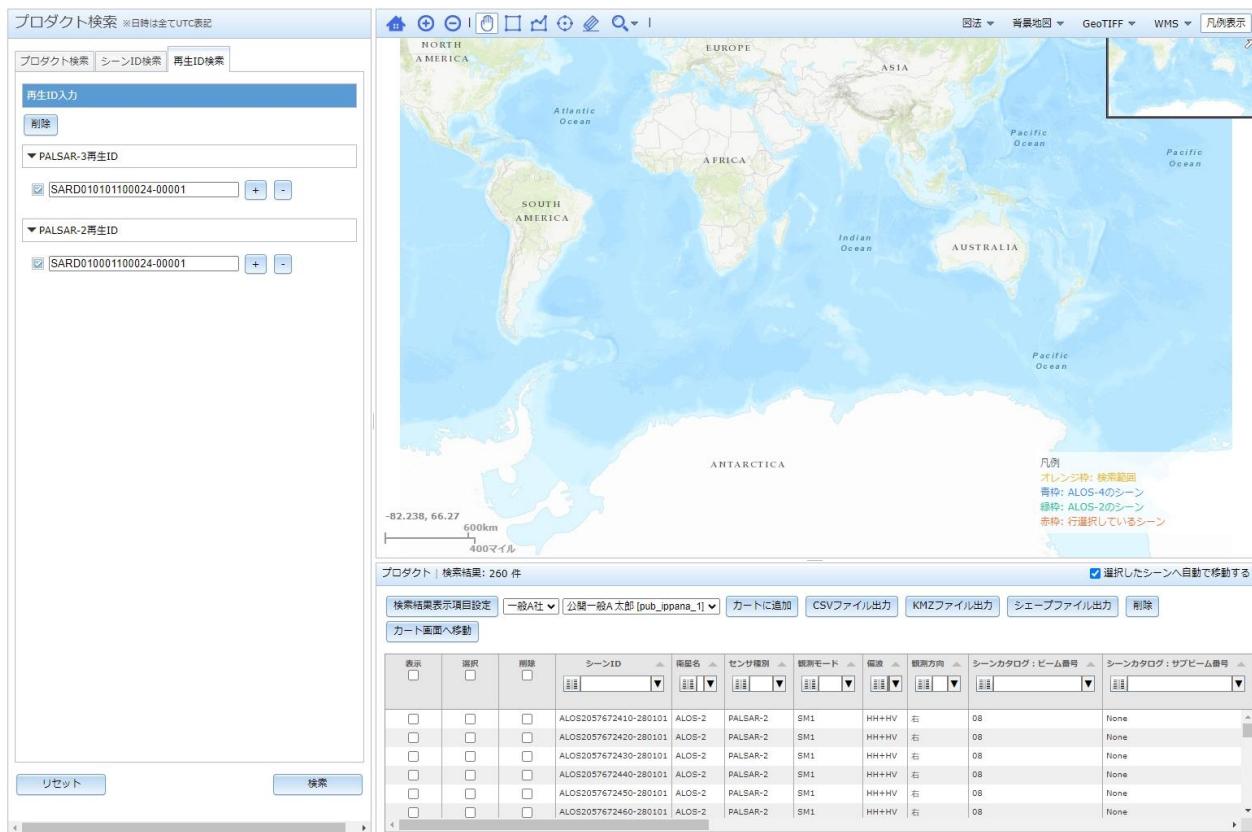


図 2.4.7.3-1 再生 ID 検索結果を確認

- (2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

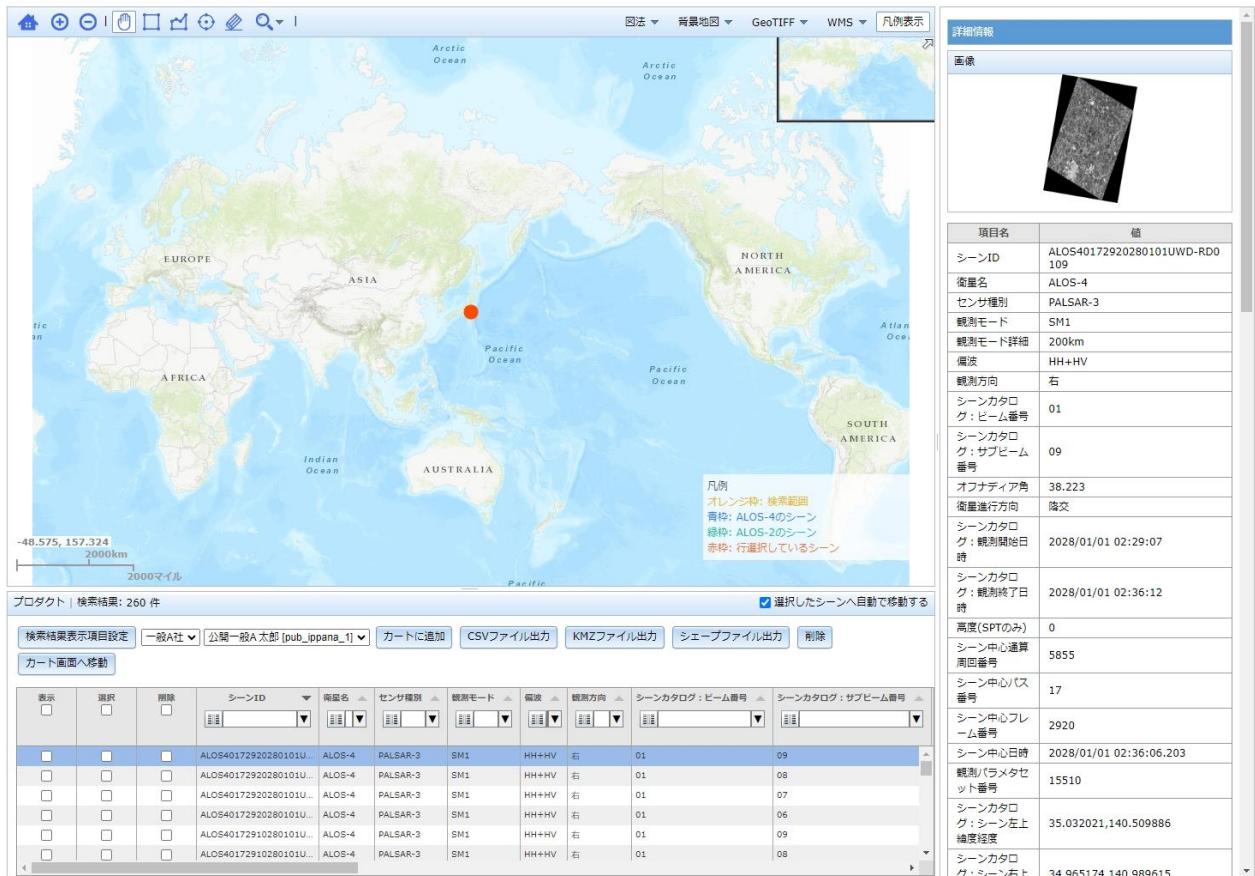


図 2.4.7.3-2 詳細情報を表示

2.4.8. プロダクト検索（干渉ペア候補検索）をするには

干渉ペア候補検索をするための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 干渉ペア候補検索範囲（領域）を指定
- (2) 干渉ペア候補検索条件を指定
- (3) 干渉ペア候補検索を実行
- (4) 干渉ペア候補検索結果を確認

2.4.8.1. 干渉ペア候補検索範囲（領域）を指定

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト検索」を選択します。
- (2) 操作パネル左上の「プロダクト検索」タブを選択します。
- (3) 地図表示パネルで検索範囲（領域）を指定します。

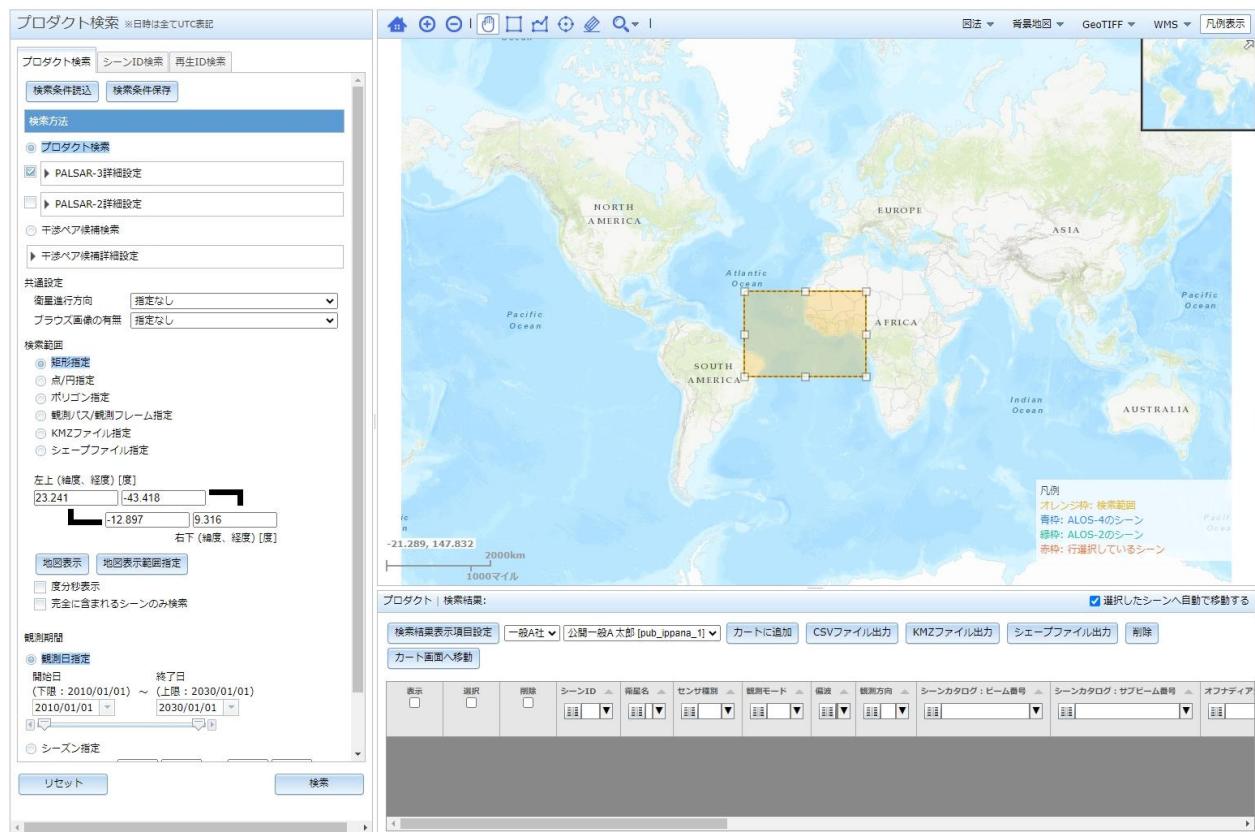


図 2.4.8.1-1 干渉ペア候補検索範囲（領域）を指定

2.4.8.2. 干渉ペア候補検索条件を指定

- (1) 操作パネルの「干渉ペア候補検索」のラジオボタンを選択します。
- (2) 操作パネルで検索条件を設定します。

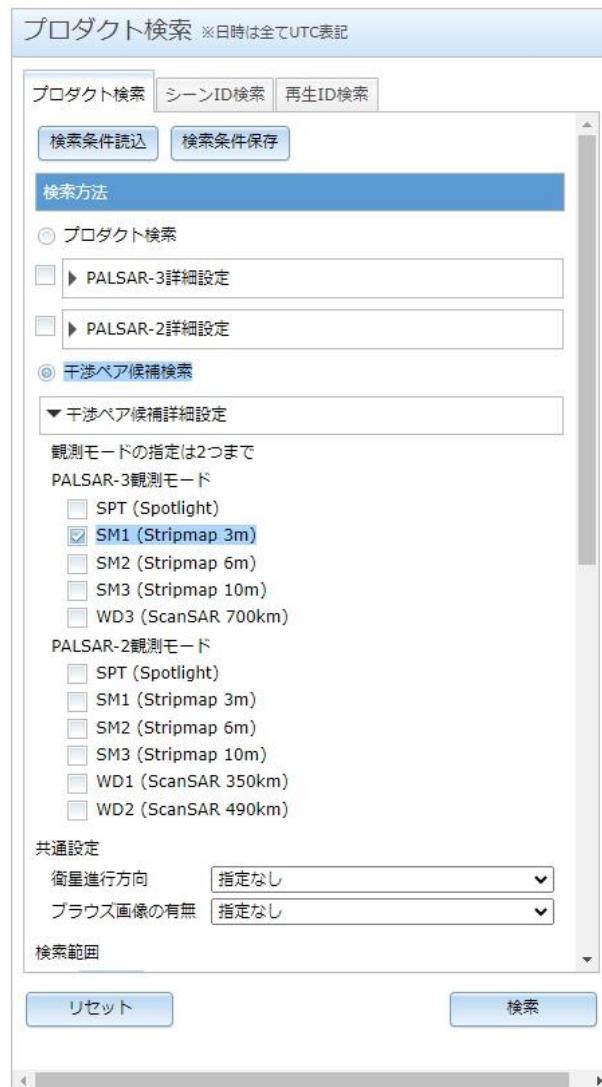


図 2.4.8.2-1 干渉ペア候補検索条件を指定

2.4.8.3. 干渉ペア候補検索を実行

(1) 操作パネルの「検索」ボタンをクリックします。

<制 約>

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えていました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。



図 2.4.8.3-1 干渉ペア候補検索を実行

2.4.8.4. 干渉ペア候補検索結果を確認

(1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

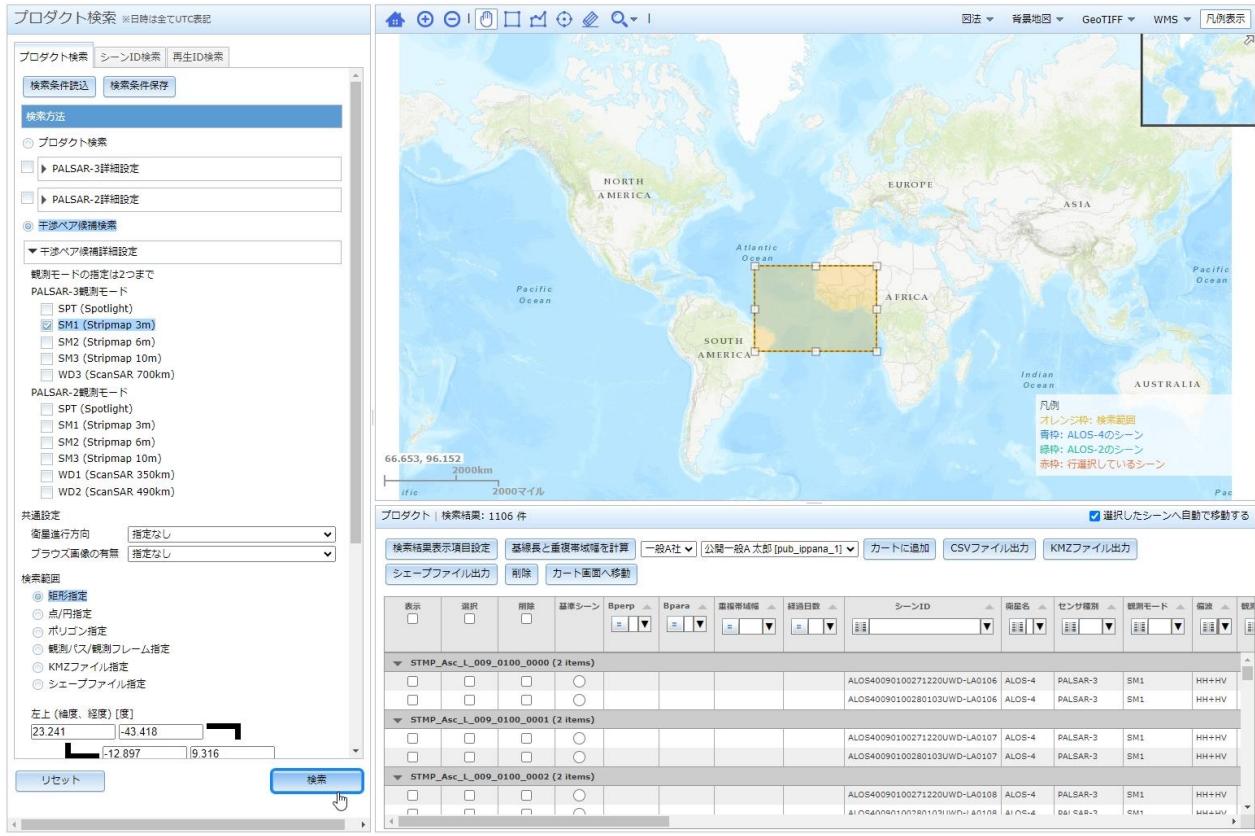


図 2.4.8.4-1 干渉ペア候補検索結果を確認

(2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

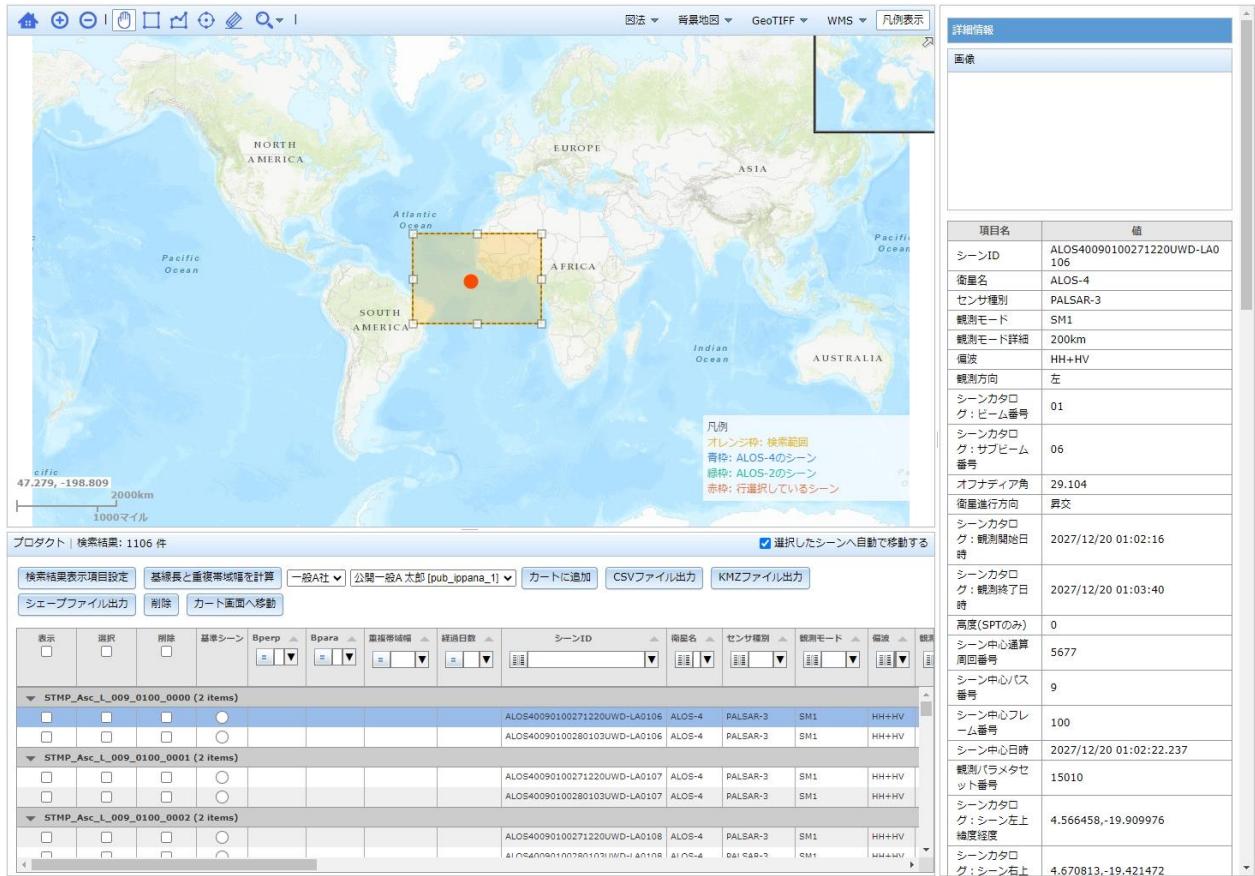


図 2.4.8.4-2 詳細情報を表示

2.4.9. 注文（プロダクト提供要求）履歴を確認するには

注文（プロダクト提供要求）履歴を確認するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 注文（プロダクト提供要求）履歴表示条件を設定
- (2) 注文（プロダクト提供要求）履歴表示

2.4.9.1. 注文（プロダクト提供要求）履歴表示条件を設定

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト提供要求履歴」を選択します。画面の初期表示時には、ログインしているアカウントの情報が全件表示されます。

地図	一般A社		
要件者	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]		
年度	2027		
一般A社 様の注文件数情報			
衛星名	注文件数(A)	注文件数(B)	注文件数(A-B)
ALOS-4	-	186	-
ALOS-2	-	49	-
公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文件数情報			
衛星名	注文件数(A)	注文件数(B)	注文件数(A-B)
ALOS-4	-	184	-
ALOS-2	-	47	-

注文ID	シーンID	進捗状況	衛星名	注文受付日	戻期日
		指定なし			
		指定なし			

リセット 表示

プロダクト提供要求履歴一覧 | 検索結果: 244 件

CSVファイル出力 KHZファイル出力 シュープファイル出力 注文取消

表示	取消	注文ID	注文件数ID	プロダクト提供要求: 左上緯度経度	プロダクト提供要求: 右上緯度経度	プロダクト提供要求: 右下緯度経度	プロダクト提供要求: 左下緯度経度	ブ
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000952	-46.96332002346752,-47.24548287940197	-46.82721131445425,-46.679396762353	-47.41407103608632,-46.36937069723412	-47.41407103608632,-46.36937069723412	-47~
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000951	-47.12040505118243,-47.915274647783	-46.95451070420084,-47.206201940421	-47.542821839546,-46.91913298272707	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000950	-47.7759728686115,-48.9593476331095	-47.1157048121453,-47.878912111172	-47.70147874828792,-47.86072897471579	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000949	-47.42581723412234,-49.272543051465	-47.35487200788412,-48.3511502167204	-47.856430938564,-46.91913298272707	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000948	-46.96273820886532,-22.8949219552749	-46.95451070420084,-47.206201940421	-47.856430938564,-46.91913298272707	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000947	-47.11992565232562,-23.566935323855	-46.935466068077,-22.89525758489538	-47.54177632792596,-22.551011841029	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000946	-47.27309030886126,-24.242921975467	-47.1098350107918,-22.2815794521203	-47.7091161449596,-22.2014857454026	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000945	-47.4221450237568,-24.92317067001474	-47.254361661482,-24.2039110937322	-47.8590254274755,-23.21626202323887	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000944	-46.95121412029928,-42.0271024993079	-46.827088111116,-41.4611379187289	-47.41384322997296,-41.15095334859716	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000943	-47.12022862517919,-42.69321869055147	-46.93395027328227,-41.9884356217203	-47.54218213539461,-41.68350638551458	-47~	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000075	0000000942	-47.27347119305794,-43.37485705053948	-47.11137707574207,-42.66027852046552	-47.70130363049609,-42.36239593887408	-47~	

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

図 2.4.9.1-1 プロダクト提供要求履歴画面

- (2) 絞込みを行う場合は、操作パネルに検索条件を入力し、「表示」ボタンをクリックします。
- (3) 「要求者」プルダウンから任意のアカウントを選択し「表示」ボタンをクリックすると、選択したアカウントの情報を表示できます。なお、「要求者」プルダウンからアカウントを選べるのは、代行者設定をしている場合のみです。

プロダクト提供要求履歴 ※日時は全てUTC表記

機関	一般A社		
要求者	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]		
年度	2027		
一般A社 様の注文枠情報			
衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	注文枠残数 (A-B)
ALOS-4	-	186	-
ALOS-2	-	49	-
公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文枠情報			
衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	注文枠残数 (A-B)
ALOS-4	-	184	-
ALOS-2	-	47	-
注文ID	<input type="text"/>		
シーンID	<input type="text"/>		
進捗状況	プロダクト提供済み		
衛星名	指定なし		
<input type="checkbox"/> 注文受付日	<input type="text"/>	～	<input type="text"/>
<input checked="" type="checkbox"/> 閲覧日	2027/12/31	～	2028/01/03
<input type="button" value="リセット"/> <input type="button" value="表示"/>			

図 2.4.9.1-2 プロダクト提供要求履歴画面 検索条件を指定

2.4.9.2. 注文（プロダクト提供要求）履歴表示

(1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

The screenshot displays the 'Product Supply Request History' interface. On the left, there is a search form with fields for '機関' (Organization) set to '一般A社', '要求者' (Requester) set to '公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]', and '年度' (Year) set to '2027'. Below these are two tables: one for '一般A社 様の注文枠情報' (General A Co., Ltd.'s Order Box Information) and another for '公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文枠情報' (Public General A Tarou [pub_ippana_1]様の注文枠情報). The tables show order box numbers, A (Order Box), B (Delivery Box), and A-B (Residual Box) for ALOS-4 and ALOS-2.

On the right, a world map shows the search results. A legend indicates: 青枠: ALOS-4のシーン (Blue box: ALOS-4 scene), 緑枠: ALOS-2のシーン (Green box: ALOS-2 scene), and 赤枠: 行進状しているシーン (Red box: Moving scene). A scale bar shows distances of 3000km and 2000 miles. Below the map is a table titled 'Product Supply Request History List | Search results: 18 items' with columns for '表示' (Display), '取消' (Cancel), '注文ID' (Order ID), '注文詳細ID' (Order Detail ID), 'プロダクト提供要求: 左上緯度経度' (Product Supply Request: Left Upper Latitude Longitude), 'プロダクト提供要求: 右上緯度経度' (Product Supply Request: Right Upper Latitude Longitude), 'プロダクト提供要求: 右下緯度経度' (Product Supply Request: Right Lower Latitude Longitude), and 'プロダクト提供要求: 左下緯度経度' (Product Supply Request: Left Lower Latitude Longitude).

図 2.4.9.2-1 プロダクト提供要求履歴画面 検索結果を確認

- (2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

<制 約>

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文履歴件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「プロダクト提供要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて表示される、プロダクト情報の「進捗状況」のうち、「80：プロダクト提供済み」は、提供準備が出来ていることを示しています。画面からの HTTP ダウンロードまたは FTP-get による、プロダクトのダウンロード完了を示すものではありません。

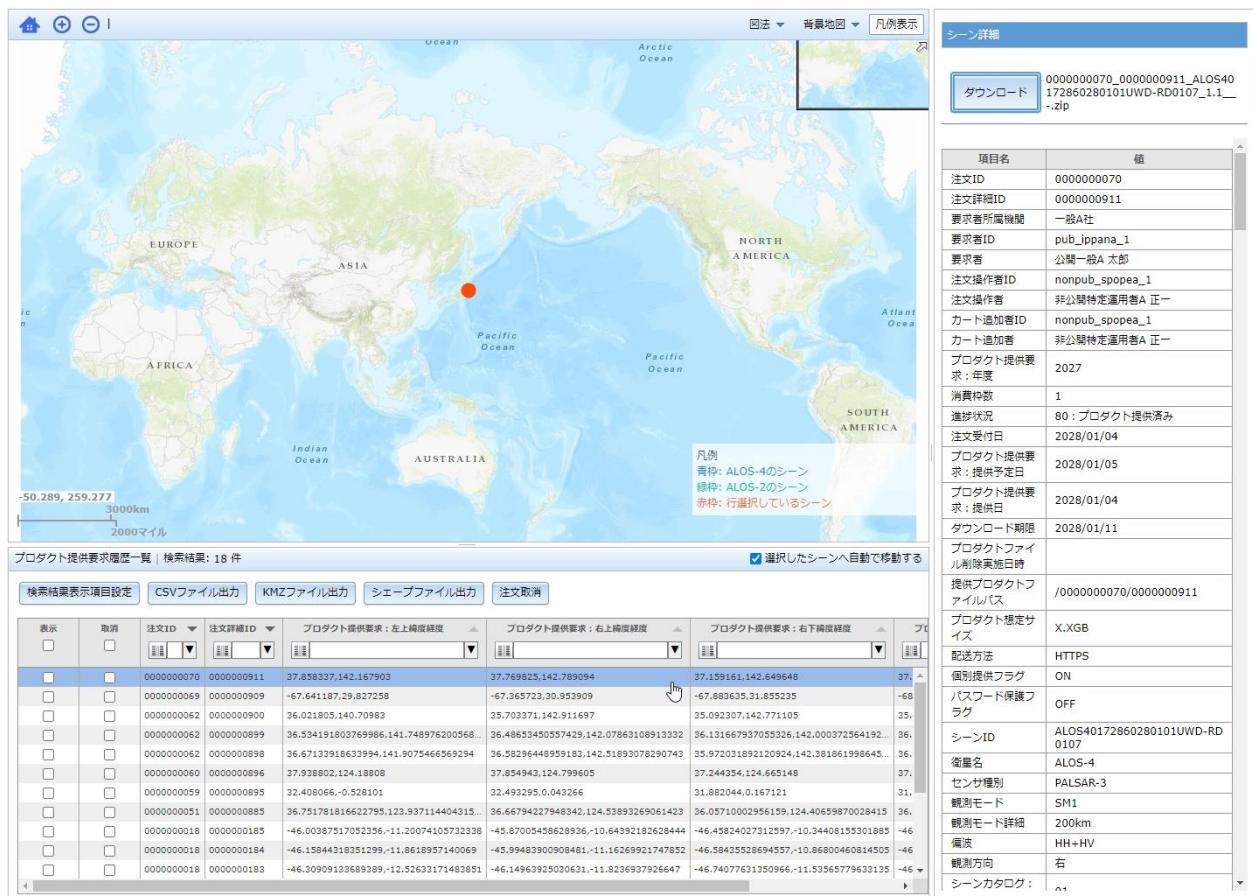


図 2.4.9.2-2 詳細情報を表示

2.4.10. プロダクト注文を取り消しするには

プロダクト注文を削除するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 取り消す注文（プロダクト提供要求）を検索
- (2) 注文（プロダクト提供要求）の取り消しを実行
- (3) 注文（プロダクト提供要求）の取り消し結果を確認

2.4.10.1. 取り消す注文（プロダクト提供要求）を検索

- (1) プロダクト提供要求履歴画面にて取り消したい注文（プロダクト提供要求）を検索します。
詳細な手順については、「2.4.9 注文（プロダクト提供要求）履歴を確認するには」を参照してください。

プロダクト提供要求履歴 ※日時は全てUTC表記

検索: 一般A社

要求者: 公開一般A太郎 [pub_ippana_1]

年度: 2027

一般A社 様の注文枠情報			
衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	注文枠残枠数 (A-B)
ALOS-4	-	186	-
ALOS-2	-	49	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文枠情報			
衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	注文枠残枠数 (A-B)
ALOS-4	-	184	-
ALOS-2	-	47	-

注文ID:

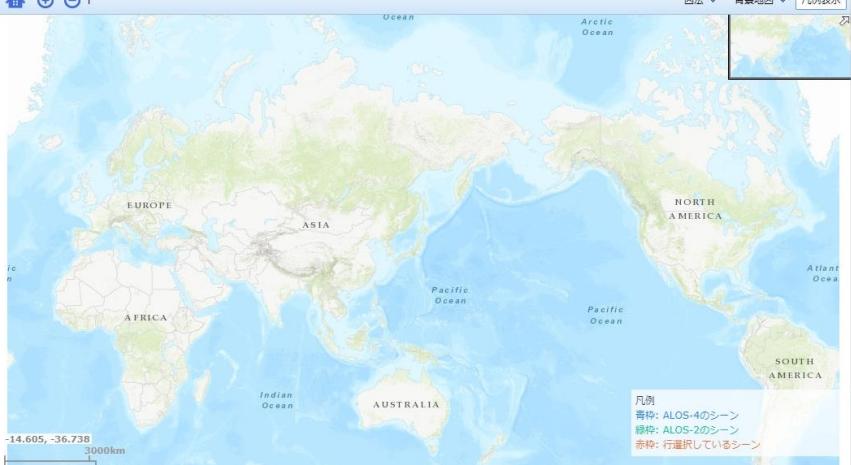
シーンID:

進捗状況: プロダクト提供済み

衛星名: 指定なし

注文受付日: ~

截切日: 2027/12/31 ~ 2028/01/03



フィルタ
 対象: ALOS-4のシーン
 緯度: ALOS-2のシーン
 赤枠: 行選択しているシーン

-14.605, -36.738
 3000km
 2000マイル

プロダクト提供要求履歴一覧 | 検索結果: 18 件

検索結果表示項目設定 CSVファイル出力 KMZファイル出力 シェーブファイル出力 注文取消

表示	取消	注文ID	注文詳細ID	プロダクト提供要求: 左上緯度経度	プロダクト提供要求: 右上緯度経度	プロダクト提供要求: 右下緯度経度	プロダクト提供要求: 左下緯度経度
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	000000007	0000000911	37.858337,142.167903	37.769825,142.789094	37.159161,142.649648	37.▲
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000069	0000000909	-67.641187,29.827258	-67.365723,30.953909	-67.832635,31.855235	-68
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000062	0000000900	36.021805,140.70983	35.703371,142.911697	35.092307,142.771105	35,
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000066	0000000899	36.534191803769986,141.748976200568..	36.48633450557429,142.0786310891332	36.13166793705526,142.000372564192..	36,
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000069	0000000899	36.67133918633994,141.9075466569294	36.5826448959183,142.51893078290743	35.972031892120924,142.381861998645..	36,
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000060	0000000896	37.938802,124.18808	37.854943,124.799605	37.244354,124.665148	37,
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000059	0000000895	32.408066,-0.528101	32.493295,0.043266	31.882044,0.167121	31,
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000055	0000000885	36.751781816622795,123.937114404315..	36.66794227948342,124.53893269061423	36.05710002956159,124.40659870028415	36,
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000018	0000000185	-46.00387517052356,-11.2007410573238	-45.8705458628936,-10.6439212628444	-46.45824024027312597,-10.3440815301885	-46
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000018	0000000184	-46.15844318351299,-11.8618857140069	-45.9948390090481,-11.62629901747852	-46.594355286945457,-10.86800460814505	-46
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000018	0000000183	-46.30909132689389,-12.52633171483851	-46.14963925030631,-11.8236937926647	-46.74077631350966,-11.53565779632135	-46

図 2.4.10.1-1 プロダクト提供要求履歴 検索結果を確認

2.4.10.2. 注文（プロダクト提供要求）の取り消しを実行

(1) 一覧パネルに表示されている注文（プロダクト提供要求）の、「取消」チェックボックスを選択します。

<制約>

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文を取り消すことができるのは詳細パネルに表示されている進捗状況が「カード受付済み」「プロダクト提供要求受付済み※」の場合に限ります。
※末尾がA～Cのいずれでも取り消し可能です。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて注文を取り消した場合、プロダクト提供要求枚数は返還されます。

プロダクト提供要求履歴一覧 検索結果: 246 件									<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する
検索結果表示項目設定		CSVファイル出力	KMZファイル出力	シェープファイル出力	注文取消				
表示	取消	シーンID	注文ID	注文詳細ID	プロダクト提供要求: 左上緯度経度	プロダクト提供要求: 右上緯度経度	プロダクト		
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	ALOS40090100271220UWD-LA0106	0000000077	0000000954	4.566458,-19.909976	4.670813,-19.421472	4.057372,	▲	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172870280101UWD-RD0106	0000000076	0000000953	37.505952,141.012583	37.188331,143.258078	36.577577	■	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40246220280108HWD-RA0109	0000000075	0000000952	-46.96332020346752,-47.24548287940197	-46.82721131445425,-46.6796396762353	-47.41407		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40246220280108HWD-RA0108	0000000075	0000000951	-47.12048051018243,-47.91752746477638	-46.95413076320864,-47.20682019406421	-47.54288		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40246220280108HWD-RA0107	0000000075	0000000950	-47.27359728668113,-48.59309426331095	-47.11153048121453,-47.87869122111172	-47.70147		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40246220280108HWD-RA0106	0000000075	0000000949	-47.42261723412224,-49.2720430651465	-47.26487200786412,-48.55401486421412	-47.85643		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40106220280108HWD-RA0109	0000000075	0000000948	-46.96273820686532,-22.89492196552749	-46.8265974446113,-22.32905387092363	-47.41343		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40106220280108HWD-RA0108	0000000075	0000000947	-47.11993565623562,-23.5669959329855	-46.95354660668077,-22.85625758496536	-47.54177		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40106220280108HWD-RA0107	0000000075	0000000946	-47.27308903866256,-24.2425921975467	-47.11098350107918,-23.52815799452503	-47.70091		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40106220280108HWD-RA0106	0000000075	0000000945	-47.42214508237668,-24.92157067001474	-47.264361661462,-24.20351109357356	-47.85590		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40216220280107HWD-RA0109	0000000075	0000000944	-46.96314140209928,-42.02710246953078	-46.82700881311116,-41.46119798172369	-47.41384	▼	

図 2.4.10.2-1 取消にチェックを入れる

- (2) 「注文取消」ボタンをクリックします。
- (3) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

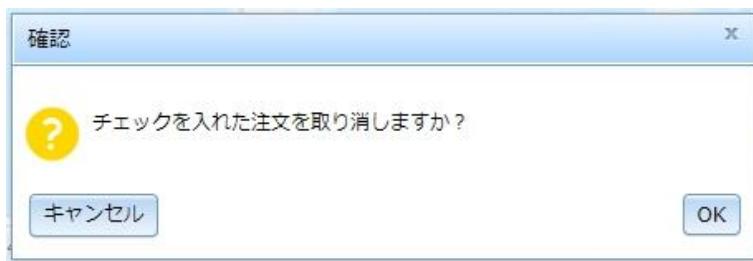


図 2.4.10.2-2 注文取消実行の確認ダイアログ

- (4) 取消処理が実行されます。
注文取消完了のダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

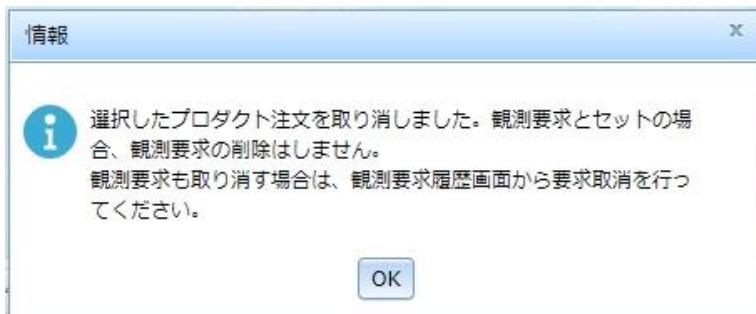


図 2.4.10.2-3 注文取消の完了ダイアログ

2.4.10.3. 注文（プロダクト提供要求）の取り消し結果を確認

(1) 一覧パネルで取り消した注文（プロダクト提供要求）を選択し、詳細情報を確認します。

「プロダクト提供要求：削除フラグ」の欄が「ON」表示になっていることを確認します。

シーン詳細	
シーン開始ノード一緯度経度	
シーンカタログ：シーン終了ニア緯度経度	4.670813,-19.421472
シーンカタログ：シーン終了ファー緯度経度	4.566458,-19.909976
シーンカタログ：更新日時	2023/08/22 01:00:47
シーンカタログ：登録日時	2027/12/16 00:10:44
プロダクト提供要求：削除理由	プロダクト提供要求を削除しました。
プロダクト提供要求：SCMO作成フラグ	OFF
目視検査依頼フラグ	OFF
目視検査済みフラグ	
提供遅延通知完了フラグ	
提供完了フラグ	
ダウンロード〆切り通知完了フラグ	
プロダクト提供要求：削除フラグ	ON
パラメータ設定済みフラグ	
品質NGフラグ	
シーンカタログ状態	計画済（週間観測計画）
シーンカタログ：データ変換フラグ	OFF
シーンカタログ：削除	OFF

図 2.4.10.3-1 詳細情報を表示

(2) 注文プロダクト削除通知を受信する

注文（プロダクト提供要求）の取り消しが完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。

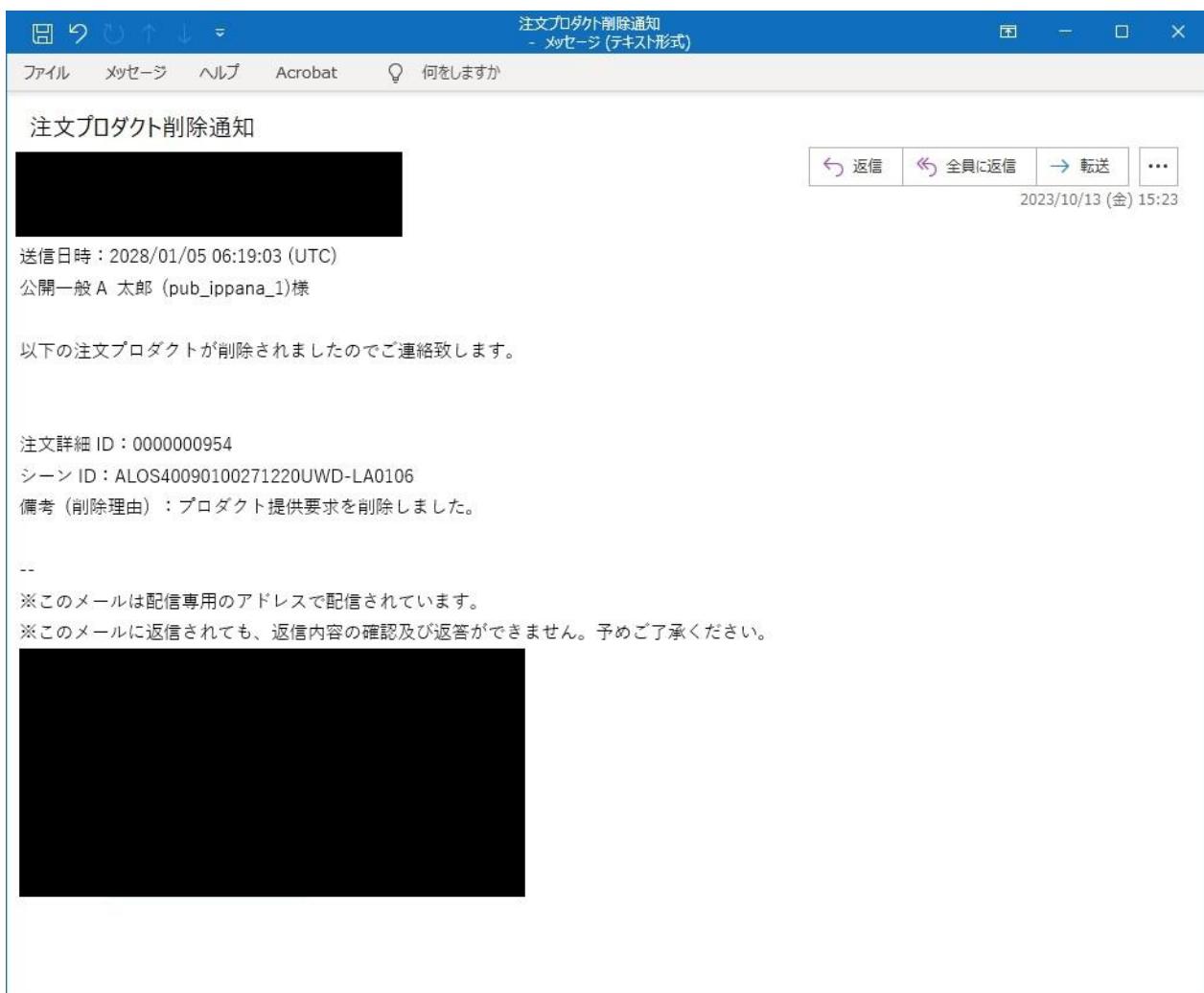


図 2.4.10.3-2 注文プロダクト削除通知

2.5. 観測要求

<概要>

本節では観測要求の作成・履歴確認・取消に関する操作方法について説明します。

<制約>

◇観測要求を作成できるのは、観測日が今年度または来年度のシーンに対してのみとなっています。

再来年度以降の観測日については、観測機会検索は可能ですが観測要求を作成することはできません。

◇観測要求の作成期限は観測日の約2週間前までです。

◇観測機会検索にて、検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「機会検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

◇既に観測要求が作成されている場合は、次のダイアログが表示されます。

「既に要求しているシーンが含まれますが、観測要求を行いますか」

要求済のシーンに対し要求を出した場合でも、枠数は消費されます。

◇観測要求履歴一覧にて、検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「観測要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

◇観測要求の取消期限は観測日の約2週間前までです。

◇観測要求履歴画面にて観測要求を取り消した場合、観測要求枠数は返還されます。

2.5.1. 観測要求を作成するには

観測要求を作成するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 機会検索範囲（領域）を指定
- (2) 機会検索条件を指定
- (3) 機会検索を実行
- (4) 機会検索結果を確認
- (5) 観測要求を作成

<制 約>

◇観測要求を作成できるのは、観測日が今年度または来年度のシーンに対してのみとなっています。

再来年度以降の観測日については、観測機会検索は可能ですが観測要求を作成することはできません。

◇観測要求の作成期限は観測日の約2週間前までです。

2.5.1.1. 機会検索範囲（領域）を指定

- (1) メニューから「観測要求」→「観測機会検索」を選択し、観測機会検索画面を表示します。

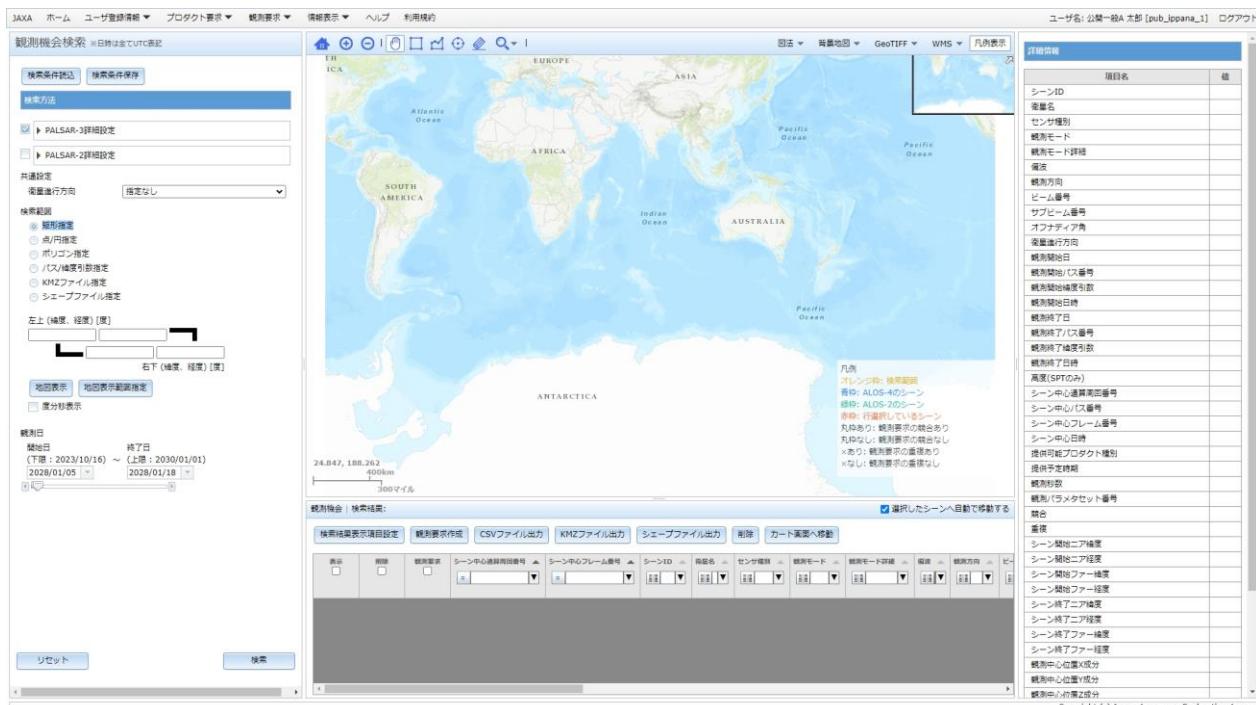


図 2.5.1.1-1 観測機会検索画面

(2) 地図パネル上でドラッグし、矩形の検索範囲を指定します。

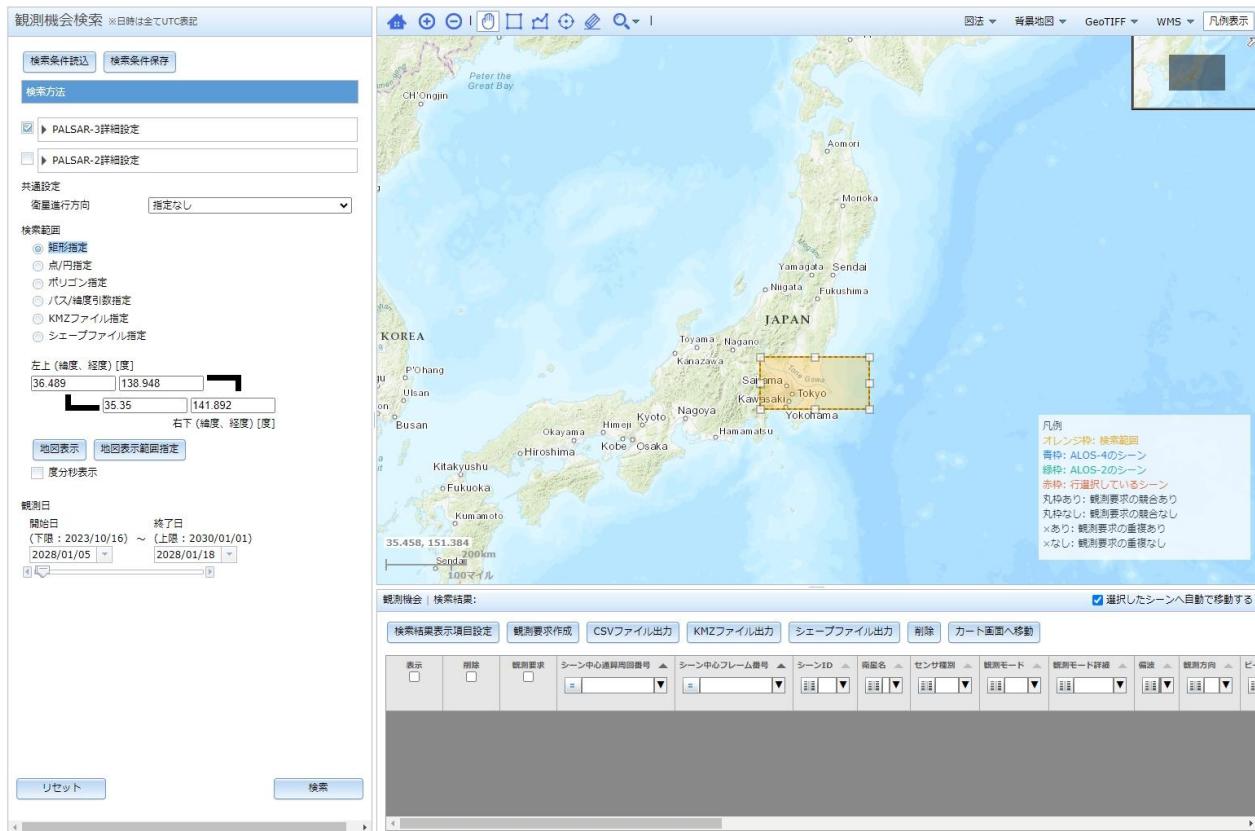


図 2.5.1.1-2 機会検索範囲（領域）を指定

2.5.1.2. 機会検索条件を指定

(1) 操作パネルで検索条件を設定します。

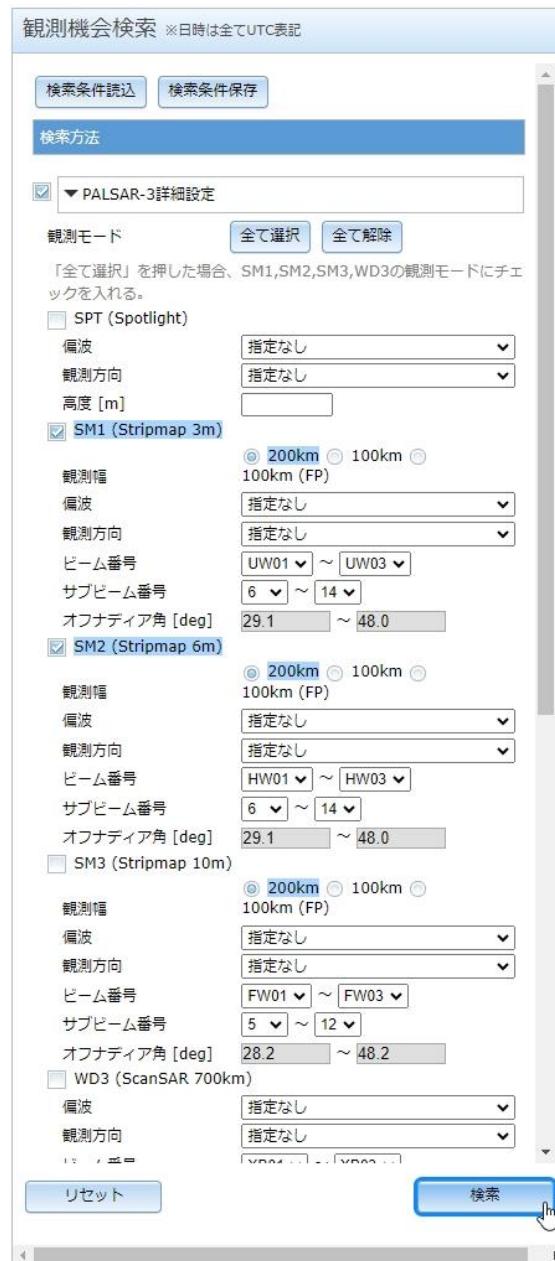


図 2.5.1.2-1 機会検索条件を指定

2.5.1.3. 機会検索を実行

- (1) 操作パネルの「検索」ボタンをクリックします。
- (2) 検索が完了すると情報ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

<制約>

◇検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「機会検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

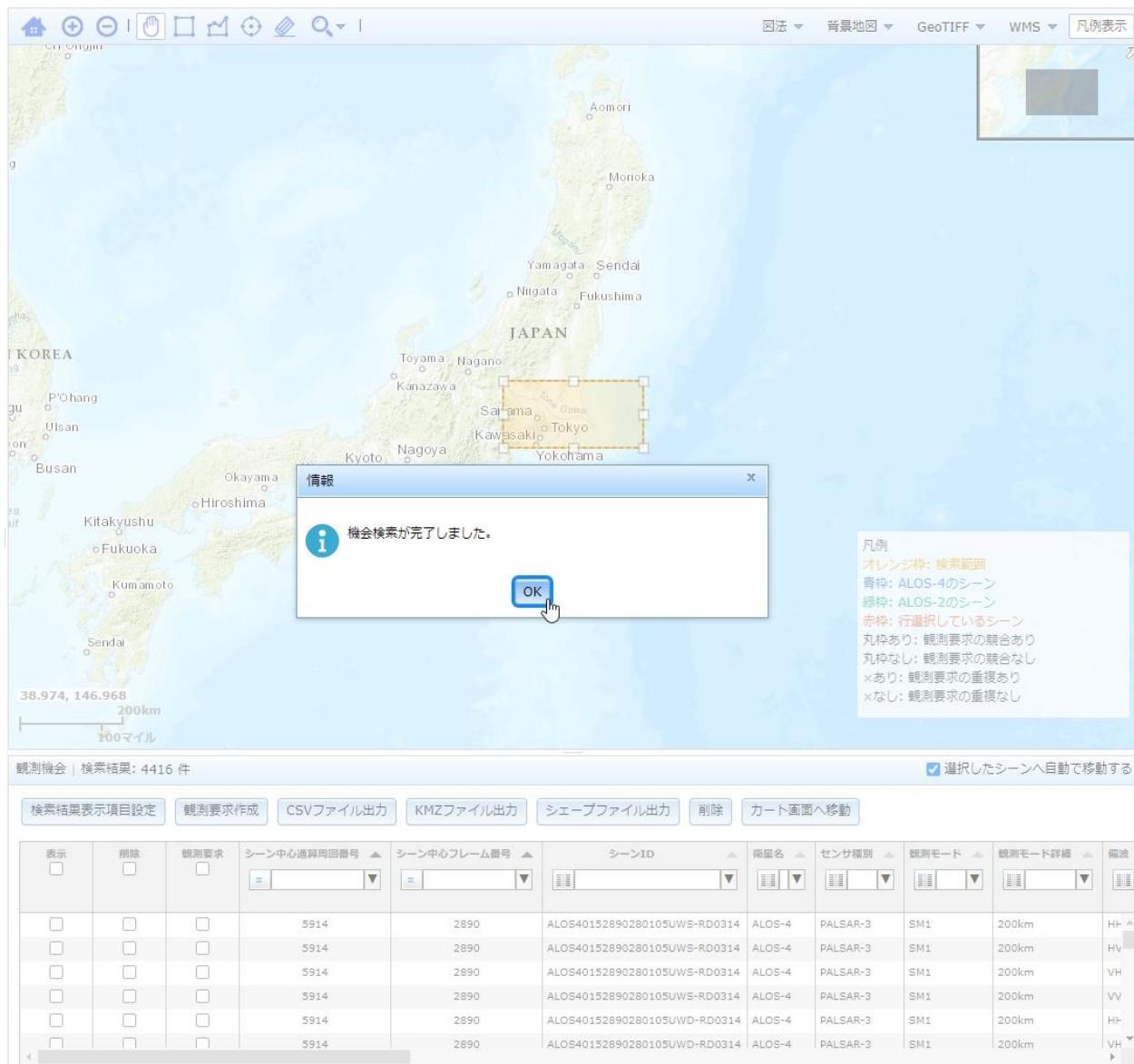


図 2.5.1.3-1 機会検索を実行

2.5.1.4. 機会検索結果を確認

(1) 一覧パネルに検索結果が表示されます。

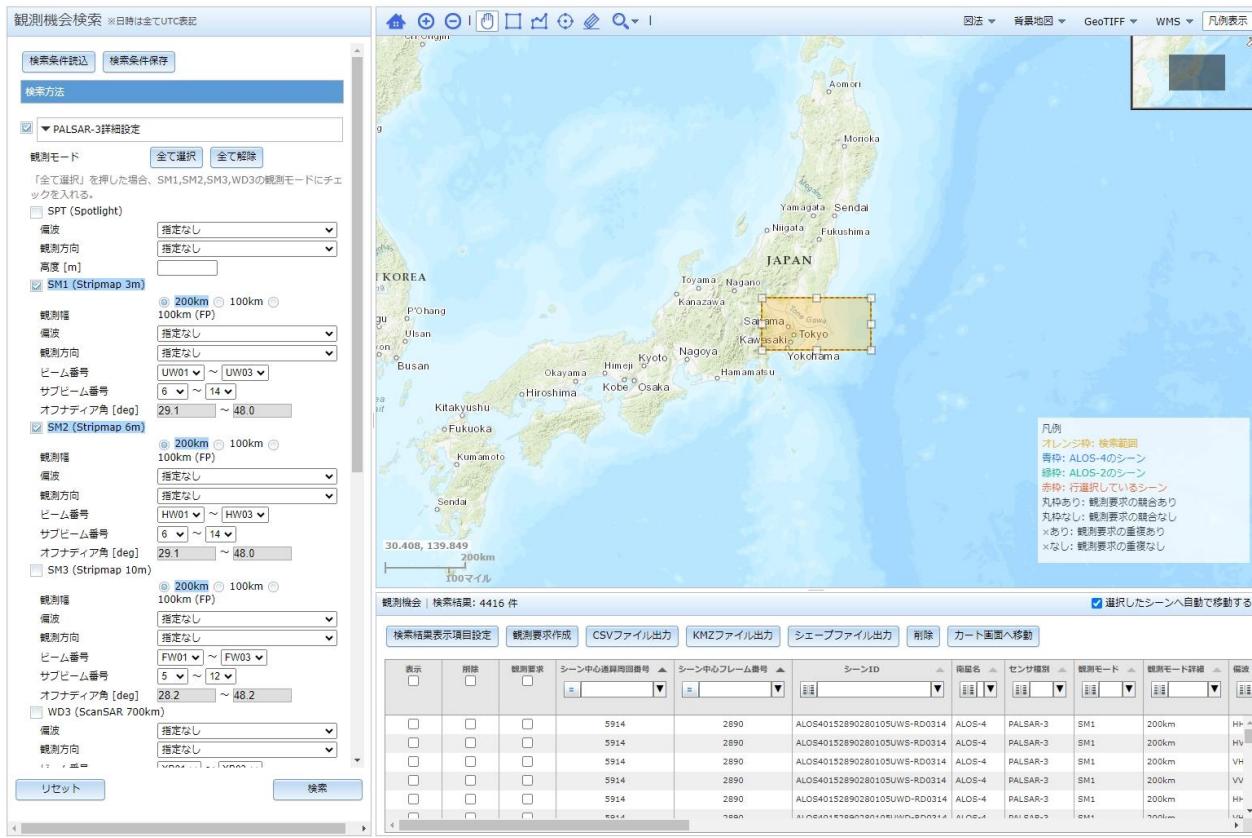


図 2.5.1.4-1 機会検索結果を確認

(2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

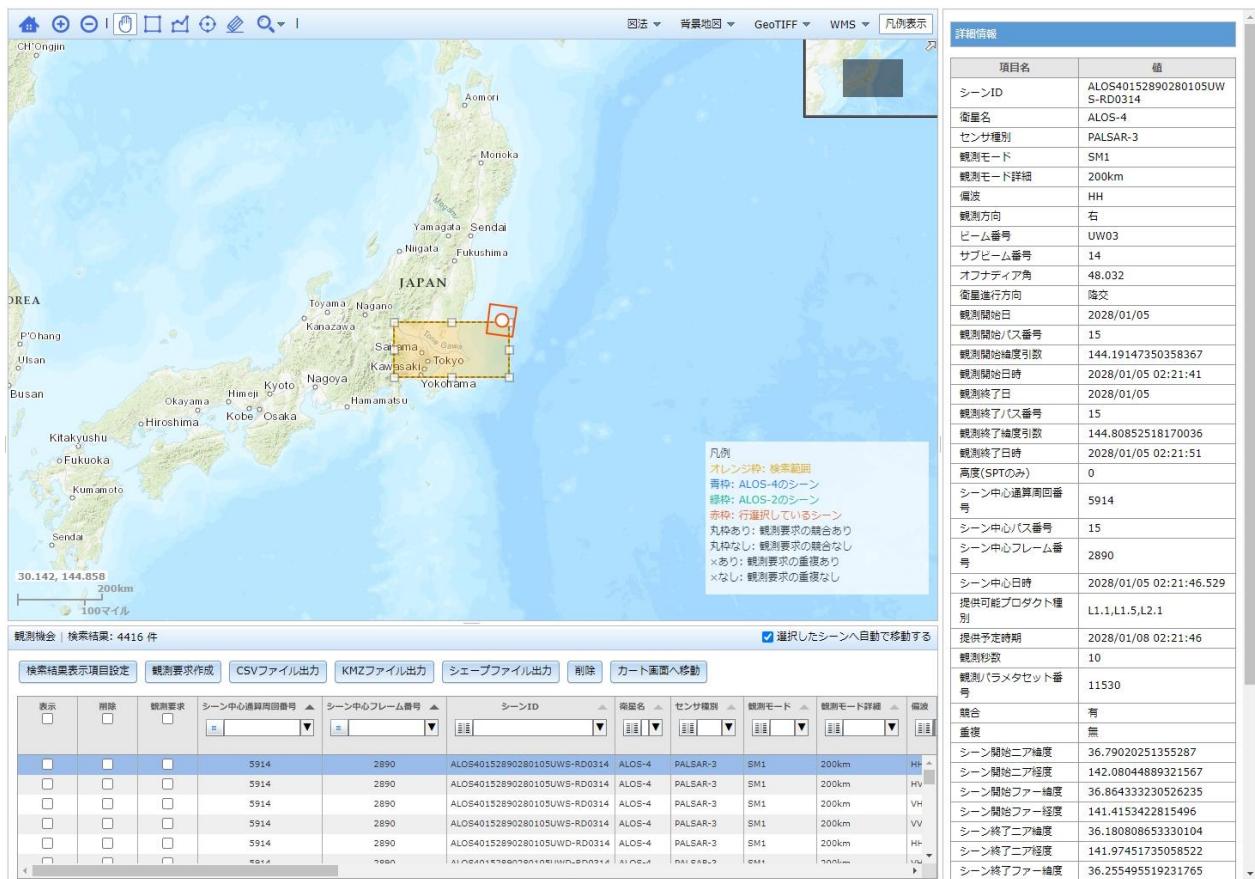


図 2.5.1.4-2 詳細情報を表示

2.5.1.5. 観測要求を作成

(1) 観測要求を作成したいシーンの「観測要求」チェックボックスにチェックを入れます。

観測機会 検索結果: 4416 件												
検索結果表示項目設定		観測要求作成		CSVファイル出力		KMZファイル出力		シェーブファイル出力		削除		カート画面へ移動
表示	削除	観測要求	シーン中心座標周回番号	シーン中心フレーム番号	シーンID	衛星名	センサ種別	観測モード	観測モード詳細	偏波		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105UWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	H+		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105UWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	Hv		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105UWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105UWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VV		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105UWD-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	H-		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105UWD-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105HWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM2	200km	H+		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105HWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM2	200km	Hv		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105HWS-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM2	200km	VH		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105HWD-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM2	200km	H-		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5914	2890	ALOS40152890280105HWD-RD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM2	200km	VH		

図 2.5.1.5-1 観測要求を選択

(2) 一覧パネルの「観測要求作成」ボタンをクリックします。観測要求作成画面が表示されます。

観測要求作成

観測要求種別	<input checked="" type="radio"/> 通常観測要求	
要求名 (必須)	<input type="text"/>	
観測目的(必須)	ALOS-4	<input type="text"/> 通常7000
機関(必須)	<input type="text"/> 一般A社	
要求者(必須)	<input type="text"/> 公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]	
プロダクト提供要求	<input checked="" type="radio"/> 有	<input type="radio"/> 無

一般A社様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2955	10	-
2027	ALOS-2	-	750	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2945	10	-
2027	ALOS-2	-	740	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

戻る 作成

図 2.5.1.5-2 観測要求作成画面

(3) 観測要求作成画面にて必要事項を入力します。

入力後「作成」ボタンをクリックします。

観測要求作成

観測要求種別	<input checked="" type="radio"/> 通常観測要求		
要求名(必須)	取扱説明書02		
観測目的(必須)	ALOS-4	通常7000	✓
機関(必須)	一般A社		
要求者(必須)	公開一般A太郎 [pub_ippana_1]		
プロダクト提供要求	<input checked="" type="radio"/> 有		<input type="radio"/> 無

一般A社様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2955	10	-
2027	ALOS-2	-	750	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2945	10	-
2027	ALOS-2	-	740	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

戻る 作成 

図 2.5.1.5-3 情報入力後の観測要求作成画面

- (4) 一覧パネルで選択したシーンに対する観測要求が作成されます。
情報ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

<制約>

- ◇既に観測要求が作成されている場合は、次のダイアログが表示されます。
「既に要求しているシーンが含まれますが、観測要求を行いますか」
要求済のシーンに対し要求を出した場合でも、枠数は消費されます。

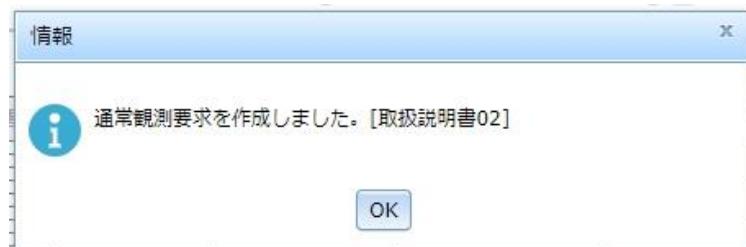


図 2.5.1.5-4 観測要求作成時の情報ダイアログ

2.5.2. 観測要求の履歴を確認するには

観測要求の履歴を表示するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 観測要求履歴表示条件を設定
 - (2) 観測要求履歴表示

2.5.2.1. 観測要求履歴表示条件を設定

- (1) メニューから「観測要求」→「観測要求履歴」を選択し、観測要求履歴画面を表示します。

JAXA ホーム ユーザ登録情報 プロトクト要求 戻る要求 情報表示 ヘルプ 利用規約

観測要求履歴 日時は全てUTC表示

検索

依頼者
一般A社 [pub_ippana_1]

年度
2027

一般A社 様の観測要求件数情報

衛星名	要求件数総計 (A)	要求追跡件数 (B)	要求残件数 (A-B)
ALOS-4	-	2945	-
ALOS-2	-	750	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求件数情報

衛星名	要求件数総計 (A)	要求追跡件数 (B)	要求残件数 (A-B)
ALOS-4	-	2945	-
ALOS-2	-	740	-

シーンID
要求名
観測要求ID
進捗状況
衛星名
範囲

22.918, -108.984
1000km
600m²/pixel

観測表示確認一覧 | 検索結果: 382 件

リセット 表示

検索結果表示選択設定 CSVファイル出力 KMZファイル出力 シープファイル出力 要求取消

選択

ID	衛星名	観測要求ID	観測要求ID確認番号	観測要求ID確認番号	観測要求登録日	要求名	要求目的	要求者登録情報	要求者	操作者
AA20271231E0005	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0004	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0003	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0002	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0001	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0000	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0059	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0058	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0057	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	
AA20271231E0056	ALOS-4	0000			2023-01-01 00:00:00	ALOS-4 要求	ALOS-4	ALOS-4 太郎	[pub_ippana_1]	

Copyright © Japan Aerospace Exploration Agency

図 2.5.2.1-1 観測要求履歴画面

(2) 操作パネルにて条件を設定し、「表示」ボタンをクリックします。

<制 約>

◇検索結果の件数が上限を超えると、次のpopupアップメッセージが表示されます。

「観測要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

観測要求履歴 ※日時は全てUTC表記

機関	一般A社
要求者	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]
年度	2027

一般A社 様の観測要求枠情報

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	要求枠残秒数 (A-B)
ALOS-4	-	2965	-
ALOS-2	-	750	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	要求枠残秒数 (A-B)
ALOS-4	-	2955	-
ALOS-2	-	740	-

シーンID

要求名

観測要求ID

進捗状況

衛星名

観測日 ~

図 2.5.2.1-2 検索条件を指定

2.5.2.2. 観測要求履歴表示

(1) 検索が完了すると一覧パネルに検索結果が表示されます。

衛星名	要求秒数(A)	要求満秒数(B)	要求秒残秒数(A-B)
ALOS-4	-	2965	-
ALOS-2	-	750	-

衛星名	要求秒数(A)	要求満秒数(B)	要求秒残秒数(A-B)
ALOS-4	-	2955	-
ALOS-2	-	740	-

選択日	~	2028/01/10	2028/01/18
-----	---	------------	------------

リセット	表示
------	----

表示	取消	観測要求ID	観測要求ID検索号1	観測要求ID検索号2	観測要求種別名	観測要求種別名	要求名	観測目的	要求者所蔵機関	要求者	操作者
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	A4120271227E0000	0000	0000	個別定期要求	取扱説明書02	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	

図 2.5.2.2-1 検索結果が表示される

(2) 一覧パネルに表示されている行をクリックすると、地図パネル上にはフットプリントが表示され、詳細パネル上には詳細情報が表示されます。

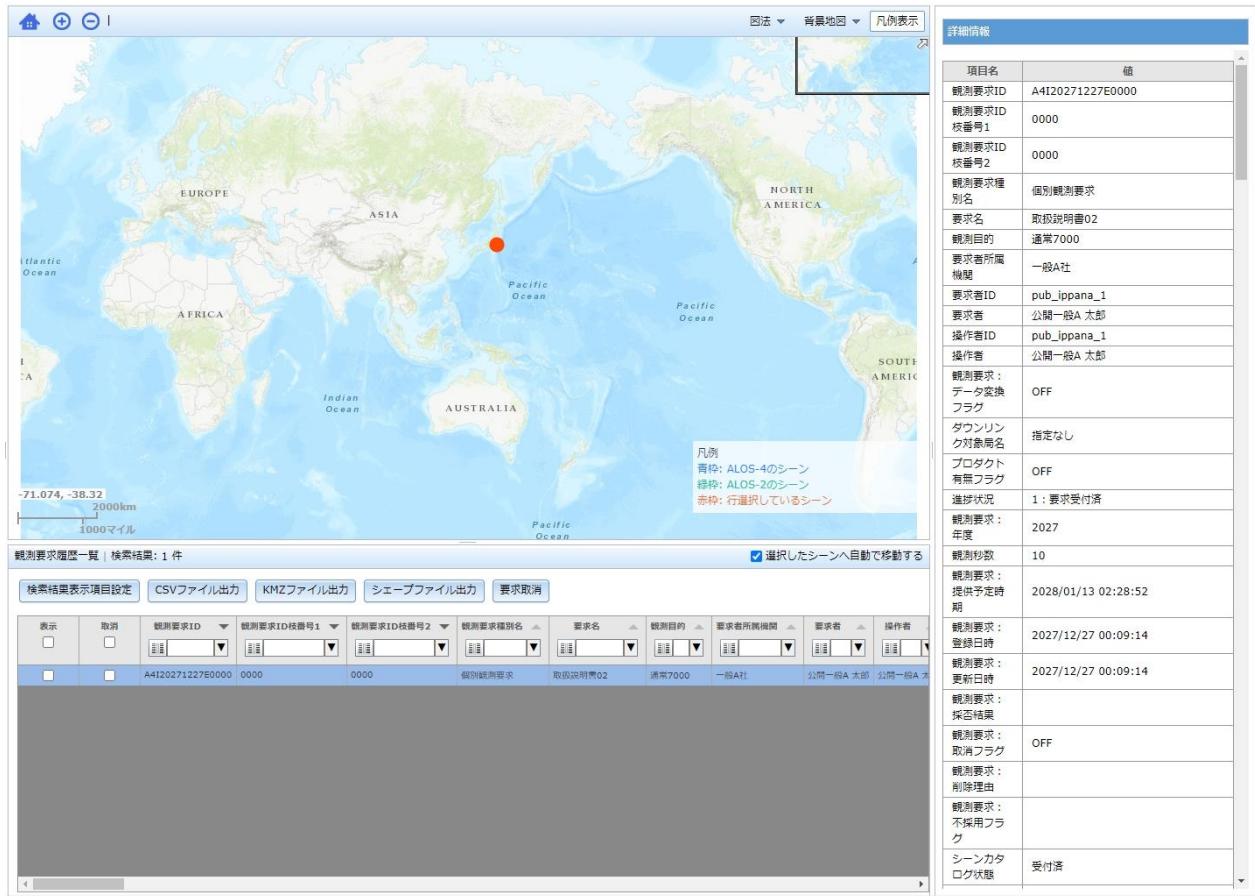


図 2.5.2.2-2 観測要求履歴画面 詳細表示

2.5.3. 観測要求を取り消すには

観測要求を取り消すための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 取り消す観測要求を検索
- (2) 観測要求の取り消しを実行
- (3) 観測要求の取り消し結果を確認

<制 約>

◇観測要求履歴画面にて観測要求を取り消した場合、観測要求枠数は返還されます。

◇観測要求の取消期限は観測日の約2週間前までです。

2.5.3.1. 取り消す観測要求を検索

- (1) 観測要求履歴画面にて取り消したい観測要求を検索します。

詳細な手順については、「2.5.2 観測要求の履歴を確認するには」を参照してください。

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求溝秒数 (B)	要求枠溝秒数 (A-B)
ALOS-4	-	650	-
ALOS-2	-	160	-

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求溝秒数 (B)	要求枠溝秒数 (A-B)
ALOS-4	-	650	-
ALOS-2	-	160	-

シーンID	
要求名	取扱説明書02
観測要求ID	
進捗状況	指定なし
衛星名	指定なし
観測日	

観測要求履歴一覧：検索結果: 1 件

表示	項目	値
<input type="checkbox"/>	観測要求ID	観測要求ID候補号1
<input type="checkbox"/>	観測要求ID候補号2	観測要求ID候補号2
<input type="checkbox"/>	観測要求識別名	観測要求識別名
<input type="checkbox"/>	要件名	要件名
<input type="checkbox"/>	観測目的	要件箇所実施要件
<input type="checkbox"/>	要件番号	要件番号
<input type="checkbox"/>	要件者	要件者
<input type="checkbox"/>	操作ID	操作ID
<input type="checkbox"/>	操作者	操作者
<input type="checkbox"/>	観測要件：データ変換フラグ	データ変換フラグ
<input type="checkbox"/>	ダブルリンク用要件名	ダブルリンク用要件名
<input type="checkbox"/>	プロトクト用要件名	プロトクト用要件名
<input type="checkbox"/>	進捗状況	進捗状況
<input type="checkbox"/>	観測要求：年度	観測要求：年度
<input type="checkbox"/>	観測要求	観測要求
<input type="checkbox"/>	観測要件：提供予定期間	観測要件：提供予定期間
<input type="checkbox"/>	観測要件：開始日時	観測要件：開始日時
<input type="checkbox"/>	観測要件：更新日時	観測要件：更新日時
<input type="checkbox"/>	観測要件：撮影結果	観測要件：撮影結果
<input type="checkbox"/>	観測要件：取消フラグ	観測要件：取消フラグ
<input type="checkbox"/>	観測要件：削除理由	観測要件：削除理由
<input type="checkbox"/>	観測要件：不採用フラグ	観測要件：不採用フラグ
<input type="checkbox"/>	シーンカタログ状態	シーンカタログ状態
<input type="checkbox"/>	シーンID	シーンID
<input type="checkbox"/>	衛星名	セイサ機型
<input type="checkbox"/>	観測モード	観測モード
<input type="checkbox"/>	観測モード詳細	観測モード詳細
<input type="checkbox"/>	偏波	偏波
<input type="checkbox"/>	観測方向	観測方向
<input type="checkbox"/>	シーンカタログ：ビーム番号	シーンカタログ：ビーム番号
<input type="checkbox"/>	シーンカタログ：サブビーム番号	シーンカタログ：サブビーム番号
<input type="checkbox"/>	オフセットアングル	オフセットアングル
<input type="checkbox"/>	画像進行方向	画像進行方向
<input type="checkbox"/>	観測開始日	観測開始日
<input type="checkbox"/>	観測開始ID（次番号）	観測開始ID（次番号）
<input type="checkbox"/>	観測開始時間	観測開始時間
<input type="checkbox"/>	観測要求：鏡像開始日時	観測要求：鏡像開始日時

図 2.5.3.1-1 観測要求履歴にて検索を実行

2.5.3.2. 観測要求の取り消しを実行

(1) 取り消したい観測要求の「取消」チェックボックスにチェックを入れます。



図 2.5.3.2-1 取消にチェックを入れる

(2) 「要求取消」ボタンをクリックします。

(3) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

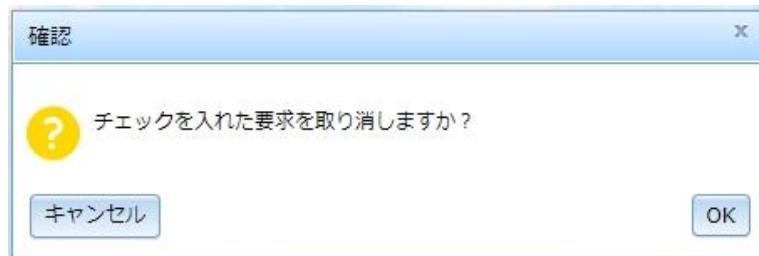


図 2.5.3.2-2 要求取消の確認ダイアログ

(4) 取消処理が実行されます。

情報ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

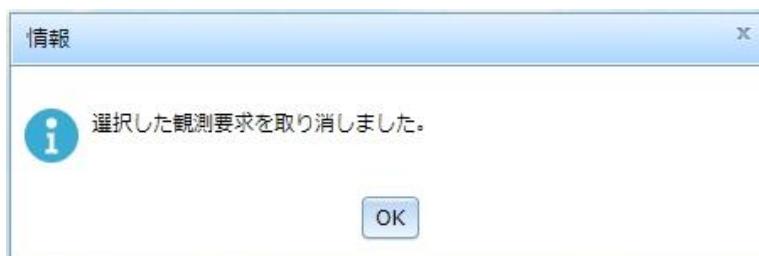


図 2.5.3.2-3 要求取消後の情報ダイアログ

2.5.3.3. 観測要求の取り消し結果を確認

(1) 一覧パネルで取り消した観測要求を選択し、詳細情報を確認します。

「観測要求：取消フラグ」が ON になっていることを確認します。

詳細情報	
提供予定期	2028/01/13 02:28:52
観測要求：登録日時	2027/12/27 00:09:14
観測要求：更新日時	2027/12/27 00:09:14
観測要求：採否結果	
観測要求：取消フラグ	ON
観測要求：削除理由	観測要求を削除しました。
観測要求：不採用フラグ	観測要求を削除しました。
シーンカタログ状態	受付済
シーンID	ALOS40162900280110UWS-RD031 1
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1
観測モード詳細	200km
偏波	HH
観測方向	右

図 2.5.3.3-1 観測要求：取消フラグを確認

(2) 観測要求削除通知を受信する

観測要求の取り消しが完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。

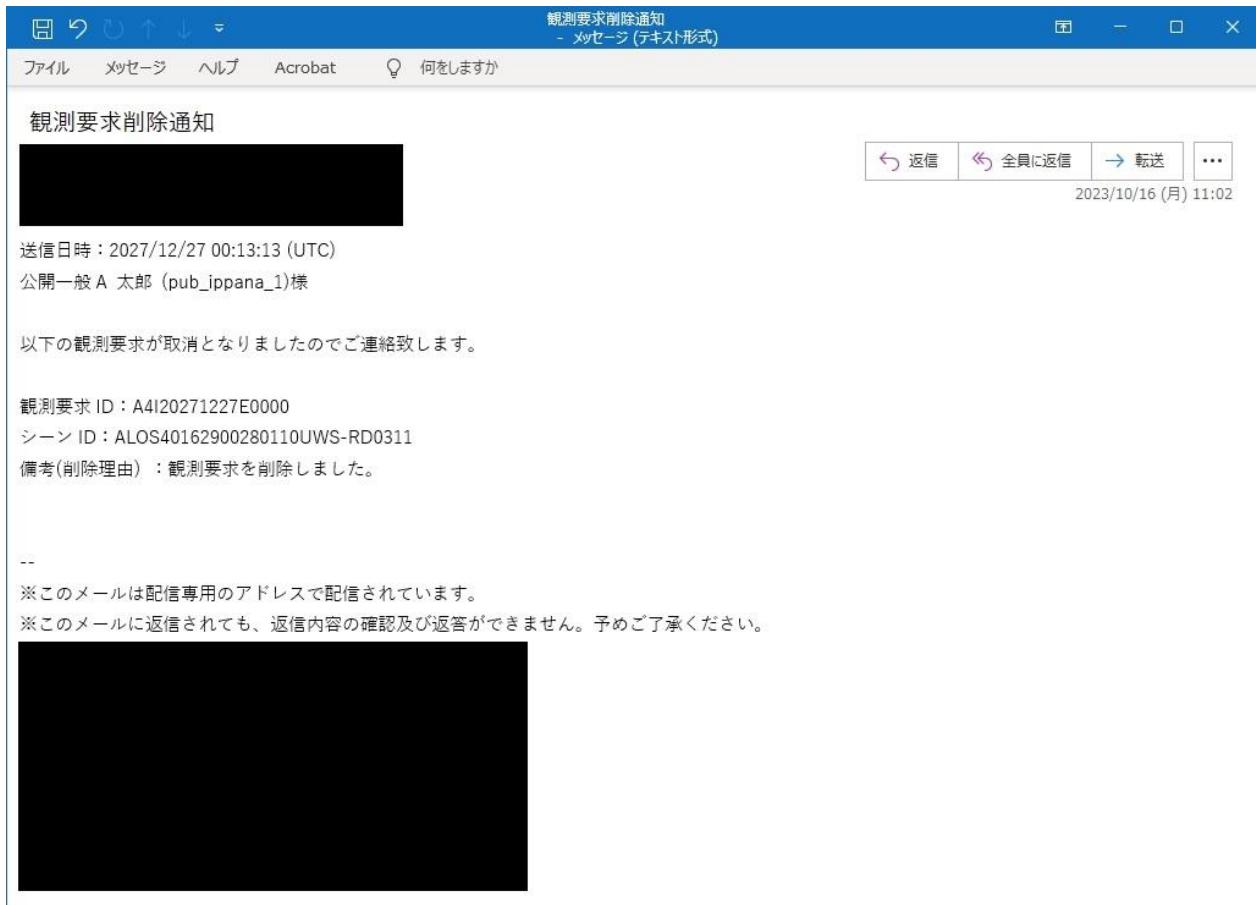


図 2.5.3.3-2 観測要求削除通知

2.6. 観測要求作成から続けてプロダクトを注文する

<概要>

本節では観測要求作成から続けてプロダクトを注文する方法について説明します。

2.6.1. 観測要求作成から続けてプロダクトを注文する

観測要求作成から続けてプロダクトを注文するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) プロダクト提供要求有りで観測要求を作成する
- (2) カートへ移動する
- (3) カート内容を表示

2.6.1.1. プロダクト提供要求有りで観測要求を作成する

- (1) 機会検索を行い、検索結果を確認します。

詳細な手順については「2.5.1 観測要求を作成するには」の「2.5.1.1 機会検索範囲（領域）を指定」から「2.5.1.4 機会検索結果を確認」を参照してください。

The screenshot shows the JAXA Observation Request Search interface. On the left, there are search parameters for PALSAR-3, including a bounding box from 36°18'N, 134°30'E to 36°19'N, 139°05'E. The main area displays a map of Japan and surrounding regions with a highlighted rectangular search area. To the right, a detailed table lists 1380 search results for PALSAR-3 opportunities, including columns for Scene ID, Name, Sensor Type, and Resolution. A sidebar on the right provides detailed information about the selected scene.

Scene ID	Name	Sensor Type	Resolution
AL0540228302801113UW9-LD0313	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0314	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0311	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0314	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0311	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0312	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0314	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0312	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0314	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0311	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0312	PALSAR-3	EM1	200km
AL0540228302801113UW9-LD0314	PALSAR-3	EM1	200km

図 2.6.1.1-1 機会検索結果表示

(2) 観測機会を選択し、観測要求を作成します。

ユーザ名: 公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] ログアウト

観測機会検索 *日本は全てUTC表示

検索条件検証 検索条件保存

検索方法

▶ PALSAR-3詳細設定
▶ PALSAR-2詳細設定

共通設定
衛星走行方向: 推定なし

検索範囲
矩形選択
○ 点/円選択
○ ポリゴン選択
○ パス/複数引数指定
○ KMLファイル指定
○ シーンIDファイル指定

左上(緯度、経度) [度]
36.185 [139.051] 右下(緯度、経度) [度]
34.301 [141.952]

地図表示 地図表示範囲指定
度分動表示

検索日
開始日: 2028/01/13 終了日: 2028/01/18

31.553, 139.337 200km
100マイル

検索結果: 1380 件

選択されたシーンへ自動で移動する

表示	範囲	画面表示	シーンID	画面名	セクション	衛星	衛星モード	衛星モード詳細	衛星モード詳細
■	■	■	6033	2830	AL0540252830280113UW-LD0312	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km
■	■	□	6033	2830	AL0540252830280113UW-LD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km
■	■	□	6033	2830	AL0540252830280113UW-LD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km
■	■	□	6033	2830	AL0540252830280113UW-LD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km
■	■	□	6033	2830	AL0540252830280113UW-LD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km
■	■	□	6033	2830	AL0540252830280113UW-LD0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km

詳細情報

項目名	値
シーンID	AL0540252830280113UW-S-LD0313
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
鏡面モード	SM1
鏡面モード詳細	200km
電波	HV
鏡面方向	左
ビーム番号	UW03
サブピーム番号	13
オフセットアングル	46.416
衛星走行方向	南北
鏡面開始日	2028/01/13
鏡面開始(次)番号	25
鏡面開始時間引数	141.1914596193648
鏡面開始日時	2028/01/13 03:30:26
鏡面終了日	2028/01/13
鏡面終了(次)番号	25
鏡面終了時間引数	141.80853928379162
鏡面終了日時	2028/01/13 03:30:36
高さ(SPTのカ)	0
シーンID(画面番号)	6033
シーンID(次番号)	25
シーンフレーム番号	2830
シーンID(日時)	2028/01/13 03:30:31:784
提供可能プロジェクト種別	L1,L1.5,L2,1
提供予定期間	2028/01/16 03:30:31
鏡面枚数	10
鏡面/ラメセット番号	11030
結合	■
重複	■
シーン開始二アケ程度	36.91173260672854
シーン開始二アケ程度	141.04382734827047
シーン開始フーアケ	36.772125694924455
シーン開始フーアケ程度	141.5832455675072
シーン終了二アケ程度	36.31460713834834
シーン終了二アケ程度	140.8073649177561
シーン終了フーアケ	36.1762263496136

Copyright (C) Japan Aerospace Exploration Agency

図 2.6.1.1-2 観測機会を選択

- (3) 観測要求作成画面のプロダクト提供要求のラジオボタンは「有」を選択してください。
- プロダクト提供要求のラジオボタンは「有」を選択することで、カートにプロダクト提供要求が入ります。
- 観測要求作成の設定項目については「2.5.1.5 観測要求を作成」を参照してください。

観測要求作成

観測要求種別	<input checked="" type="radio"/> 通常観測要求	
要求名(必須)	取扱説明書01	
観測目的(必須)	ALOS-4	通常7000
機関(必須)	一般A社	
要求者(必須)	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]	
プロダクト提供要求	<input checked="" type="radio"/> 有 <input type="radio"/> 無	

一般A社様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2955	10	-
2027	ALOS-2	-	750	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2945	10	-
2027	ALOS-2	-	740	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

戻る

作成

図 2.6.1.1-3 観測要求を作成

(4) 「作成」ボタンをクリックすると観測要求が作成されます。

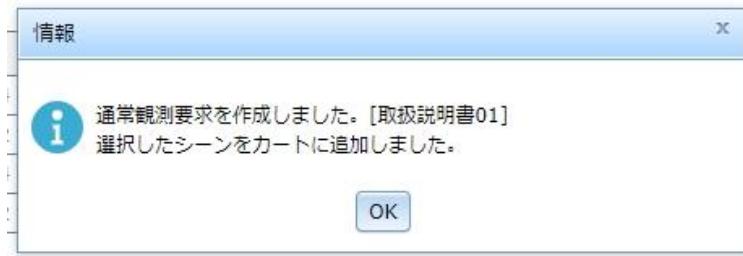


図 2.6.1.1-4 観測要求が作成されたことを確認

2.6.1.2. カートへ移動する

(1) 観測要求作成後、一覧パネルの「カートへ移動する」ボタンをクリックしカート画面に移動します。

図 2.6.1.2-1 カート画面を表示

2.6.1.3. カート画面の内容を確認

(1) カート画面にて、作成した観測要求に紐づくプロダクト提供要求が、カート一覧に表示されていることを確認します。

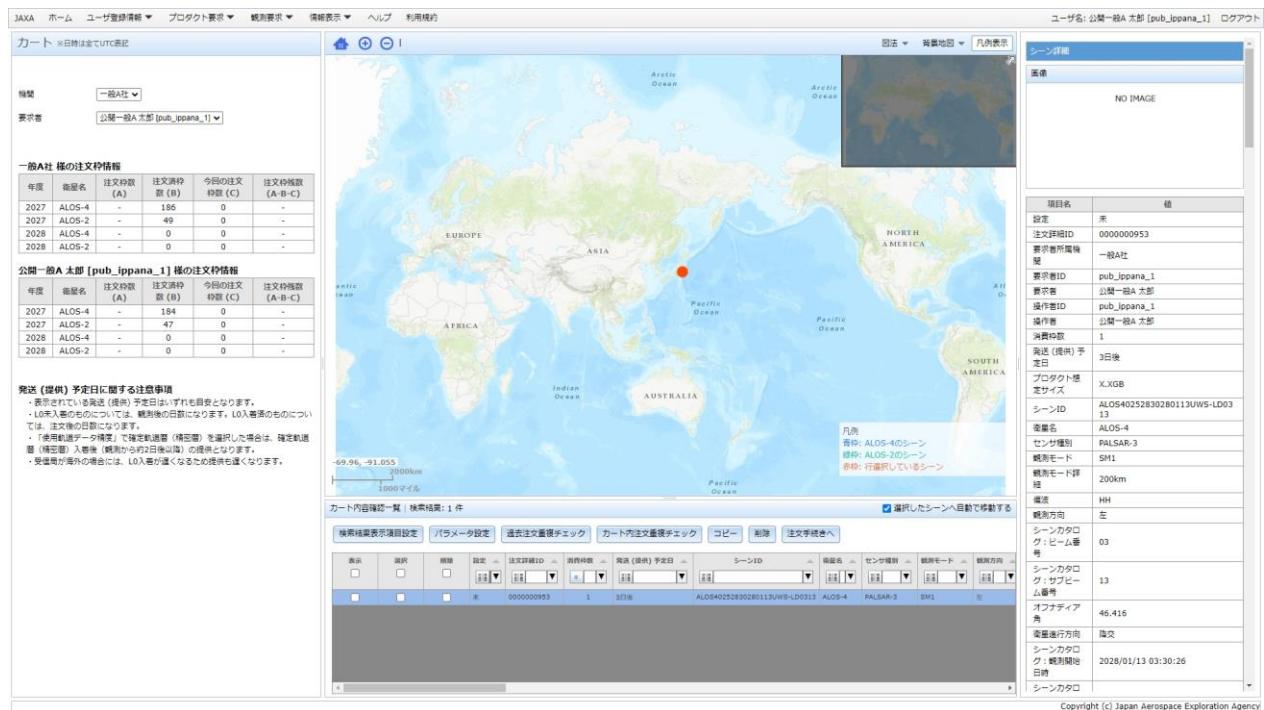


図 2.6.1.3-1 プロダクト提供要求が表示されていることを確認

(2) プロダクトの注文を行います。詳細な手順については「2.4.1 プロダクトを注文するには」の「2.4.1.7. カートから選択」以降を参照してください。

2.7. 情報表示（衛星運用状況）

<概要>

本節では情報表示（衛星運用情報）に関する操作方法について説明します。

衛星運用情報として表示できるのは以下の情報です。

- ・バス運用状況（ALOS-4）
- ・観測運用状況（ALOS-4）
- ・観測運用状況（ALOS-2）
- ・軌道制御情報（ALOS-4）

2.7.1. バス運用状況（ALOS-4）を確認するには

バス運用状況（ALOS-4）を確認するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 開始日終了日を指定して検索
- (2) バス運用状況を確認

2.7.1.1. 開始日終了日を指定して検索

- (1) メニューから「情報表示」→「衛星運用状況」→「バス運用状況（ALOS-4）」を選択し、バス運用状況（ALOS-4）画面を表示します。
- (2) 操作パネルに開始日と終了日を入力します。



図 2.7.1.1-1 開始日終了日を指定する

2.7.1.2. バス運用状況を確認

(1) 「検索」ボタンをクリックします。一覧パネルに検索結果が表示されます。

The screenshot shows a software interface for managing ALOS-4 bus operations. At the top, there are navigation links for JAXA Home, User Information, Product Requests, Search Criteria, Display Options, Help, and Utilization Contracts. The user name is listed as '公蘭一級A 太郎 [pub_ippana_1]'. The main title is 'ALOS-4 バス運用状況' (ALOS-4 Bus Operation Status). Below it, a sub-header reads 'バス運用状況 (ALOS-4) | 検索結果: 3 件' (Bus Operation Status (ALOS-4) | Search Results: 3 items). There are two search filters: '検索開始日' (Search Start Date) set to '2027/02/12' and '検索終了日' (Search End Date) set to '2027/02/19'. A '検索' (Search) button is located below these filters. The results table has columns: '地上局名' (Ground Station Name), '運用計画ID' (Operation Plan ID), 'バス運用ステータス' (Bus Operation Status), '中継衛星名' (Relay Satellite Name), '運用計画ID' (Operation Plan ID), and 'バス運用ステータス' (Bus Operation Status). The results are as follows:

地上局名	運用計画ID	バス運用ステータス	中継衛星名	運用計画ID	バス運用ステータス
ALOS-4 AAAA	1234567	計画	JDAS	12345678901234567890	運用中
ALOS-4 BBBB	12345678901	運行中			
ALOS-4 CCCC	123456789012345	バス運用終了			

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

図 2.7.1.2-1 検索結果を確認する

2.7.2. 観測運用状況（ALOS-4）を確認するには

観測運用状況（ALOS-4）を確認するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 開始日終了日を指定して検索
- (2) 観測運用状況（ALOS-4）を確認

2.7.2.1. 開始日終了日を指定して検索

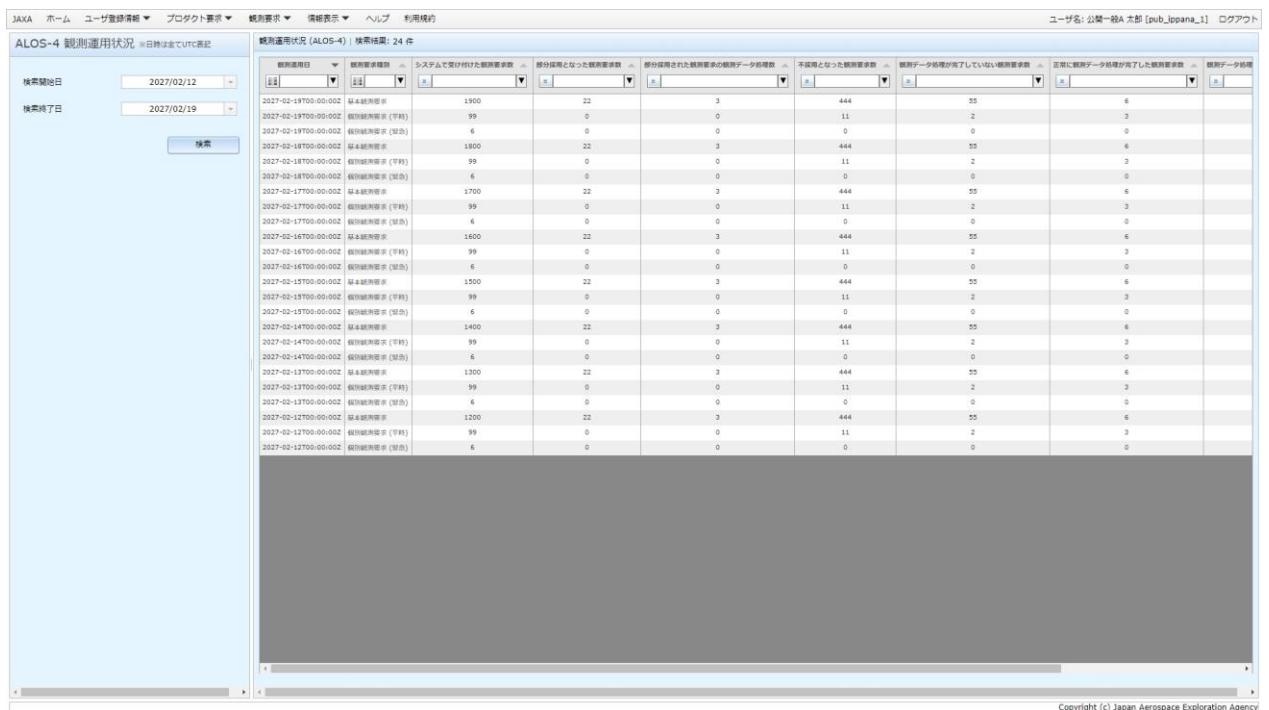
- (1) メニューから「情報表示」→「衛星運用状況」→「観測運用状況（ALOS-4）」を選択し、観測運用状況（ALOS-4）画面を表示します。
- (2) 操作パネルに開始日と終了日を入力します。



図 2.7.2.1-1 開始日終了日を指定する

2.7.2.2. 観測運用状況 (ALOS-4) を確認

(1) 「検索」ボタンをクリックします。一覧パネルに検索結果が表示されます。



The screenshot shows a search interface for ALOS-4 observation utilization status. The search criteria are set to '検索開始日' (2027/02/12) and '検索終了日' (2027/02/19). The search button is clicked. The results table has columns: 検索適用日 (Search Applicable Date), 検索要求番号 (Search Request Number), システムで受け付けた観測要求数 (Number of observations accepted by the system), 部分採用となった観測要求数 (Number of partially adopted observations), 部分採用された観測要求の観測データ利用数 (Number of observation data utilization for partially adopted observations), 不採用となった観測要求数 (Number of unadopted observations), 観測データ処理が完了していない観測要求数 (Number of observations whose data processing is not completed), and 正常に観測データ処理が完了した観測要求数 (Number of observations whose data processing was completed normally). The results show 24 entries from 2027-02-19T00:00:00Z to 2027-02-19T00:00:00Z, with various values for each column.

検索適用日	検索要求番号	システムで受け付けた観測要求数	部分採用となった観測要求数	部分採用された観測要求の観測データ利用数	不採用となった観測要求数	観測データ処理が完了していない観測要求数	正常に観測データ処理が完了した観測要求数
2027-02-19T00:00:00Z	基準観測要求	1900	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号	1800	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	基準観測要求	1700	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号	1600	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	基準観測要求	1500	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号	1400	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号	1300	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号	1200	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (平野)	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	観測要求番号 (里山)	6	0	0	0	0	0

図 2.7.2.2-1 検索結果を確認する

2.7.3. 観測運用状況（ALOS-2）を確認するには

観測運用状況（ALOS-2）を確認するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 開始日終了日を指定して検索
- (2) 観測運用状況（ALOS-2）を確認

2.7.3.1. 開始日終了日を指定して検索

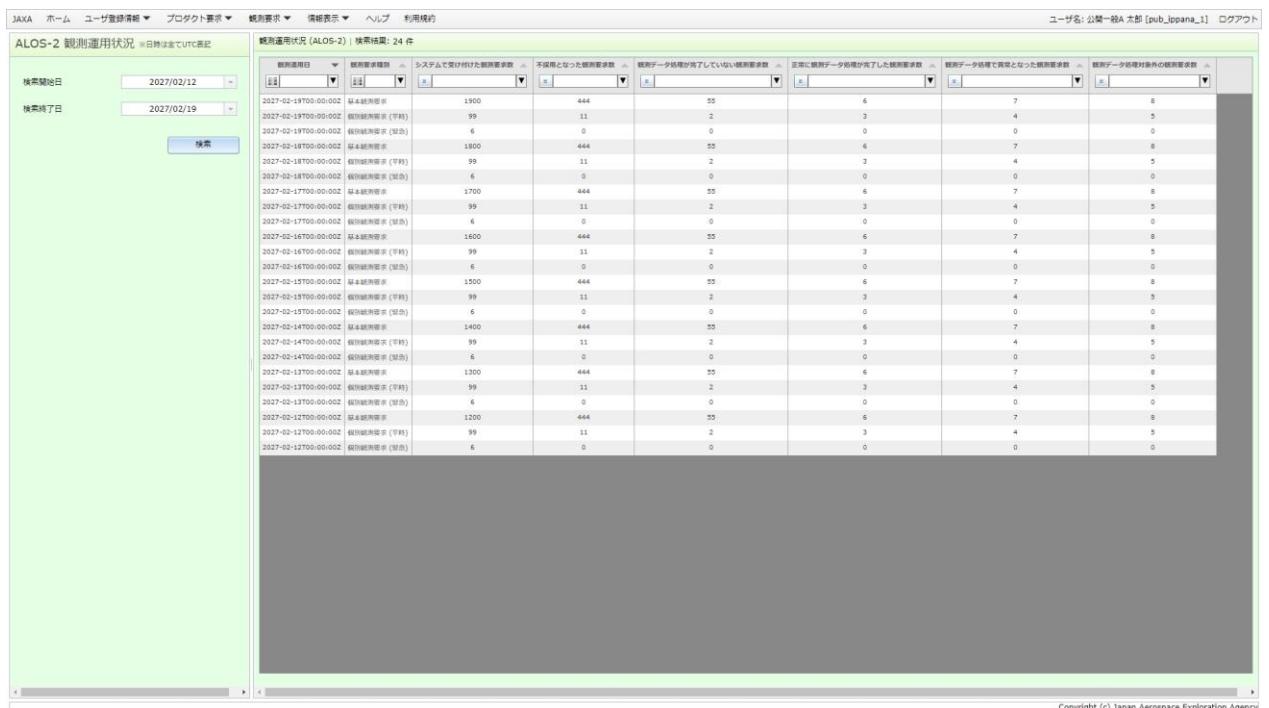
- (1) メニューから「情報表示」→「衛星運用状況」→「観測運用状況（ALOS-2）」を選択し、観測運用状況（ALOS-2）画面を表示します。
- (2) 操作パネルに開始日と終了日を入力します。



図 2.7.3.1-1 開始日終了日を指定する

2.7.3.2. 観測運用状況（ALOS-2）を確認

(1) 「検索」ボタンをクリックします。一覧パネルに検索結果が表示されます。



The screenshot shows a search results table for the ALOS-2 observation utilization status. The table has 24 rows of data. The columns are: 検査適用日 (Observation Date), 検査実行者 (Observer), 検査要求種別 (Observation Request Type), システムで受け付いた検査要求数 (Number of observations received by the system), 不採用となった検査要求数 (Number of observations rejected), 検査データ処理が完了していない検査要求数 (Number of observations whose data processing is not completed), 正常に検査データ収集が完了した検査要求数 (Number of observations whose data collection was completed normally), 検査データ処理で異常となった検査要求数 (Number of observations whose data processing became abnormal), 検査データ処理対象外の検査要求数 (Number of observations whose processing is not included in the target). The data includes various dates from February 12 to 19, 2027, and various observation request types such as '基準観測実行' (Standard Observation Execution) and '検査実行実行' (Observation Execution Execution).

ALOS-2 観測適用状況							
検査実行者 (ALOS-2) 検査結果: 24 件							
検査開始日	検査終了日	検査要求種別	システムで受け付いた検査要求数	不採用となった検査要求数	検査データ処理が完了していない検査要求数	正常に検査データ収集が完了した検査要求数	検査データ処理で異常となった検査要求数
2027/02/12	2027/02/19	基準観測実行	1900	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1800	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1700	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1600	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1500	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1400	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1300	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0
		基準観測実行	1200	444	55	6	7
		検査実行実行	99	11	2	3	4
		検査実行実行	6	0	0	0	0

図 2.7.3.2-1 検索結果を確認する

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

2.7.4. 軌道制御情報（ALOS-4）を確認するには

軌道制御情報（ALOS-4）を確認するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 開始日終了日を指定して検索
- (2) 軌道制御情報（ALOS-4）を確認

2.7.4.1. 開始日終了日を指定して検索

- (1) メニューから「情報表示」→「衛星運用状況」→「軌道制御情報（ALOS-4）」を選択し、軌道制御情報（ALOS-4）画面を表示します。
- (2) 操作パネルに開始日と終了日を入力します。



図 2.7.4.1-1 開始日終了日を指定する

2.7.4.2. 軌道制御情報（ALOS-4）を確認

(1) 「検索」ボタンをクリックします。一覧パネルに検索結果が表示されます。

軌道制御情報 (ALOS-4) 検索結果: 5 件									
種別/実行順番	実行順番	ファイル作成時間(UTC)	ファイル作成日	種別/削除数	種別/削除数	登録ID	作成プログラム名	最終/実行順番	削除回数
ALOS-4	9999999	2027-02-13T09:00:00.000	2027-02-13T10:00:00.000	2027-02-13 01:11:43.000	3	0BTPN	2019082002165101	FOCOMETMINIGN	SHORT
ALOS-4	9999999	2027-02-13T09:00:00.000	2027-02-13T10:00:00.000	2027-02-13 01:11:45.000	2	0BTPN	2019082002165101	FOCOMETMINIGN	SHORT
ALOS-4	9999999	2027-02-13T09:00:00.000	2027-02-13T10:00:00.000	2027-02-13 01:11:45.000	2	0BTPN	2019082002165101	FOCOMETMINIGN	SHORT
ALOS-4	9999999	2027-02-12T09:00:00.000	2027-02-13T10:00:00.000	2027-02-12 01:11:45.000	1	0BTPN	2019082002165101	FOCOMETMINIGN	SHORT
ALOS-4	9999999	2027-02-12T09:00:00.000	2027-02-13T10:00:00.000	2027-02-12 01:11:45.000	1	0BTPN	2019082002165101	FOCOMETMINIGN	SHORT

図 2.7.4.2-1 検索結果を確認する

2.8. 代行

<概要>

本節では代行者が観測要求や注文（プロダクト提供要求）の作成及び取消を行う方法について説明します。

<制約>

◇代行設定がされている場合、操作パネルの「要求者」のプルダウンには、ログインユーザである自分と被代行者が選択可能となります。

◇初期表示時は操作パネルの「要求者」のプルダウンにログインユーザが設定され、以下の要求が表示されます。

- ・要求者がログインユーザの要求（操作者によらず）

代行した場合、操作者が代行者となり、要求者が被代行者となります。

操作パネルの「要求者」のプルダウンに被代行者を設定した場合は以下の要求が表示されます。

- ・要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の要求

※同一の被代行者に対し別のユーザが代行した要求や、被代行者自身が実施した要求は表示されません。（操作者が違うため）

◇取り消しが実行できる観測要求は要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の観測要求が対象となります。

◇取り消しが実行できる注文（プロダクト提供要求）は要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の注文（プロダクト提供要求）が対象となります。

2.8.1. 代行者を設定するには

代行者を設定するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) オフラインで JAXA に代行申請を行う。

2.8.1.1. オフラインで JAXA に代行申請を行う。

オフラインで JAXA に代行申請を行います。

2.8.2. 代行者が観測要求を作成するには

代行者が観測要求を作成するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 機会検索を実行
- (2) 代行で観測要求を作成
- (3) 代行で作成した観測要求を確認

2.8.2.1. 機会検索を実行

- (1) メニューより「観測要求」→「観測機会検索」を選択し、観測機会検索画面を表示します。

- (2) 機会検索を実行し、検索結果を確認します。

詳細な手順については、「2.5.1. 観測要求を作成するには」の「2.5.1.1. 機会検索範囲（領域）を指定」から「2.5.1.4. 機会検索結果を確認」までを参照してください。

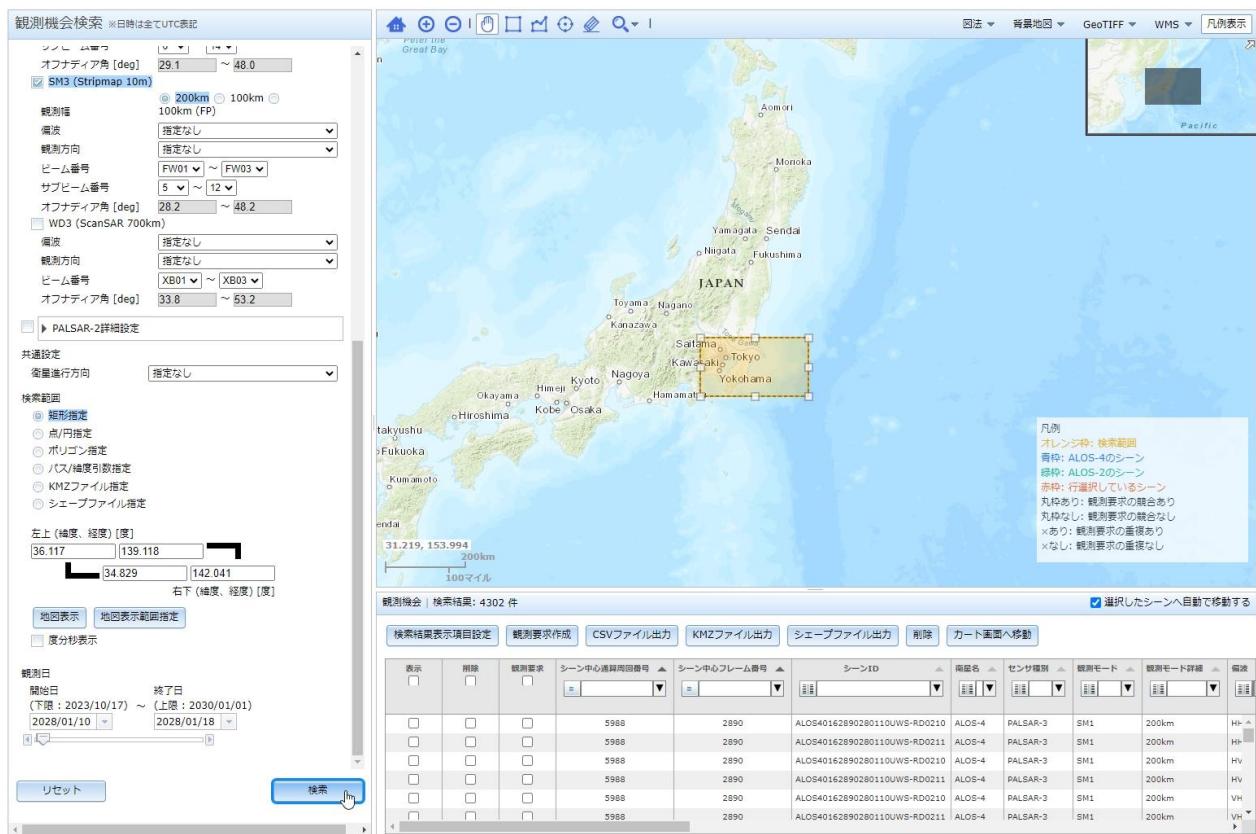


図 2.8.2.1-1 観測機会検索画面にて機会検索を実行

2.8.2.2. 代行で観測要求を作成

(1) 観測要求を作成したいシーンの「観測要求」チェックボックスにチェックを入れます。



観測機会 検索結果: 4302 件											
検索結果表示項目設定		観測要求作成		CSVファイル出力		KMZファイル出力		シェーブファイル出力		削除 カート画面へ移動	
表示	削除	観測要求	シーン中心計算用回番号	シーン中心フレーム番号	シーンID	衛星名	センサ種別	観測モード	観測モード詳細	偏波	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	5988	2890	ALOS40162890280110UWS-RD0210	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5988	2890	ALOS40162890280110UWS-RD0211	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5988	2890	ALOS40162890280110UWS-RD0210	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5988	2890	ALOS40162890280110UWS-RD0211	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5988	2890	ALOS40162890280110UWS-RD0210	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	5988	2890	ALOS40162890280110UWS-RD0211	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH	

図 2.8.2.2-1 観測機会を選択

(2) 一覧パネルの「観測要求作成」ボタンをクリックします。観測要求作成画面が表示されます。



観測要求作成				
観測要求種別	通常観測要求			
要求名 (必須)	<input type="text"/>			
観測目的(必須)	ALOS-4	通常7000	<input type="button" value="▼"/>	
機関 (必須)	<input type="button" value="一般A社"/>			
要求者 (必須)	<input type="button" value="公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]"/>			
プロダクト提供要求	<input checked="" type="radio"/> 有 <input type="radio"/> 無			

一般A社様の観測要求枠情報					
年度	衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	今回の要求枠秒数 (C)	要求枠残秒数 (A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2955	10	-
2027	ALOS-2	-	750	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報					
年度	衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	今回の要求枠秒数 (C)	要求枠残秒数 (A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2945	10	-
2027	ALOS-2	-	740	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

図 2.8.2.2-2 観測要求作成画面

(3) 観測要求作成画面にて必要事項を入力します。

このとき、要求者に被代行者を設定します。

(4) 「作成」ボタンをクリックします。

観測要求作成

観測要求種別 通常観測要求

要求名(必須)	取扱説明書_代行		
観測目的(必須)	ALOS-4	通常7000	▼
機関(必須)	一般A社		
要求者(必須)	公開一般A 次郎 [pub_ippa_2]		
プロダクト提供要求	<input checked="" type="radio"/> 有		<input type="radio"/> 無

一般A社様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2955	10	-
2027	ALOS-2	-	750	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 次郎 [pub_ippa_2] 様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数(A)	要求済枠秒数(B)	今回の要求枠秒数(C)	要求枠残秒数(A-B-C)
2027	ALOS-4	200	0	10	190
2027	ALOS-2	100	0	0	100
2028	ALOS-4	200	0	0	200
2028	ALOS-2	100	0	0	100

戻る 作成

図 2.8.2.2-3 情報入力後の観測要求作成画面

(5) 一覧パネルで選択したシーンに対する観測要求が作成されます。

確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

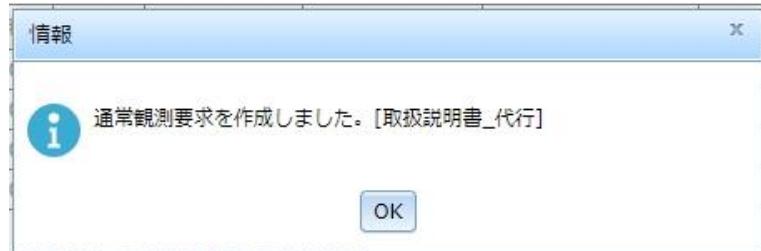


図 2.8.2.2-4 観測要求作成時の情報ダイアログ

2.8.2.3. 代行で作成した観測要求を確認

(1) メニューから「観測要求」→「観測要求履歴」を選択し、観測要求履歴画面を表示します。

観測要求ID	観測要求ID登録番号1	観測要求ID登録番号2	観測要求登録日	観測名	観測目的	観測者所持機器	要求者	操作者
A4420271231180045	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180064	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180063	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180062	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180061	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180060	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180059	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180058	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180057	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	
A4420271231180056	00000	00000	TR2-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般A太郎	公開一般A太郎	

図 2.8.2.3-1 観測要求履歴画面

(2) 操作パネルの機関と要求者に被代行者を設定します。

図 2.8.2.3-2 検索条件を指定

(3) 観測要求履歴一覧を確認します。

代行で作成した場合、詳細パネルの「要求者」には被代行者が、「操作者」には代行者が登録されていることを確認します。

〈制 約〉

◆代行設定がされている場合、操作パネルの「要求者」のプルダウンには、ログインユーザである自分と被代行者が選択可能となります。

◇初期表示時は操作パネルの「要求者」のプルダウンにログインユーザが設定され、以下の要求が表示されます。

- ・要求者がログインユーザの要求（操作者によらず）

代行した場合、操作者が代行者となり、要求者が被代行者となります。

操作パネルの「要求者」のプルダウンに被代行者を設定した場合は以下の要求が表示されます。

- ・要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の要求

※同一の被代行者に対し別のユーザが代行した要求や、被代行者自身が実施した要求は表示されません。（操作者が違うため）

JAXA ホーム ユーザ登録情報 プロダクト要求 銀河系要求 情報表示 ヘルプ 利用規約

観測要求履歴 日時は全てUTC表記

機関: 一般社 A社
要示者: 公認一般A 太郎 [pub_ippana_1]
年度: 2027

一般A社 様の観測要求件情報

施設名	要求秒秒数 (A)	要求秒秒数 (B)	要求秒秒数 (A-B)
ALOS-4	-	2965	-
ALOS-2	-	750	-

公認一般A 次郎 [pub_ippana_2] 様の観測要求件情報

施設名	要求秒秒数 (A)	要求秒秒数 (B)	要求秒秒数 (A-B)
ALOS-4	200	10	190
ALOS-2	100	0	100

シーンID:
要求名:
観測要求ID:
進捗状況:
変更名:
要件日:

選択要求履歴一覧 / 採集結果: 1 件

リセット 表示

検索結果表示項目設定 CSVファイル出力 KMZファイル出力 シェーブファイル出力 要求取消

選択	削除	観測要求ID	観測要求ID検索号1	観測要求ID検索号2	観測要求種別名	要求名	観測目的	要求箇所用語	要求者	操作者
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="button" value="削除"/>	A4120271227E0000	0000	0000	ALOS-4	ALOS-4のシーン 緑色 ALOS-2のシーン 青色 分離しているシーン	通常7000	一般A社	公認一般A 太郎	

図法: 地図地図 背景地図 具体地図

詳細情報

項目名: 価
観測要求ID: A4120271227E0000
観測要求ID: 0000
移動番号1:
観測要求ID: 0000
移動番号2:
観測要求種別名:
要求名: 公認一般A_代行
観測目的: 通常7000
要求箇所用語: 一般社A
要求者ID: pub_ippana_2
要件者: 公認一般A 次郎
操作者ID: pub_ippana_1
操作者: 公認一般A 太郎
要件要求: ディー変換フラグ: OFF
ダブルクリップ: 勾選なし
クライアント名: 勾選なし
プロトコル: 有無フラグ: OFF
選択状況: 1: 要求受付済
要件要求: 年度: 2027
観測秒数: 10
観測要求: 進捗登録: 2028/01/13 02:28:43
観測要求: 登録時刻: 2027/12/27 00:04:41
観測要求: 更新時刻: 2027/12/27 00:04:41
観測要求: 取消要求: 勾選なし
観測要求: 取消フラグ: OFF
観測要求: 制限理由: 勾選なし
観測要求: 不採用フラグ: 勾選なし
シーケンカタログ種類: 対応済

図 2.8.2.3-3 検索結果を確認

2.8.3. 代行者が観測要求を取り消しするには

代行者が観測要求を取り消すための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 要求者の観測要求履歴を表示
- (2) 観測要求の取り消しを実行
- (3) 観測要求の取り消し結果を確認

<制 約>

◇取り消しが実行できる観測要求は要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の観測要求が対象となります。

2.8.3.1. 要求者の観測要求履歴を表示

- (1) メニューから「観測要求」→「観測要求履歴」を選択し、観測要求履歴画面を表示します。
- (2) 操作パネルの機関と要求者に被代行者を設定します。

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済秒数 (B)	要求枠残秒数 (A-B)
ALOS-4	-	2965	-
ALOS-2	-	750	-

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済秒数 (B)	要求枠残秒数 (A-B)
ALOS-4	200	10	190
ALOS-2	100	0	100

シーンID	23.564, 115.312
要求名	
観測要求ID	
進捗状況	指定なし
衛星名	指定なし
検索日	
<input type="checkbox"/> リセット	<input type="button" value="表示"/>

観測要求履歴一覧 検索結果: 1 件									
<input checked="" type="checkbox"/> 検索結果表示項目設定 CSVファイル出力 KMZファイル出力 シープファイル出力 [要求取消]									
表示	取消	観測要求ID	観測要求ID検索	観測要求ID検索	観測要求ID検索	観測要求種別名	要求名	観測目的	要求者所蔵機関
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	A4120271227E0000	0000	0000	個別観測要求	取扱説明書_代行	通常7000	一般A社	公開一般A 次部

図 2.8.3.1-1 観測要求履歴画面にて検索を実行

2.8.3.2. 観測要求の取り消しを実行

(1) 取り消したい観測要求の「取消」チェックボックスにチェックを入れます。

検索結果履歴一覧 検索結果: 1 件												<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する							
検索結果表示項目設定		CSVファイル出力		KMZファイル出力		シェーブファイル出力		要求取消											
表示	取消	観測要求ID	▼	観測要求ID枚番号1	▼	観測要求ID枚番号2	▼	観測要求種別名	▲	要求名	▲	観測目的	▲	要求者所属機関	▲	要求者	▲	操作者	▲
<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	A4I20271227E0000	0000	0000		個別観測要求		取扱説明書_代行		通常7000		一般A社		公開一般A 次郎		公開一般A 太郎			

図 2.8.3.2-1 取消にチェックを入れる

(2) 「要求取消」ボタンをクリックします。

(3) 確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

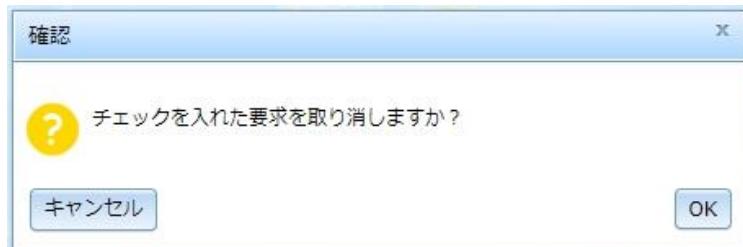


図 2.8.3.2-2 要求取消の確認ダイアログ

(4) 取消処理が実行されます。

情報ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

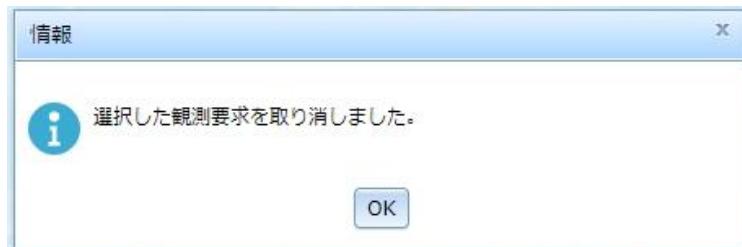


図 2.8.3.2-3 要求取消後の情報ダイアログ

2.8.3.3. 観測要求が取り消し結果を確認

(1) 一覧パネルで取り消した観測要求を選択し、詳細情報を確認します。

「観測要求：取消フラグ」がONになっていることを確認します。

詳細情報	
フラグ	
ダウンリンク対象局名	指定なし
プロダクト有無フラグ	OFF
進捗状況	1 : 要求受付済
観測要求：年度	2027
観測秒数	10
観測要求：提供予定期	2028/01/13 02:28:43
観測要求：登録日時	2027/12/27 00:04:43
観測要求：更新日時	2027/12/27 00:04:43
観測要求：採否結果	
観測要求：取消フラグ	ON
観測要求：削除理由	観測要求を削除しました。
観測要求：不採用フラグ	
シーンカタログ状態	受付済
シーンID	ALOS40162890280110UWS-RD0210
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1

図 2.8.3.3-1 観測要求：取消フラグを確認

(2) 観測要求削除通知を受信する

観測要求の取り消しが完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。

本メールは要求者には通知されますが、代行者には通知されません。



図 2.8.3.3-2 観測要求削除通知

2.8.4. 代行者が注文（プロダクト提供要求）するには

代行者が注文（プロダクト提供要求）を実行するための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) プロダクト検索を実行
- (2) 被代行者としてカートに追加
- (3) カート画面で被代行者を選択
- (4) 代行で注文（プロダクト提供要求作成）
- (5) 代行での注文結果を確認

2.8.4.1. プロダクト検索を実行

- (1) メニューより「プロダクト要求」→「プロダクト検索」を選択します。

- (2) プロダクト検索を実行し、検索結果を確認します。

詳細な手順については、「2.4.1. プロダクトを注文するには」の「2.4.1.1. プロダクト検索範囲（領域）を指定」から「2.4.1.4. プロダクト検索結果を確認」までを参照してください。

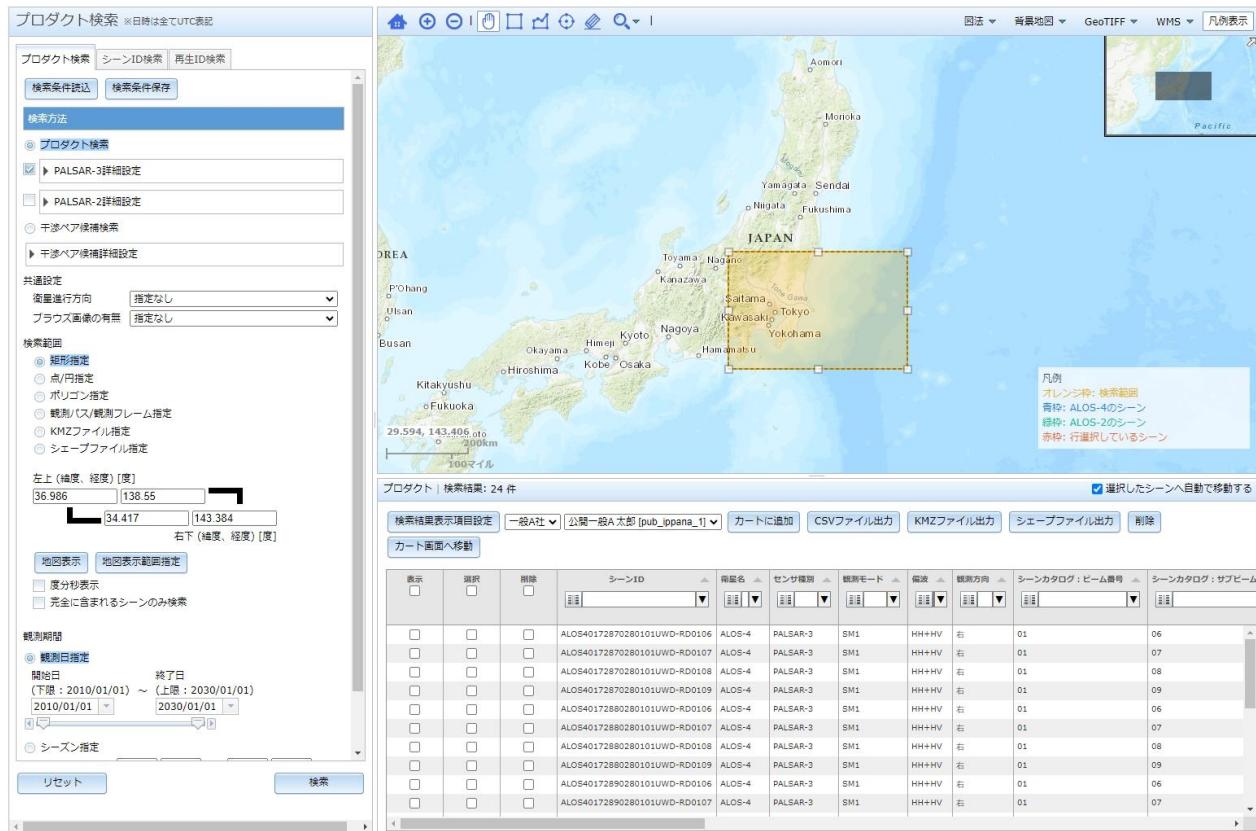


図 2.8.4.1-1 プロダクト検索結果を確認

2.8.4.2. 被代行者としてカートに追加

(1) プロダクト検索画面の一覧パネルの要求者に被代行者を設定します。

The screenshot shows the 'Product Search Results' window with 24 items. At the top, there is a dropdown menu labeled 'Requester' with options: 'General A Co., Ltd.' (selected), 'Public General A [pub_ippana_1]', 'Public General A [pub_ippana_2]' (highlighted with a blue border), and 'Public General A Next [pub_ippana_3]'. Below the dropdown is a table with columns: 表示 (Display), 選択 (Select), 削除 (Delete), シーンID (Scene ID), 衛星名 (Satellite Name), センサ種別 (Sensor Type), 観測モード (Observation Mode), 備考 (Remarks), 観測方向 (Observation Direction), シーンカタログ:ビーム番号 (Scene Catalog: Beam Number), and シーンカタログ:サブビーム (Scene Catalog: Sub-beam). The table lists various ALOS products with details like ALOS-4, PALSAR-3, SM1, HH+HV, Right, etc.

図 2.8.4.2-1 注文者を被代行者に変更

(2) 一覧パネルにて、注文したいプロダクトの「選択」チェックボックスにチェックを入れ、「カートに追加」ボタンをクリックします。

This screenshot shows the same 'Product Search Results' window as the previous one, but with a different selection. The first row's 'Select' checkbox is checked, indicated by a blue border and a checked icon. The 'Cart Add' button is also highlighted with a blue border. The rest of the interface and data table remain the same as in the previous screenshot.

図 2.8.4.2-2 プロダクトを選択

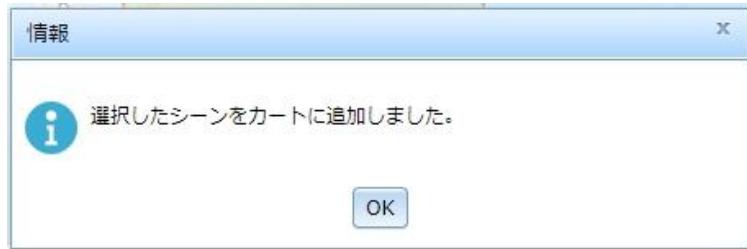


図 2.8.4.2-3 プロダクトをカートに追加

2.8.4.3. カート画面で被代行者を選択

- (1) 一覧パネルの「カート画面へ移動」ボタンをクリックし、カート画面に移動します。
- (2) 検索条件の機関と要求者に被代行者を設定します。

年度	衛星名	注文件数 (A)	注文条件 数(B)	今回の注文 件数(C)	注文件数 (A+B-C)
2027	ALOS-4	-	186	0	-
2027	ALOS-2	-	49	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

年度	衛星名	注文件数 (A)	注文条件 数(B)	今回の注文 件数(C)	注文件数 (A+B-C)
2027	ALOS-4	400	0	0	400
2027	ALOS-2	300	0	0	300
2028	ALOS-4	400	0	0	400
2028	ALOS-2	300	0	0	300

発送（選択）予定期に選ぶ注文登録

- ・選択されている発送（選択）予定期は、それを用意となります。
- ・（注文登録のものについては、確定後の日数になります。L01着場のものについては、注文後の日数になります。）
- ・「使用軌道データ精算」で指定軌道番（精算番）を選択した場合は、確定軌道番（精算番）入港地（既定から約2日後以降）の提供となります。
- ・受信局が海外の場合には、L01着場が遠くなるため提供も遅くなります。

カート内容確認一覧 | 検索結果: 1 件

検証したシーンへ自動で移動する

表示	選択	削除	検索	注文詳細ID	消費件数	発送（選択）予定期	シーンID	衛星名	センサ種別	被代行モード	被代行方向
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	0000000953	1	1/3/08	ALOS40172870280101UW0-RD0106	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	右

図 2.8.4.3-1 カート画面（被代行者）

2.8.4.4. 代行で注文（プロダクト提供要求作成）

(1) 注文したいプロダクトを選択し、注文を確定します。

詳細な手順については、「2.4.1.7. カートから選択」から「2.4.1.9 注文（プロダクト提供要求作成）」までを参照してください。

注文内容確認

No.	設定	注文詳細ID	消費枠数	発送（提供）予定日	シーンID	衛星:
1	未	0000000953	1	1日後	ALOS40172870280101UWD-RD0106	ALOS

注文オプション

提供方法:ダウンロード-HTTPS	FTPサイトアドレス	test-public-ftp-site
パスワード保護:OFF	FTPサイトユーザ名	a4eics
個別提供:ON		

一般A社 様の注文枠情報

年度	衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	今回の注文枠数 (C)	注文枠残数 (A-B-C)
2027	ALOS-4	-	186	1	-
2027	ALOS-2	-	49	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 次郎 [pub_ippana_2] 様の注文枠情報

年度	衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	今回の注文枠数 (C)	注文枠残数 (A-B-C)
2027	ALOS-4	400	0	1	399
2027	ALOS-2	300	0	0	300
2028	ALOS-4	400	0	0	400
2028	ALOS-2	300	0	0	300

戻る **注文**

図 2.8.4.4-1 注文内容を確認する

注文受付結果確認

注文ID	注文受付日	注文数	注文受付結果
00000000076	2028/01/05 00:07:14	1	注文受付完了

閉じる

図 2.8.4.4-2 注文を実行する

2.8.4.5. 代行での注文結果を確認

(1) メニューから「プロダクト要求」→「プロダクト提供要求履歴」を選択し、プロダクト提供要求履歴画面を表示します。

(2) 操作パネルの機関と要求者に被代行者を設定します。

(3) 注文結果を確認します。

代行で注文した場合、詳細パネルの「要求者」には被代行者が、「注文操作者」には代行者が登録されていることを確認します。

詳細な手順については、「2.4.1.10 注文結果を確認」を参照してください。

<制約>

◇代行設定がされている場合、操作パネルの「要求者」のプルダウンには、ログインユーザである自分と被代行者が選択可能となります。

◇初期表示時は操作パネルの「要求者」のプルダウンにログインユーザが設定され、以下の要求が表示されます。

- ・要求者がログインユーザの要求（操作者によらず）

代行した場合、操作者が代行者となり、要求者が被代行者となります。

操作パネルの「要求者」のプルダウンに被代行者を設定した場合は以下の要求が表示されます。

- ・要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の要求

※同一の被代行者に対し別のユーザが代行した要求や、被代行者自身が実施した要求は表示されません。（操作者が違うため）

図 2.8.4.5-1 プロダクト提供要求履歴画面（被代行者）で注文結果を確認

(4) プロダクトダウンロード通知を受信する

プロダクトの提供準備が完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。
本メールは要求者には通知されますが、代行者には通知されません。



図 2.8.4.5-2 HTTP ダウンロード依頼通知

2.8.5. 代行者が注文（プロダクト提供要求）を取り消しするには

代行者が注文（プロダクト提供要求）を取り消すための基本的な操作の手順は以下の通りです。

- (1) 被代行者のプロダクト注文を選択
- (2) 注文（プロダクト提供要求）の取り消しを実行
- (3) 注文（プロダクト提供要求）の取り消し結果を確認

<制約>

◇取り消しが実行できる注文（プロダクト提供要求）は要求者が被代行者、且つ操作者が代行者（ログインユーザ）の注文（プロダクト提供要求）が対象となります。

2.8.5.1. 被代行者のプロダクト注文を選択

- (1) メニューから「プロダクト要求」→「プロダクト提供要求履歴」を選択し、プロダクト提供要求履歴画面を表示します。

- (2) 操作パネルの機関と要求者に被代行者を設定します。

詳細な手順については、「2.4.10. プロダクト注文を取り消しにするには」の「2.4.10.1. 取り消す注文（プロダクト提供要求）を検索」までを参照してください。

機関名	注文件数(A)	注文消件数(B)	注文件残数(A-B)
ALOS-4	-	188	-
ALOS-2	-	49	-

公開一般A次郎 [pub_ippana_2] 様の注文件情報	機関名	注文件数(A)	注文消件数(B)	注文件残数(A-B)
ALOS-4	400	2	398	
ALOS-2	300	0	300	

図 2.8.5.1-1 プロダクト提供要求履歴画面（被代行者）

2.8.5.2. 注文（プロダクト提供要求）の取り消しを実行

- (1) 取り消したい注文（プロダクト提供要求）の「取消」チェックボックスにチェックを入れます。
- (2) 「注文取消」ボタンをクリックし、取り消しを実行します。
詳細な手順については、「2.4.10.2. 注文（プロダクト提供要求）の取り消しを実行」を参照してください。

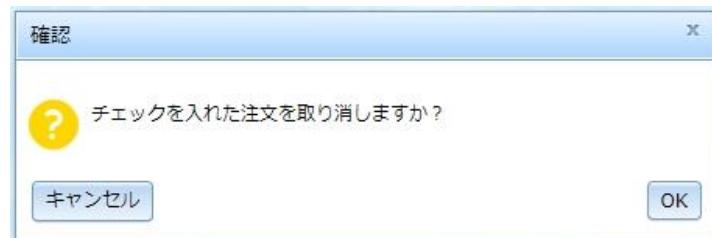


図 2.8.5.2-1 注文取消の確認ダイアログ

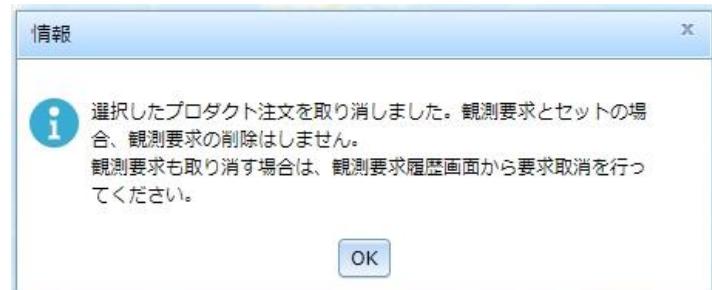


図 2.8.5.2-2 注文取消の情報ダイアログ

2.8.5.3. 注文（プロダクト提供要求）の取り消し結果を確認

(1) 一覧パネルで取り消した注文（プロダクト提供要求）を選択し、詳細情報を確認します。

「プロダクト提供要求：削除フラグ」の欄が「ON」表示になっていることを確認します。

シーン詳細	
シーンID	
シーンカタログ：更新日時	2023/08/22 01:01:16
シーンカタログ：登録日時	2027/12/16 00:11:13
プロダクト提供要求：削除理由	プロダクト提供要求を削除しました。
プロダクト提供要求：SCMO作成フラグ	OFF
目視検査依頼フラグ	OFF
目視検査済みフラグ	
提供遅延通知完了フラグ	
提供完了フラグ	
ダウンロード〆切り通知完了フラグ	
プロダクト提供要求：削除フラグ	ON
パラメータ設定済みフラグ	
品質NGフラグ	
シーンカタログ状態	計画済（週間観測計画）
シーンカタログ：データ変換フラグ	OFF
シーンカタログ：削除フラグ	OFF
シーンカタログ：不採用フラグ	OFF

図 2.8.5.3-1 詳細情報を表示

(2) 注文プロダクト削除通知を受信する

注文の削除が完了すると、ユーザ情報に記載したメールアドレスに通知が送信されます。

本メールは要求者には通知されますが、代行者には通知されません。



図 2.8.5.3-2 注文プロダクト削除通知

3. 画面の解説

3.1. 画面を構成するパネルについて

<概要>

本節では画面を構成するパネルについて説明します。

AUIG4 の画面は主に以下の図 3.1-1 に示すパネルから構成されています。

各パネルの概要を表 3.1-1 に示します。

画面によっては一部のパネルが存在しない場合があります。

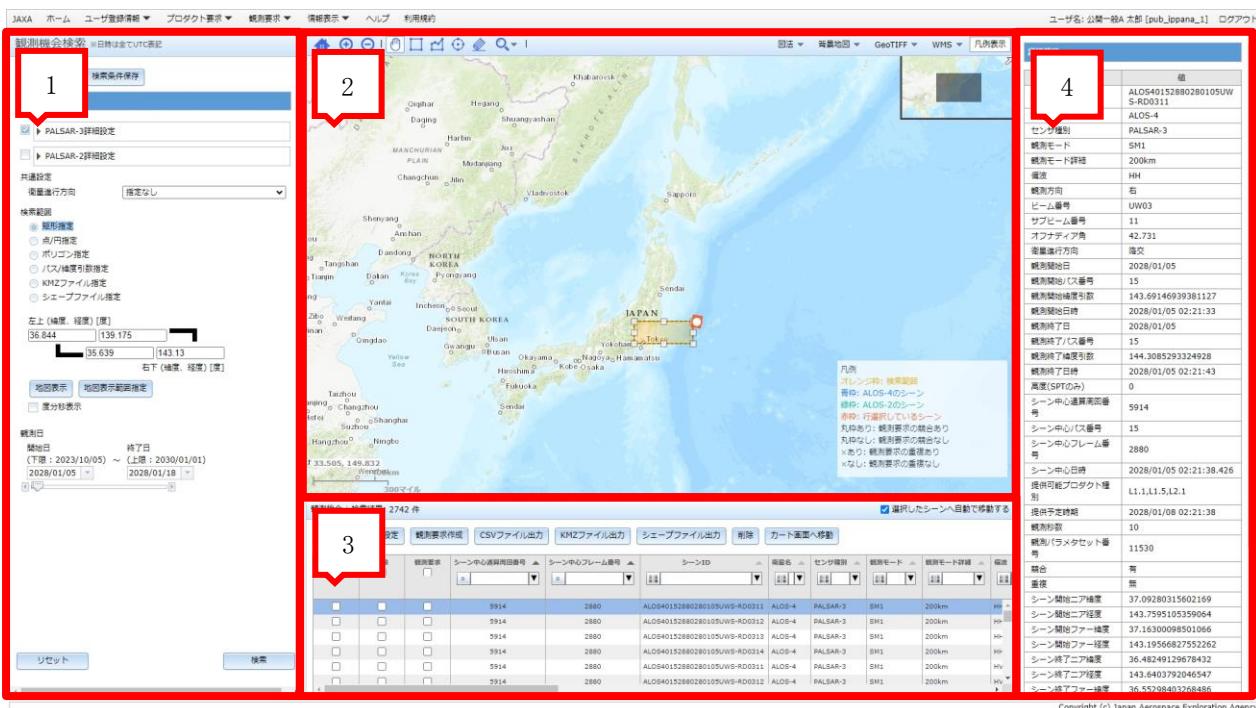


図 3.1-1 画面を構成するパネル

表 3.1-1 画面を構成するパネルの概要

No.	画面名	概要
1	操作パネル	検索条件の指定や、現在の設定の確認を行うことができます。
2	地図パネル	検索結果を地図上に表示します。
3	一覧パネル	検索結果を一覧形式で表示します。
4	詳細パネル	一覧パネルで選択した行の詳細情報を表示します。

※各サービスで登録ユーザレベル毎に利用制限が設けられている画面が存在します。

3.2. 共通画面

<概要>

本節では、AUIG4 の複数の画面に使用されている以下の共通画面について説明します。

- ・地図画面

地図画面は、各画面の地図パネルに表示される共通画面です。

- ・検索条件保存・削除画面

検索条件保存・削除画面は、入力した検索条件の保存と読み込みを行うために使われる共通画面です。

- ・表示項目設定画面

表示項目設定画面は、一覧パネルに表示する検索結果等の表示項目を設定するために使われる共通画面です。

- ・一覧制御

一覧制御は、一覧パネル表示する検索結果等の一覧のソート等を行うために使われる共通機能です。

<制約>

◇「競合」は立案済みの観測計画と競合していることを示しています。

「重複」は観測制約と重複していることを示しています。

<地図画面のある画面>

地図画面は以下の画面に表示されます。

- ・プロダクト検索画面
- ・カート画面
- ・パラメータ設定画面
- ・注文（プロダクト提供要求）履歴画面
- ・観測機会検索画面
- ・観測要求履歴画面

<検索条件保存・削除画面のある画面>

検索条件保存・削除画面は以下の画面にあります。

- ・プロダクト検索画面
- ・観測機会検索画面

<表示項目設定画面のある画面>

表示項目設定画面は以下の画面にあります。

- ・プロダクト検索画面
- ・カート画面
- ・注文（プロダクト提供要求）履歴画面
- ・観測機会検索画面
- ・観測要求履歴画面

<一覧制御のある画面>

一覧制御は以下の画面にあります。

- ・プロダクト検索画面
- ・カート画面
- ・注文（プロダクト提供要求）履歴画面
- ・観測機会検索画面
- ・観測要求履歴画面
- ・バス運用状況(ALOS-4)画面
- ・観測運用状況(ALOS-4)画面
- ・観測運用状況(ALOS-2)画面
- ・軌道制御情報(ALOS-4)画面

3.2.1. 地図画面

3.2.1.1. 地図画面

地図画面を図 3.2.1.1-1 に示します。

地図画面は表 3.2.1.1-1 に示す要素から構成されます。

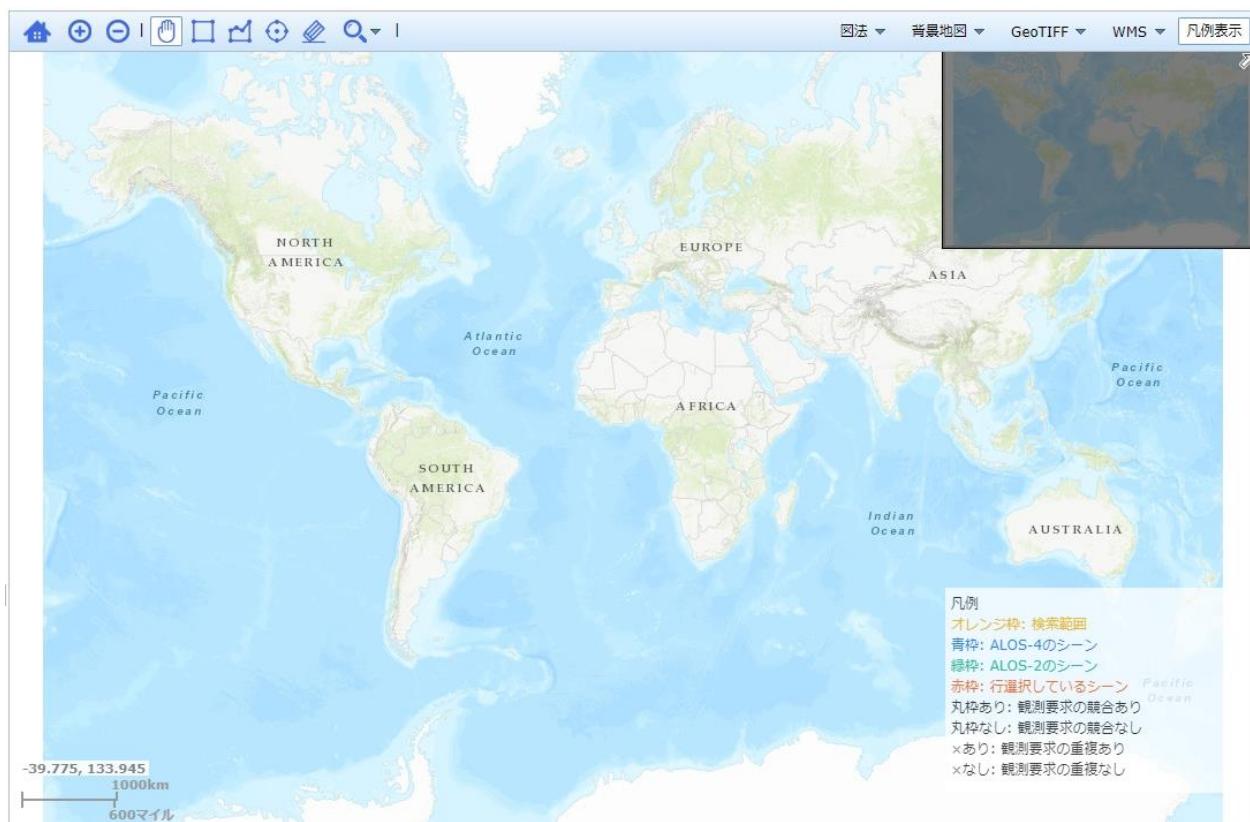


図 3.2.1.1-1 地図画面

表 3.2.1.1-1 地図画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図	地図を表示します。
2	各種表示機能	緯度経度等、各種情報を表示します。
3	操作ツールバー	選択用アイコン等、各種アイコンを表示します。

3.2.1.2. 各種表示機能

(1) 緯度経度表示

マウスカーソルの位置の緯度経度を表示します。

(2) スケールバー

地図のスケールバーを表示します。

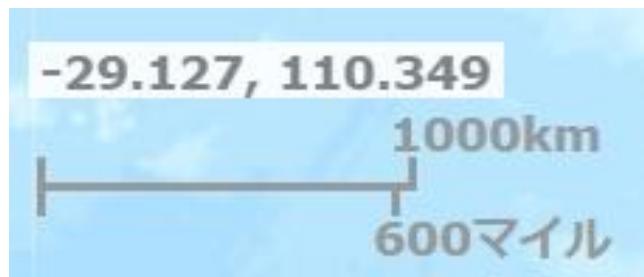


図 3.2.1.2-1 緯度経度表示とスケールバー

(3) 凡例表示

地図上に表示される枠の凡例を表示します。

<制約>

◇ 「競合」は立案済みの観測計画と競合していることを示しています。

「重複」は観測制約と重複していることを示しています。

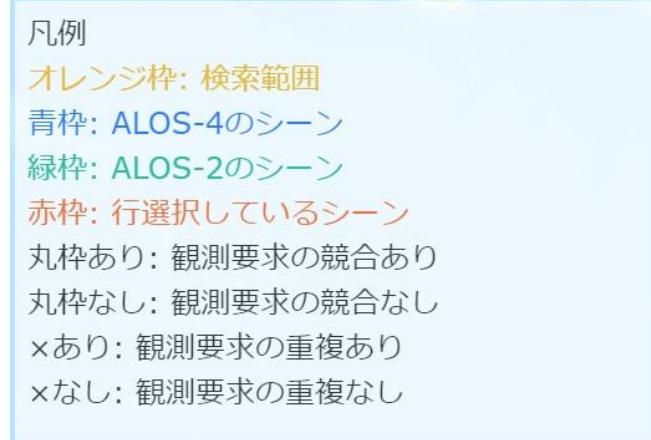


図 3.2.1.2-2 凡例表示

(4) 概観図

地図拡大時の表示範囲確認のため、地図画面の右上に概観図を表示します。

地図画面の表示範囲をグレーの矩形で示します。グレーの矩形をドラッグすると、地図画面の表示位置を動かすことができます。右上の矢印をクリックすると非表示にできます。



図 3.2.1.2-3 概観図

3.2.1.3. 操作ツールバー

操作ツールバーを図 3.2.1.3-1 に示します。

操作ツールバーは表 3.2.1.3-1 に示す要素から構成されます。



図 3.2.1.3-1 地図画面 操作ツールバー

表 3.2.1.3-1 操作ツールバーを構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	ホームボタン	地図表示を初期表示（緯度経度 0 度が画面の中心、初期ズーム）にリセットします。 アイコン :
2	ズーム用アイコン	地図の縮尺を切り替えます。 アイコン :
3	地図移動	ドラッグすることで表示範囲を移動することができます。 アイコン :
4	矩形選択	地図画面から矩形の範囲を選択します。 アイコン :
5	ポリゴン選択	地図画面からポリゴンの範囲を選択します。 アイコン :
6	点/円選択	地図画面から点または円の範囲を選択します。 アイコン :
7	削除	選択された領域を削除します。 アイコン :
8	施設名検索	施設名検索画面をポップアップで表示します。 アイコン :
9	図法	図法選択画面をポップアップで表示します。
10	背景地図	背景地図選択画面をポップアップで表示します。
11	GeoTIFF	GeoTIFF 選択画面をポップアップで表示します。
12	WMS	WMS 選択画面をポップアップで表示します。
13	凡例表示	凡例の表示/非表示を切り替えます。

<各種操作方法>

(1) ズームボタン

地図の縮尺を切り替えます。

マウスホイールを使用して縮尺を切り替えることもできます。

(2) 選択用アイコン

地図上の範囲選択の方法を指定します。

手動で描画する指定方法は以下の3つです。

- 矩形指定

ドラッグで矩形を指定します。

領域指定後は領域をドラッグすると移動することができます。矩形上に表示されている□をドラッグすることで領域を変更することができます。

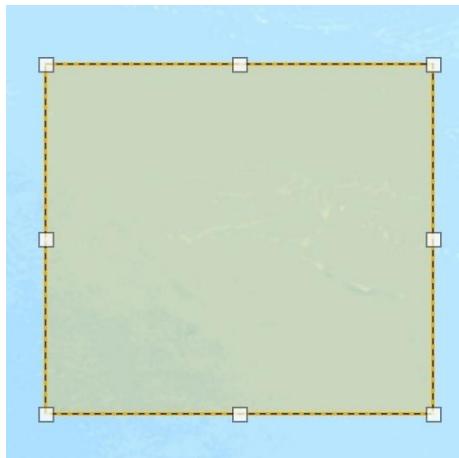


図 3.2.1.3-2 矩形指定

- ポリゴン指定

地図上で複数回クリックを行い、ポリゴンを描画します。描画を完了するには、最後に指定する点でダブルクリックします。

領域指定後は領域をドラッグすると移動することができます。

またポリゴン上の●でポリゴンの端点の移動を、○で端点の追加をすることができます。

点線で囲われた矩形上の□をドラッグするとポリゴンの拡大縮小を、矩形上部の□をドラッグするとポリゴンの回転を行うことができます。

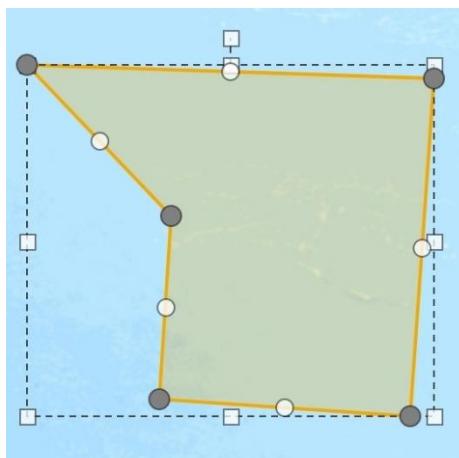


図 3.2.1.3-3 ポリゴン指定

- ・点／円指定 

地図上でクリックすると点指定になります。中心点をドラッグすることで点を移動することができます。

地図上でドラッグをすると円指定になります。

領域指定後は領域をドラッグすると移動することができます。また□をドラッグすると領域の拡大縮小ができます。



図 3.2.1.3-4 点指定

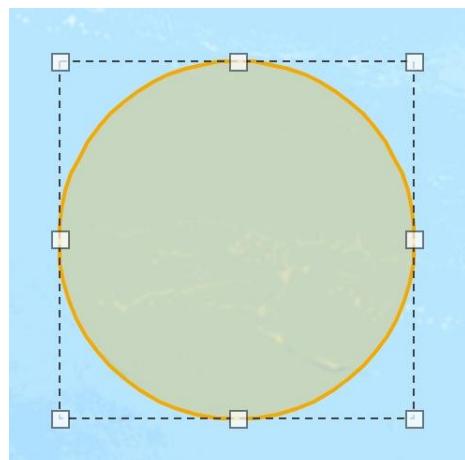


図 3.2.1.3-5 円指定

(3) 削除 

地図上に選択された領域および操作パネルに入力された検索範囲情報を削除します。

(4) 地名検索

地名検索機能では、テキストボックスにキーワードを入力すると、該当する地名、住所を検索しズーム表示することができます。



図 3.2.1.3-6 地名検索

(5) 図法選択

地図表示方法を以下から選択します。

- ・メルカトル図法
- ・極域投影北
- ・極域投影南

尚、極域投影を選択した場合、矩形指定による検索はできません。



図 3.2.1.3-7 図法選択

(6) 背景地図選択

背景地図を以下から選択します。

- ・地形図
- ・衛星画像

尚、衛星画像が選択できるのは、図法をメルカトル図法に設定している場合のみです。



図 3.2.1.3-8 背景地図選択

(7) GeoTIFF

「ファイルを選択」ボタンから GeoTIFF ファイルを指定することで、指定した GeoTIFF ファイルを地図上に重ねて表示します。

「不透明度」チェックボックスとスライダーにより、表示/非表示と不透明度の設定をします。



図 3.2.1.3-9 GeoTIFF

(8) WMS

プルダウンでの選択もしくはテキストボックスへの入力により、WMS の URL を指定します。指定した WMS を地図上に重ねて表示します。

「不透明度」チェックボックスとスライダーにより、表示/非表示と不透明度の設定をします。

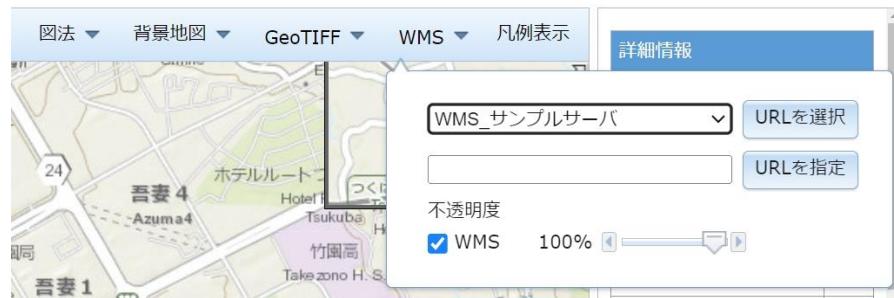


図 3.2.1.3-10 WMS

3.2.2. 検索条件保存・読み込み画面

検索条件保存画面は、各画面の操作パネルの「検索条件保存」ボタンをクリックすると表示されます。

検索条件読み込み画面は、各画面の操作パネルの「検索条件読み込み」ボタンをクリックすると表示されます。

3.2.2.1. 検索条件保存画面

検索条件保存画面を図 3.2.2.1-1 に示します。

検索条件保存画面は表 3.2.2.1-1 に示す要素から構成されます。

The screenshot shows a modal dialog box titled '検索条件を保存' (Save Search Condition). Inside, it displays a table titled '検索条件一覧' (List of Search Conditions) with two entries:

日付	検索条件名
2028-01-05	A2_機会検索01
2028-01-05	A4_機会検索01

Below the table, a message says '保存済み検索条件の更新はできません。' (Update of saved search conditions is not possible.). There is a text input field labeled '検索条件名' (Search Condition Name) with a placeholder box. At the bottom are two buttons: '閉じる' (Close) and '保存' (Save).

図 3.2.2.1-1 検索条件保存画面

表 3.2.2.1-1 検索条件保存画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	検索条件名	検索条件名を入力します。
2	「閉じる」ボタン	検索条件保存画面を閉じます。
3	「保存」ボタン	操作パネルに入力した検索条件を保存します。

<操作方法>

(1) 検索条件を保存するには

①保存したい検索条件を操作パネルに入力します。

②「検索条件保存」ボタンをクリックし、検索条件保存画面を表示します。



図 3.2.2.1-2 検索条件保存画面

③検索条件名を入力します。

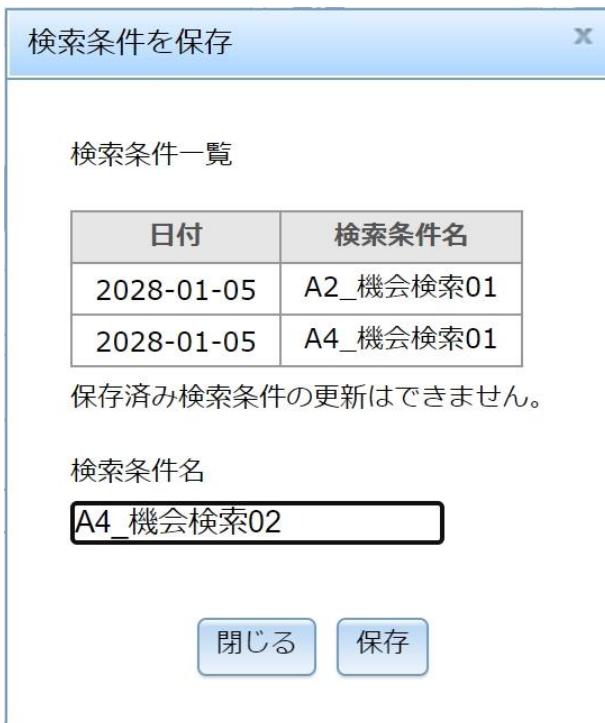


図 3.2.2.1-3 検索条件名を入力

④「保存」ボタンをクリックします。

情報ダイアログが表示され、操作パネル上に入力された検索条件が保存されます。

保存される項目は以下の通りとなっています。

- ・観測機会検索画面：検索範囲、観測日を除く全項目
- ・プロダクト検索画面：検索範囲を除く全項目
- ・カタログ管理画面：検索範囲を除く全項目

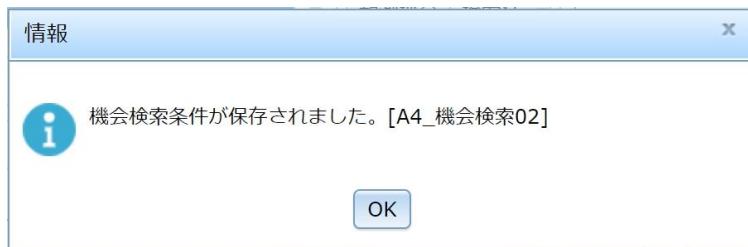


図 3.2.2.1-4 保存完了の情報ダイアログ

3.2.2.2. 検索条件読み込み画面

検索条件読み込み画面を図 3.2.2.2-1 に示します。

検索条件読み込み画面は表 3.2.2.2-1 に示す要素から構成されます。

A screenshot of the "検索条件の読み込み" (Search Condition Import) screen. It shows a table with three rows of imported search conditions. The columns are labeled "日付" (Date), "検索条件名" (Search Condition Name), and a checkbox column. The rows show:

	日付	検索条件名	
読込	2028-01-05	A4_機会検索02	<input type="checkbox"/>
読込	2028-01-05	A2_機会検索01	<input type="checkbox"/>
読込	2028-01-05	A4_機会検索01	<input type="checkbox"/>

Below the table is the message "保存済み検索条件の更新はできません。" (Update of saved search conditions is not possible). At the bottom are two buttons: "閉じる" (Close) and "削除" (Delete).

図 3.2.2.2-1 検索条件読み込み画面

表 3.2.2.2-1 検索条件読み込み画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「読込」ボタン	選択した行の検索条件を読み込みます。
2	チェックボックス	削除したい項目にチェックを入れます。 列見出しのチェックボックスをクリックすると、すべての行にチェックが入ります。
3	「閉じる」ボタン	検索条件読み込み画面を閉じます。
4	「削除」ボタン	チェックが入った検索条件を削除します。

<操作方法>

(1) 検索条件を読み込むには

- ①検索条件読み込み画面を表示します。
- ②対象の検索条件の「読み込」ボタンをクリックします。

(2) 検索条件を削除するには

- ①検索条件読み込み画面を表示します。
- ②対象の検索条件にチェックを入れます。



図 3.2.2.2-2 削除する検索条件にチェックを入れる

③「削除」ボタンをクリックします。

④確認ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

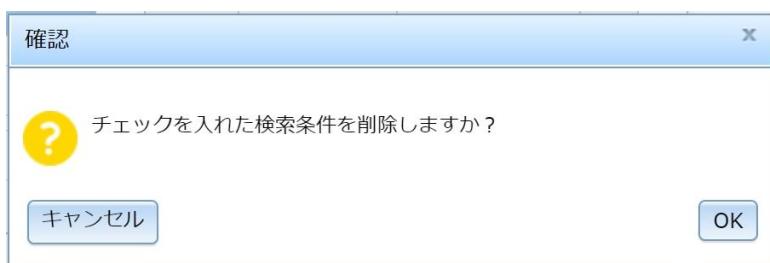


図 3.2.2.2-3 削除の確認ダイアログ

⑤情報ダイアログが表示されます。「OK」ボタンをクリックします。

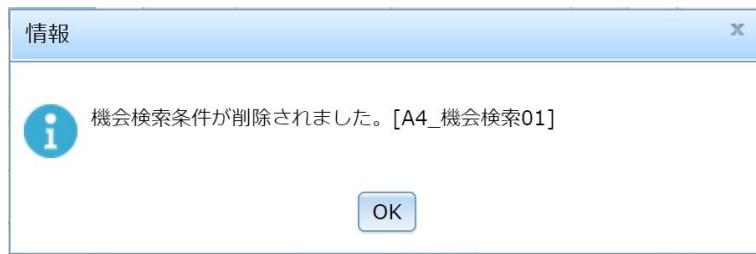


図 3.2.2.2-4 削除実行後の情報ダイアログ

3.2.3. 表示項目設定画面

3.2.3.1. 表示項目設定画面

表示項目設定画面の例を図 3.2.3.1-1 に示します。

表示項目設定画面は表 3.2.3.1-1 に示す要素から構成されます。



図 3.2.3.1-1 表示項目設定画面の例

表 3.2.3.1-1 表示項目設定画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	検索件数上限	検索結果の表示上限件数(1~5000)を設定します。
2	すべての列	一覧に表示可能な項目のリストです。「すべての列」リストにはデータベースに登録されている全項目のうち、「表示する列」リストに含まれない項目が表示されます。
3	表示する列	一覧に表示する項目と順序を設定します。
4	並び順	並び替えに使用する列と並び替え順、昇順・降順を指定します。 「並び順」リストには3項目まで設定することができます。
5	「キャンセル」ボタン	入力した内容を廃棄します。
6	「初期設定に戻す」ボタン	設定値を初期設定に戻します。
7	「OK」ボタン	設定した内容をシステムに登録します。

<操作方法>

(1) 表示する列の追加・削除

- ①「すべての列」リストから一覧に表示したい列を選択し、[>>]ボタン（赤枠）をクリックすると、選択した列が「表示する列」リストに移動します。



図 3.2.3.1-2 「すべての列」リストから追加する列を選択



図 3.2.3.1-3 「すべての列」リストから追加する列を移動

② 「表示する列」リストから、一覧から削除したい列を選択し、[<<]ボタン（赤枠）をクリックすると、選択した列が「すべての列」リストに移動します。



図 3.2.3.1-4 「表示する列」リストから削除する列を選択



図 3.2.3.1-5 「表示する列」リストから削除する列を移動

(2) 表示項目順の設定

① 「表示する列」リストの各項目をドラッグアンドドロップで上下に移動することで、一覧に表示する列の順序を入れ替えることができます。

(3) 並び順の追加・削除

- ①「表示する列」リストから並び順に追加したい列を選択し、[>>]ボタン（赤枠）をクリックすると、選択した項目が「並び順」リストに追加されます。



図 3.2.3.1-6 「表示する列」リストから追加する列を選択



図 3.2.3.1-7 「表示する列」リストから追加する列を移動

② 「並び順」リストから削除したい列を選択し、[<<]ボタン（赤枠）をクリックすると、選択した項目が「並び順」リストから削除されます。



図 3.2.3.1-8 「並び順」リストから削除する列を選択



図 3.2.3.1-9 「並び順」リストから削除する列を移動

(4) 昇順・降順の変更

- ① 「並び順」リストの「昇順」「降順」ラジオボタンをクリックすると、列の昇順・降順設定を入れ替えることができます。



図 3.2.3.1-10 「並び順」リストの昇順・降順設定

(5) 順位の変更

- ① 「並び順」リストの各項目をドラッグアンドドロップで上下に移動することで、ソートの優先順位を変更することができます。「並び順」リストの一番上がソート順1位、その下が2位、3位となります。

3.2.4. 一覧制御

3.2.4.1. 一覧制御

一覧制御では、一覧パネルに表示する内容の制御を行います。

一覧パネルの例を、図 3.2.4.1-1、図 3.2.4.1-2 に示します。

一覧制御は表 3.2.4.1-1 に示す要素から構成されます。

観測機会 検索結果: 1038 件										<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する		
検索結果表示項目設定			観測要求作成		CSVファイル出力		KMZファイル出力		シェープファイル出力		削除	カート画面へ移動
表示 <input type="checkbox"/>	削除 <input type="checkbox"/>	観測要求 <input type="checkbox"/>	シーンID		衛星名	センサ種別	観測モード	観測モード詳細	偏波	観		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41260680270212UWS-RA0210	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HH				
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41260680270212UWS-RA0211	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HH				
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41260680270212UWS-RA0210	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV				
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41260680270212UWS-RA0211	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV				
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41260680270212UWS-RA0210	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH				
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41260680270212UWS-RA0211	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH				

図 3.2.4.1-1 一覧パネルの例



図 3.2.4.1-2 一覧パネルの例

表 3.2.4.1-1 一覧制御を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	チェックボックス	地図画面へのフットプリント表示や、一覧パネルからの削除など、各種操作を行う際に使用します。ヘッダのチェックを選択すると、すべてのチェックボックスが選択されます。また、各列のヘッダ部分をダブルクリックすると、「表示」の列に入っているチェックがコピーされます。なお、画面毎に項目内容や操作が異なるため、詳細は 3 章の、各画面の一覧パネルの説明を参照してください。
2	項目名	項目名を示します。
3	ソート順	ソート順を示します。 三角が上向き (▲) だと昇順、下向き (▼) だと降順であることを表します。
4	フィルタ条件	クリックするとフィルタ条件のリストがポップアップで表示されます。
5	フィルタキーワード入力	キーワードを入力します。
6	フィルタキーワード選択	クリックするとフィルタキーワードのリストがポップアップで表示されます。

<操作方法>

(1) 一覧をソートするには

①ソートしたい項目をクリックすると、指定した列をキーに昇順または降順でソートされます。

再度同じ項目をクリックすると昇順・降順が切り替わります。選択している項目は▲が濃く表示され、選択されていない項目は薄く表示されます。ソートする項目は1つのみ選択可能です。

(2) フィルタ条件

①フィルタ条件（赤枠）をクリックすると、フィルタ条件のリストが表示されます。



図 3.2.4.1-3 フィルタ条件

②フィルタ条件を選択します。

項目が数値の場合には以下の条件から選択できます。（図 3.2.4.1-4）

完全一致/超過/以上/以下/未満



図 3.2.4.1-4 項目が数値の場合

項目が数値以外の場合には以下の条件から選択できます。（図 3.2.4.1-5）

部分一致/前方一致/後方一致/完全一致

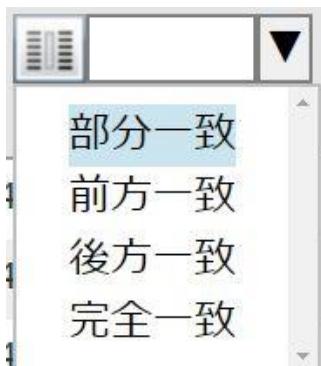


図 3.2.4.1-5 項目が数値以外の場合

(3) キーワード入力

①キーワード入力欄（赤枠）にキーワードを入力することで一覧が絞り込まれます。



図 3.2.4.1-6 キーワード入力

(4) フィルタキーワード選択

①フィルタキーワード選択（赤枠）をクリックするとフィルタキーワードのリストが表示されます。



図 3.2.4.1-7 フィルタキーワード選択

②フィルタキーワードのリストのチェックボックスを選択することで一覧が絞り込まれます。

シーンID	
	<input type="checkbox"/> ALOS40182890270218UWD-RD0108
ALOS	<input type="checkbox"/> ALOS40182900270218UWD-RD0108
ALOS	<input type="checkbox"/> ALOS41250700270221UWD-RA0108
ALOS	<input type="checkbox"/> ALOS41250710270221UWD-RA0108
ALOS	<input type="checkbox"/> ALOS41250710270221UWD-RA0108

図 3.2.4.1-8 フィルタキーワードリスト

(5) カラム幅の変更

①項目の境界をクリックした状態でマウスをスライドさせると、一覧のカラム幅を変更することができます。

※画面遷移するとリセットされます。

(6) 列の並び替え

①項目をドラッグアンドドロップすることで列の並びを変更することができます。

※画面遷移するとリセットされます。

3.2.5. 地図画面と一覧パネルの連動

検索を実施し、地図画面にフットプリントが表示されている画面の例を図 3.2.5-1 に示します。

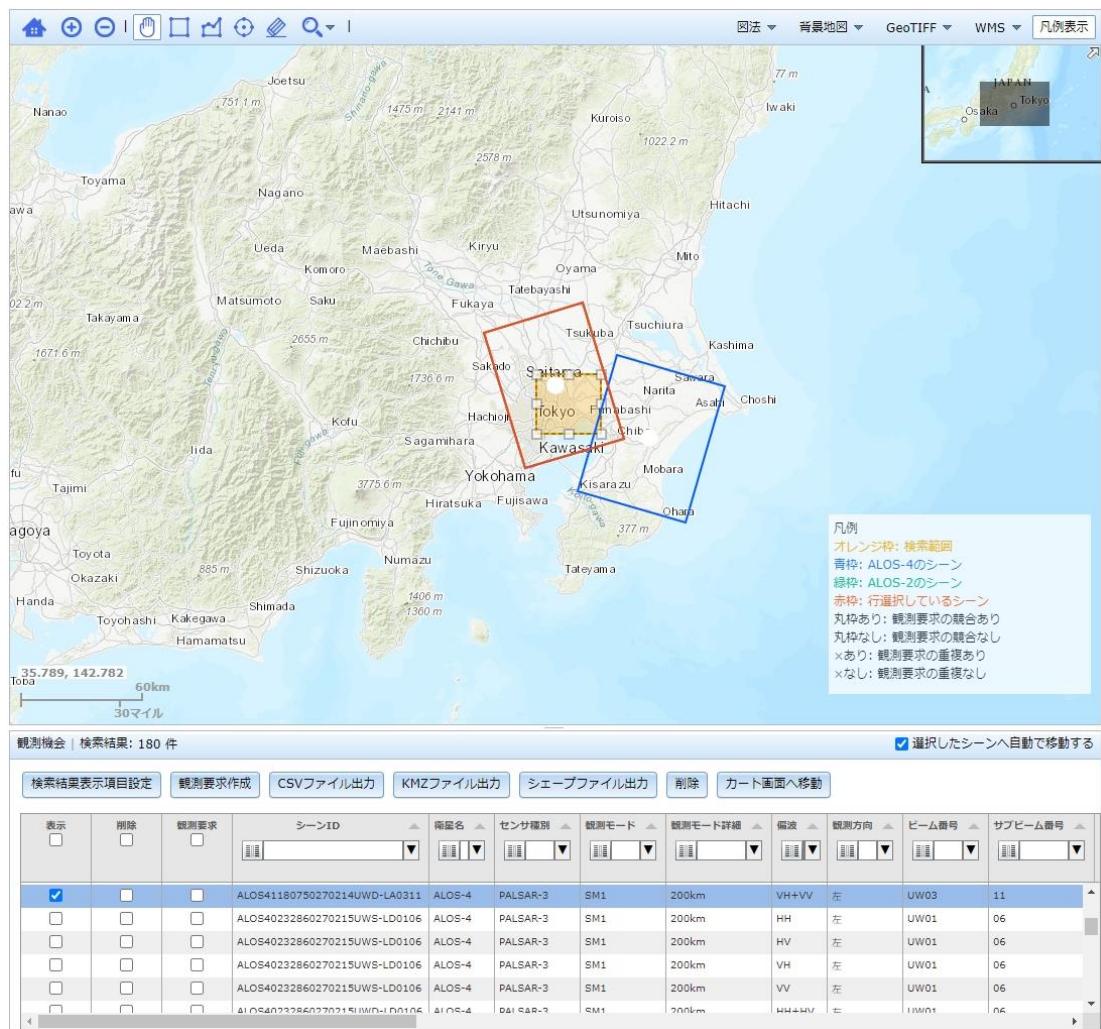


図 3.2.5-1 フットプリント表示時の地図画面

3.2.5.1. 地図画面からシーンを選択

地図画面に表示されているフットプリントをクリックすると、一覧パネルの該当シーンが自動で選択されます。

また、「選択したシーンへ自動で移動する」にチェックボックスを入れると、地図上で選択したシーンが地図画面中央に表示されるように、画面が自動で移動します。

3.2.5.2. 一覧パネルからシーンを選択

一覧パネルのシーンを行選択すると、地図画面にフットプリントが表示されます。「表示」チェックボックスにチェックを入れると、行選択が外れても地図画面にフットプリントが表示され続けます。

また、「選択したシーンへ自動で移動する」にチェックボックスを入れると、一覧パネル上で選択したシーンが地図画面中央に表示されるように、画面が自動で移動します。

3.3. ユーザ登録申請

<概要>

本節ではユーザ情報を登録する際に使用する以下の画面の説明をします。

- ・ユーザ登録申請画面

ユーザ登録申請画面では、ユーザ情報の登録を申請することができます。

<ユーザ登録申請画面表示方法>

以下の手順で表示します。

- ① 受領した URL をブラウザに入力し、ユーザ登録申請画面を表示します。

<制約>

◇パスワードポリシーは以下の通りです。

- ・8 文字以上 30 文字以内であること
- ・英大文字、英小文字、数字、記号のうち 3 種類以上を使用すること
- ・パスワードはユーザ ID と異なるものを入力すること

◇配送先情報を登録するには、「配送人情報」チェックボックスにチェックを入れる必要があります。

3.3.1. ユーザ登録申請画面

3.3.1.1. ユーザ登録申請画面の構成

ユーザ登録申請画面の全体構成を図 3.3.1.1-1 に示します。

ユーザ登録申請画面は表 3.3.1.1-1 に示す要素から構成されます。

<制約>

◇パスワードポリシーは以下の通りです。

- ・8 文字以上 30 文字以内であること
- ・英大文字、英小文字、数字、記号のうち 3 種類以上を使用すること
- ・パスワードはユーザ ID と異なるものを入力すること

◇配送先情報を登録するには、「配送人情報」チェックボックスにチェックを入れる必要があります。

The screenshot shows the 'User Registration Application' form. It includes sections for personal information (name, address, phone numbers, email), business information (company name, address, phone numbers, fax), delivery address (name, address, phone numbers), and other information (FTPSite address, password). Required fields are marked with a red asterisk (*). The 'Delivery Address' section has a checkbox for 'Delivery to the same address as the registration address'. The 'Other Information' section has checkboxes for various services like disaster prevention, fire prevention, forest protection, water prevention, etc. At the bottom right, there are 'Cancel' and 'Submit' buttons.

図 3.3.1.1-1 ユーザ登録申請画面 全体構成

表 3.3.1.1-1 ユーザ登録申請画面を構成する要素 (1/2)

No.	画面を構成する要素	説明
1	ユーザ ID	半角5字以上30字以内で入力してください。 英数字と". "および"_"が使用できます。 登録済みのユーザ ID は使用できません。
2	パスワード	パスワードポリシーに従ったパスワードを設定してください。
3	パスワード（確認）	確認のため、再度パスワードを入力してください。
4	お名前	名前を入力してください。 ミドルネームは省略可能です。
5	ふりがな	名前のふりがなを入力してください。 ページ標記が英語の場合はこの項目は表示されません。
6	所属機関名／会社名	所属している機関名または会社名を入力してください。
7	所属部署名	所属している部署名を入力してください。
8	役職	所属している機関または会社での役職を入力してください。
9	メールアドレス	連絡先メールアドレスを入力してください。 存在しないドメインや携帯ドメインは使用できません。 登録済みのメールアドレスは使用できません。
10	メールアドレス（再入力）	確認のため、再度メールアドレスを入力してください。
11	国名	プルダウンから住所（国名）を入力してください。
12	郵便番号	住所（郵便番号）を入力してください。 数字と"-"が使用できます。
13	都道府県	住所（都道府県）を入力してください。
14	市区町村	住所（市区町村）を入力してください。
15	それ以降の住所	住所（上記以降の住所、番地、ビル名、マンション名など）を入力してください。
16	電話番号	連絡先の電話番号を入力してください。 数字と"+""-"が使用できます。
17	内線番号	連絡先の内線番号を入力してください。 数字と"+""-"が使用できます。
18	FAX 番号	連絡先のFAX番号を入力してください。 数字と"+""-"が使用できます。
19	利用目的	利用目的を以下の項目から1つ選択します。 <ul style="list-style-type: none"> ・実利用 ・学術利用 ・その他 利用分野について以下の項目から1つまたは複数を選択します。 <ul style="list-style-type: none"> ・地殻・地盤変動監視 ・災害状況把握 ・インフラ変位モニタ ・森林・湿地観測 ・海水監視 ・船舶動静把握 ・農業 ・資源探査 ・安全保障 ・その他 "その他"にチェックした場合は、テキストボックスへの入力が必要になります。

表 3.3.1.1-1 ユーザ登録申請画面を構成する要素 (2/2)

No.	画面を構成する要素	説明
20	利用規約	「利用規約」のリンクから利用規約を確認してください。 規約確認後に同意の有無を選択してください。
21	配送人情報	プロダクトの配送先が上記と異なる場合はチェックしてください。 「配送人情報」チェックボックスにチェックを入れることで入力可能になります。
22	受取人氏名	配送先の宛名を入力してください。
23	所属機関名／会社名	配送先の機関／会社名を入力してください。
24	所属部署名	配送先の部署を入力してください。
25	国名	配送先住所（国名）を入力してください。
26	郵便番号	配送先住所（郵便番号）を入力してください。
27	都道府県	配送先住所（都道府県）を入力してください。
28	郡市区町村	配送先住所（郡市区町村）を入力してください。
29	それ以降の住所	配送先住所（上記以降の住所、番地、ビル名、マンション名など）を入力してください。
30	電話番号	配送先の電話番号を入力してください。 数字と“-”が使用できます。
31	内線番号	配送先の電話番号を入力してください。 数字と“-”が使用できます。
32	FAX 番号	配送先の電話番号を入力してください。 数字と“-”が使用できます。
33	FTP サイトアドレス	プロダクトを FTP にて受領する際の受領先のサイト名を入力してください。
34	FTP サイトユーザ名	FTP サイトにログインする際のユーザ名を入力してください。
35	FTP サイトパスワード	FTP サイトにログインする際のパスワードを入力してください。
36	FTP サイトパスワード(再入力)	確認のため、再度 FTP サイトパスワードを入力してください。
37	送信メール表示形式	AUIG4 からのメールに使用する言語を以下から選択してください。 ・英語 ・日本語
38	「キャンセル」ボタン	入力情報を破棄しホーム画面へ移動します。
39	「申請」ボタン	ユーザ情報の登録申請を行います。

3.4. ログイン

<概要>

本節ではログインの際に使用する以下の画面の説明をします。

- ・ログイン画面

ログイン画面から本システムへのログインを行うことができます。

- ・利用者ポータル画面

ログイン後に表示されるホーム画面であり、ここから他画面へ移動することができます。

<ログイン画面表示方法>

以下の手順で表示します。

- ① 以下の URL をブラウザに入力し、ログイン画面を表示します。

<https://auig4.jaxa.jp/app/ja/home>

<利用者ポータル画面表示方法>

以下の手順で表示します。

- ①ログイン

<制約>

◇パスワード再発行を行った後は AUIG4 の各画面にアクセスしても、パスワード変更画面が表示されます。

3.4.1. ログイン画面

3.4.1.1. ログイン画面の構成

ログイン画面の全体構成を図 3.4.1.1-1 に示します。

ログイン画面は表 3.4.1.1-1 に示す要素から構成されます。

画面上部に表示されるメニューバーは表 3.4.1.1-2 に示す要素から構成されます。

<制 約>

◇パスワード再発行を行った後は AUIG4 の各画面にアクセスしても、パスワード変更画面が表示されれます。

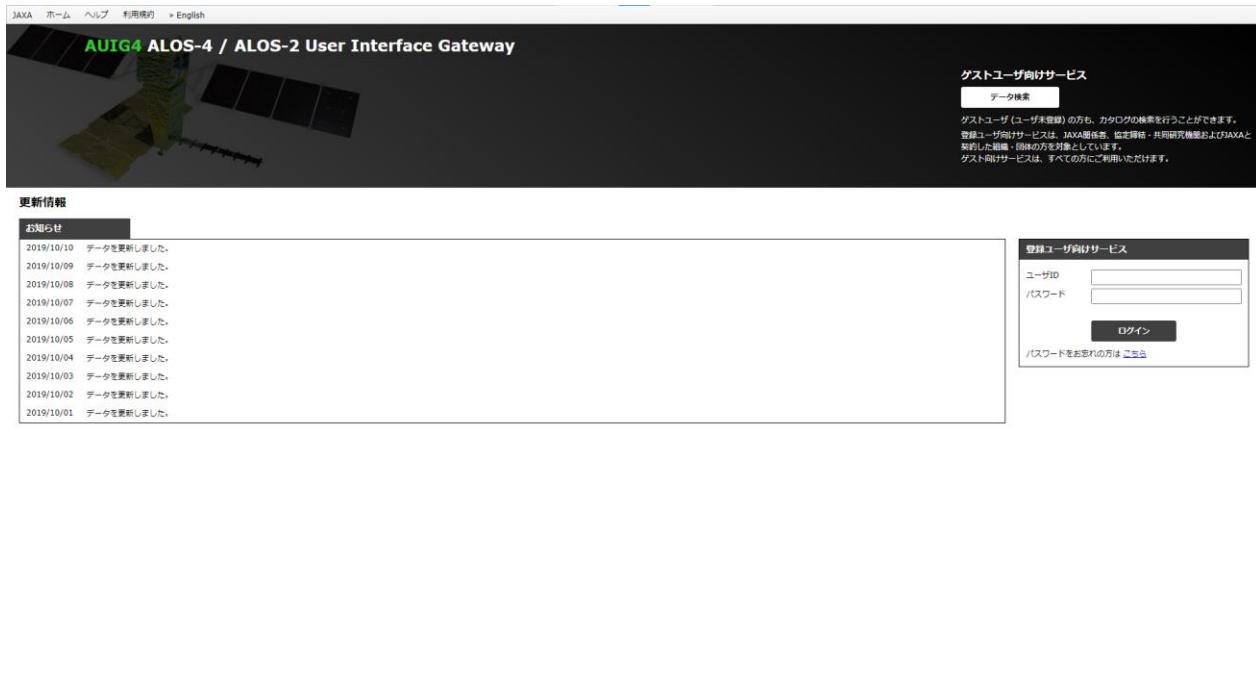


図 3.4.1.1-1 ログイン画面 全体構成

表 3.4.1.1-1 ログイン画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「データ検索」ボタン	ゲストユーザーでログインします。 カタログの検索を行うことができます。
2	ユーザ ID	ユーザ ID を入力します。
3	パスワード	パスワードを入力します。
4	「ログイン」ボタン	ユーザ ID・パスワードを入力後にクリックし、ログインします。
5	パスワードをお忘れの方はこ ちら	パスワード再発行を申請します。

表 3.4.1.1-2 メニューバーを構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	JAXA	JAXA ホームページに移動します。
2	ホーム	利用者ポータル画面に移動します。
3	ヘルプ	ヘルプ画面に遷移します。
4	利用規約	利用規約画面に移動します。
5	English	英語版に切り替えます。

3.4.2. 利用者ポータル画面

3.4.2.1. 利用者ポータル画面の構成

利用者ポータル画面の全体構成を図 3.4.2.1-1 に示します。

利用者ポータル画面は表 3.4.2.1-1 に示す要素から構成されます。

画面上部に表示されるメニューバーは表 3.4.2.1-2 に示す要素から構成されます。

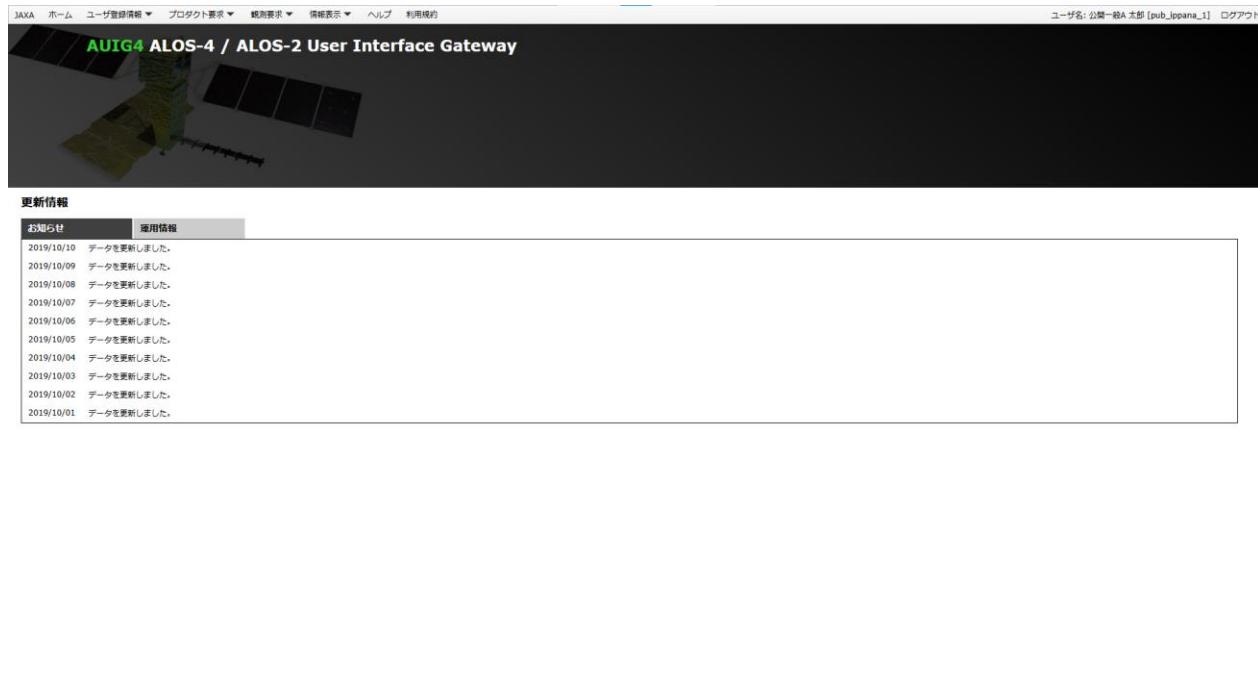


図 3.4.2.1-1 利用者ポータル画面 全体構成

表 3.4.2.1-1 利用者ポータル画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	お知らせ	AUIG4 からのお知らせを表示します。
2	運用情報	衛星の運用情報を表示します。

表 3.4.2.1-2 メニューバーを構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	JAXA	JAXA ホームページに遷移します。
2	ホーム	利用者ポータル画面に移動します。
3	ユーザ登録情報	以下のサブメニューを表示します。 • ユーザ登録情報確認／変更 • パスワード変更 • ユーザ登録情報削除申請
4	プロダクト要求	以下のサブメニューを表示します。 • プロダクト検索 • カート • プロダクト提供要求履歴
5	観測要求	以下のサブメニューを表示します。 • 観測機会検索 • 観測要求履歴
6	情報表示	サブメニュー「衛星運用状況」を表示し、以下のサブメニューを表示します。 • バス運用状況 (ALOS-4) • 観測運用状況 (ALOS-4) • 観測運用状況 (ALOS-2) • 軌道制御情報 (ALOS-4)
7	ヘルプ	ヘルプ画面に遷移します。
8	利用規約	利用規約画面に遷移します。
9	ログアウト	ログアウトします。

3.5. ユーザ登録情報

<概要>

本節では、ユーザ登録情報の確認・変更やパスワードの変更、ユーザ登録情報の削除を行う際に使用する、以下の画面の説明をします。

- ・ユーザ登録情報確認画面

ユーザ登録情報確認画面では、ユーザ登録情報の閲覧ができます。

- ・ユーザ登録情報変更画面

ユーザ登録情報変更画面では、ユーザ登録情報を変更することができます。

- ・パスワード変更画面

パスワード変更画面では、パスワードを変更することができます。

- ・ユーザ登録情報削除申請画面

ユーザ登録情報削除申請画面では、ユーザ登録情報削除を申請することができます。

<ユーザ登録情報確認画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「ユーザ登録情報」→「ユーザ登録情報確認／変更」

<ユーザ登録情報変更画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「ユーザ登録情報」→「ユーザ登録情報確認／変更」

③ 「変更画面へ」ボタンをクリックする

<パスワード変更画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「ユーザ登録情報」→「パスワード変更」

<ユーザ登録情報削除申請画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「ユーザ登録情報」→「ユーザ登録情報削除申請」

<制 約>

◇パスワードポリシーは以下の通りです。

- ・8 文字以上 30 文字以内であること
- ・英大文字、英小文字、数字、記号のうち 3 種類以上を使用すること
- ・パスワードはユーザ ID と異なるものを入力すること
- ・新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近 3 回と異なるものを入力すること

◇配送先情報を登録するには、「配送人情報」チェックボックスにチェックを入れる必要があります。

◇ユーザ登録情報削除時の注意事項は以下の通りです。

- ・ユーザ登録情報の削除申請後および削除後はログインができなくなります。
- ・削除操作の取り消しや、ユーザ登録情報の復元は出来ません。
- ・再度システムを利用する場合は、ユーザを新規に登録する必要があります。

◇対象のユーザは以下の条件を満たしていなければ削除することができません。

- ・対象ユーザが作成した観測要求のうち、観測データ未受信の観測要求が存在しないこと。
- ・対象ユーザが注文したプロダクトのうち、プロダクト未作成の注文が存在しないこと。

◇上記の条件を満たしていないため対象のユーザが削除できない場合は、そのユーザが要求した観測要求およびプロダクト注文を取り消してください。

3.5.1. ユーザ登録情報確認画面

3.5.1.1. ユーザ登録情報確認画面の構成

ユーザ登録情報確認画面の全体構成を図 3.5.1.1-1 に示します。

ユーザ登録情報確認画面は表 3.5.1.1-1、表 3.5.1.1-2 に示す要素から構成されます。

User ID	pub_ippana_1
お名前	姓: 公開一般A 名: 太郎 (ミドルネーム):
ふりがな	姓: こうかんいつばんえい 名: たろう (ミドルネーム):
所属機関名／会社名	一般機関
所属部署名	一般部
パスワード有効期限	2028年3月31日
観測要求件数 (秒) (ALOS-2)	無制限
観測要求件数 (秒) (ALOS-4)	無制限
プロダクト注文件数 (シーン) (ALOS-2)	無制限
プロダクト注文件数 (シーン) (ALOS-4)	無制限
役職	課長
メールアドレス	pub_ippana_1@xxx.xxx
国名	日本
郵便番号	〒 123-4567
都道府県	茨城県
都市区町村	つくば市
それ以前の住所	1丁目A番B号
電話番号	123-456-7890
内線番号	
FAX番号	
利用目的	学術 地盤・地盤変動監視
配送先情報	
受取人氏名	
所属機関名／会社名	
所属部署名	
国名	
郵便番号	
都道府県	
都市区町村	
それ以前の住所	
電話番号	
内線番号	
FAX番号	
FTPサイトアドレス	test-public-ftp-site
FTPサイトユーザー名	a4eics
FTPサイトパスワード	*****
送信メール表示形式	日本語

図 3.5.1.1-1 ユーザ登録情報確認画面 全体構成

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

表 3.5.1.1-1 ユーザ登録情報確認画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	候補値等
1	「キャンセル」ボタン	利用者ポータル画面へ移動します。
2	「変更画面へ」ボタン	ユーザ登録情報変更画面へ移動します。

表 3.5.1.1-2 ユーザ登録情報確認画面に表示する要素

No.	項目名	候補値等
1	ユーザ ID	
2	お名前	
3	所属機関名/会社名	
4	所属部署名	
5	パスワード有効期限	パスワードの有効期限が、JST（日本標準時）で表示されます。
6	観測要求枠数（秒）(ALOS-2)	ログイン時の年度における、観測要求 (ALOS-2) の枠数が表示されます。単位は秒数です。
7	観測要求枠数（秒）(ALOS-4)	ログイン時の年度における、観測要求 (ALOS-4) の枠数を表示されます。単位は秒数です。
8	プロダクト注文枠数（シーン）(ALOS-2)	ログイン時の年度における、プロダクト注文 (ALOS-2) の枠数を表示されます。単位はシーン数です。
9	プロダクト注文枠数（シーン）(ALOS-4)	ログイン時の年度における、プロダクト注文 (ALOS-4) の枠数を表示されます。単位はシーン数です。
10	役職	
11	メールアドレス	
12	国名	
13	郵便番号	
14	都道府県	
15	郡市区町村	
16	それ以降の住所	
17	電話番号	
18	内線番号	
19	FAX 番号	
20	利用目的	
21	配送先情報	
22	受取人氏名	
23	所属機関名／会社名	
24	所属部署名	
25	国名	
26	郵便番号	
27	都道府県	
28	郡市区町村	
29	それ以降の住所	
30	電話番号	
31	内線番号	
32	FAX 番号	
33	FTP サイトアドレス	
34	FTP サイトユーザ名	
35	FTP サイトパスワード	FTP サイトへログインする際のパスワードを、「*」でハッチングした形式で表示します。
36	送信メール表示形式	英語/日本語

3.5.2. ユーザ登録情報変更画面

3.5.2.1. ユーザ登録情報変更画面の構成

ユーザ登録情報変更画面の全体構成を図 3.5.2.1-1 に示します。

ユーザ登録情報変更画面は表 3.5.2.1-1 に示す要素から構成されます。

<制 約>

◇配送先情報を登録するには、「配送人情報」チェックボックスにチェックを入れる必要があります。

図 3.5.2.1-1 ユーザ登録情報変更画面 全体構成

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

表 3.5.2.1-1 ユーザ登録情報変更画面を構成する要素 (1/3)

No.	画面を構成する要素	説明
1	所属部署名	所属している部署名を入力してください。
2	役職	所属している機関または会社での役職を入力してください。
3	メールアドレス	連絡先メールアドレスを入力してください。 存在しないドメインや携帯ドメインは使用できません。 登録済みのメールアドレスは使用できません。
4	国名	プルダウンから住所 (国名) を入力してください。

表 3.5.2.1-1 ユーザ登録情報変更画面を構成する要素 (2/3)

No.	画面を構成する要素	説明
5	郵便番号	住所（郵便番号）を入力してください。 数字と"-"が使用できます。
6	都道府県	住所（都道府県）を入力してください。
7	郡市区町村	住所（郡市区町村）を入力してください。
8	それ以降の住所	住所（上記以降の住所、番地、ビル名、マンション名など）を入力してください。
9	電話番号	連絡先の電話番号を入力してください。 数字と"+""-"が使用できます。
10	内線番号	連絡先の内線番号を入力してください。 数字と"+""-"が使用できます。
11	FAX 番号	連絡先のFAX番号を入力してください。 数字と"+""-"が使用できます。
12	利用目的	<p>利用目的を以下の項目から 1 つ選択します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・実利用 ・学術利用 ・その他 <p>さらに利用分野について以下の項目から 1 つまたは複数を選択します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・地殻・地盤変動監視 ・災害状況把握 ・インフラ変位モニタ ・森林・湿地観測 ・海水監視 ・船舶動静把握 ・農業 ・資源探査 ・安全保障 ・その他 <p>"その他"にチェックした場合は、テキストボックスへの入力が必要になります。</p>
13	配送先情報	プロダクトの配送先が上記と異なる場合はチェックしてください。
14	受取人氏名	配送先の宛名を入力してください。
15	所属機関名／会社名	配送先の機関／会社名を入力してください。
16	所属部署名	配送先の部署を入力してください。
17	国名	配送先住所（国名）を入力してください。
18	郵便番号	配送先住所（郵便番号）を入力してください。
19	都道府県	配送先住所（都道府県）を入力してください。
20	郡市区町村	配送先住所（郡市区町村）を入力してください。
21	それ以降の住所	配送先住所（上記以降の住所、番地、ビル名、マンション名など）を入力してください。
22	電話番号	配送先の電話番号を入力してください。 数字と"-"が使用できます。
23	内線番号	配送先の電話番号を入力してください。 数字と"-"が使用できます。
24	FAX 番号	配送先の電話番号を入力してください。 数字と"-"が使用できます。

表 3.5.2.1-1 ユーザ登録情報変更画面を構成する要素 (3/3)

No.	画面を構成する要素	説明
25	FTP サイトアドレス	プロダクトを FTP にて受領する際の受領先のサイト名を入力してください。
26	FTP サイトユーザ名	FTP サイトにログインする際のユーザ名を入力してください。
27	FTP サイトパスワード	FTP サイトにログインする際のパスワードを入力してください。 なおテキストボックス右のチェックボックスにチェックが入っていなければ FTP サイトのパスワードは変更されません。 またテキストボックスに入力がない状態でチェックが入っている場合、FTP サイトのパスワードはリセットされます。
28	FTP サイトパスワード（再入力）	確認のため、再度 FTP サイトパスワードを入力してください。
29	送信メール表示形式	AUIG4 からのメールに使用する言語を以下から選択してください。 ・英語 ・日本語
30	「キャンセル」ボタン	入力情報を破棄しユーザ登録情報確認画面へ移動します。
31	「登録」ボタン	ユーザ情報を登録します。

3.5.3. パスワード変更画面

3.5.3.1. パスワード変更画面の構成

パスワード変更画面の全体構成を図 3.5.3.1-1 に示します。

パスワード変更画面は表 3.5.3.1-1 に示す要素から構成されます。

<制約>

◇パスワードポリシーは以下の通りです。

- ・8 文字以上 30 文字以内であること
- ・英大文字、英小文字、数字、記号のうち 3 種類以上を使用すること
- ・パスワードはユーザ ID と異なるものを入力すること
- ・新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近 3 回と異なるものを入力すること

The screenshot shows the 'Password Change' page of the JAXA portal. The page title is 'Password Change'. There are three input fields: 'Current Password', 'New Password', and 'Confirm New Password'. Below the fields are four validation rules:

- * 8文字以上30字以内
- * 英大文字、英小文字、数字、記号のうち3種類以上を使用すること
- * パスワードはユーザIDと異なるものを入力すること
- * 新しいパスワードは現在のパスワードを含む直近3回と異なるものを入力すること

At the bottom are two buttons: 'キャンセル' (Cancel) and '更新' (Update).

図 3.5.3.1-1 パスワード変更画面 全体構成

表 3.5.3.1-1 パスワード変更画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	現在のパスワード	現在のパスワードを入力します。
2	新しいパスワード	新しく設定したいパスワードを入力します。
3	新しいパスワード（確認）	上記「新しいパスワード」と同一のパスワードを入力します。
4	「キャンセル」ボタン	入力情報を破棄し利用者ポータル画面に戻ります。
5	「更新」ボタン	入力された値でパスワードを更新します。

3.5.4. ユーザ登録情報削除申請画面

3.5.4.1. ユーザ登録情報削除申請画面の構成

ユーザ登録情報削除申請画面の全体構成を図 3.5.4.1-1 に示します。

ユーザ登録情報削除申請画面は表 3.5.4.1-1 に示す要素から構成されます。

<制約>

◇ユーザ登録情報削除時の注意事項は以下の通りです。

- ・ユーザ登録情報の削除申請後および削除後はログインができなくなります。
- ・削除操作の取り消しや、ユーザ登録情報の復元は出来ません。
- ・再度システムを利用する場合は、ユーザを新規に登録する必要があります。

◇対象のユーザは以下の条件を満たしていなければ削除することができません。

- ・対象ユーザが作成した観測要求のうち、観測データ未受信の観測要求が存在しないこと。
- ・対象ユーザが注文したプロダクトのうち、プロダクト未作成の注文が存在しないこと。

◇上記の条件を満たしていないため対象のユーザが削除できない場合は、そのユーザが要求した観測要求およびプロダクト注文を取り消してください。

JAXA ホーム ユーザ登録情報 ▼ プロダクト要求 ▼ 観測要求 ▼ 情報表示 ▼ ヘルプ 利用規約 ユーザ名: 公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] ログアウト

ユーザ登録情報削除申請

ユーザ登録情報の削除申請を行います。

※ 観測要求またはプロダクト注文を出している場合、ユーザ登録情報の削除はできません。
※ ユーザ登録情報の削除申請後および削除後はログインができなくなります。
※ 削除操作の取り消しや、ユーザ登録情報の復元は出来ません。
※ 再度システムを利用する場合は、新規にユーザ登録申請をする必要があります。

申請

Copyright (c) Japan Aerospace Exploration Agency

図 3.5.4.1-1 ユーザ登録情報削除申請画面 全体構成

表 3.5.4.1-1 ユーザ登録情報削除申請画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「申請」ボタン	ユーザ登録情報削除を申請します。

3.6. プロダクト要求

<概要>

本節では、プロダクトの検索やプロダクトを注文する際に使用する、以下画面の説明をします。

・プロダクト検索画面

プロダクト検索画面では、センサ固有の細かな条件指定による検索や、シーン ID による検索を実施できます。また、干渉可能性のあるシーンを検索する干渉ペア候補検索を実施することもできます。

・カート画面

カート画面では、プロダクト検索画面で選択したプロダクトを注文できます。注文の際には必要に応じて、処理に必要なパラメータを設定することができます。

・注文（プロダクト提供要求）履歴画面

注文（プロダクト提供要求）履歴画面では、これまでに注文（プロダクト提供要求）したプロダクト情報の確認や、注文を取り消すことができます。

また、所属機関およびアカウントに割り当てられている注文枠の情報を確認することもできます。

<プロダクト検索画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「プロダクト要求」→「プロダクト検索」

<カート画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「プロダクト要求」→「カート」

<注文（プロダクト提供要求）履歴画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「プロダクト要求」→「プロダクト提供要求履歴」

<制約>

◇プロダクト検索（領域指定検索）の場合、メルカトル図法では高緯度（極域付近）のシーンは検索できません。高緯度のシーンを検索する場合は、図法を「極域投影北」または「極域投影南」に変更してください。ただし、プロダクト検索（シーン ID 検索または再生 ID 検索）の場合、メルカトル図法でも高緯度のシーンを検索できます。

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

- ・プロダクト検索：「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えています。」
- ・シーン ID 検索：「シーン ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えています。」
- ・再生 ID 検索：「再生 ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えています。」
- ・干渉ペア候補検索：「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えています。」「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇カート画面にて、カート内のプロダクトの件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

- 「件数が表示上限数を超えるました。」
- 「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇ALOS-4 の観測データについて処理レベル L2.1 で注文する際、出力すべき偏波が 1 つもない場合（全偏波 OFF の場合など）、注文は受け付けられますがプロダクトは作成できません。その場合、プロダクト提供要求は削除され、プロダクト提供要求枠は返還されます。

◇パラメータ設定画面では以下の方法にて、要求するシーンを指定することができます。

- ・シーンシフト (ALOS-2、ALOS-4)
選択したシーンを基点とし、衛星進行方向（アジマス方向）の前後にシーンを移動させたい場合に使用します。シーンのシフト量を指定します。
- ・ユーザ定義 (ALOS-4 のみ)
任意のシーンを設定したい場合に使用します。シーン中心（緯度、経度）とシーンサイズ（グランドレンジ範囲、アジマス範囲）を指定します。
- ・シーン結合 (ALOS-4 のみ)
選択したシーンを基点とし、レンジ方向の別のシーンを結合させたい場合に使用します。指定するシーンの、開始地点のサブビーム番号と終了地点のサブビーム番号を指定します。

◇シーン指定方法の「シーン結合」を指定した場合、結合したシーン数分の枠数を消費します。

◇パラメータ設定画面にて DEM を変更した場合、DEM の整備範囲を示すダイアログが表示されます。

◇注文可能枠数を超える数のプロダクトを選択した場合、注文枠情報の欄に、超過している枠数が赤文字で表示されます。その場合は、カート画面の一覧パネルの「選択」チェックボックスからチェックを外し、注文可能枠数に収まるようにしてください。

◇アクセス先のFTPサイトは、ユーザ登録時に登録したものです。

◇プロダクトをダウンロードできる期間は、プロダクトの提供完了日から1週間です。1週間が過ぎるとダウンロードできなくなります。取得可能期限日は、注文（プロダクト提供要求）履歴画面の詳細パネルに表示される「ダウンロード期限」で確認できます。

◇注文したプロダクトは、注文（プロダクト提供要求）履歴画面からHTTPダウンロードで取得できます。

◇容量が大きいプロダクトは分割して提供されます。

その場合には、分割数分「ダウンロード」ボタンが表示されるため、1つ1つクリックし、プロダクトをダウンロードしてください。

◇分割提供されたプロダクトは、「プロダクトファイル結合ツール」を使用し、結合させることができます。詳細は「プロダクトファイル結合ツールマニュアル」を参照してください。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文履歴件数が一覧パネルの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「プロダクト提供要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限を超えてます。」「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文を取り消すことができるのは詳細パネル（シーン詳細）（3.6.3.5 参照）に表示されている進捗状況が「カート受付済み」「プロダクト提供要求受付済み※」の場合に限ります。

※末尾がA～Cのいずれでも取り消し可能です。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて注文を取り消した場合、プロダクト提供要求枠数は返還されます。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて表示される、プロダクト情報の「進捗状況」は以下のいずれかが表示されます。

10：カート受付済み

20：プロダクト提供要求受付済みA

21：プロダクト提供要求受付済みB

30：プロダクト提供要求受付済みC

40：プロダクト作成完了待ち

50：プロダクト作成済み

60：目視検査待ち

65：プロダクト提供準備開始

70：プロダクト提供準備完了

80：プロダクト提供済み

90：プロダクト削除

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて表示される、プロダクト情報の「進捗状況」のうち、「80：プロダクト提供済み」は、提供準備が出来ていることを示しています。画面からの HTTP ダウンロードまたは FTP-get による、プロダクトのダウンロード完了を示すものではありません。

3.6.1. プロダクト検索画面

3.6.1.1. プロダクト検索画面の構成

プロダクト検索画面の全体構成を図 3.6.1.1-1 に示します。

プロダクト検索画面は表 3.6.1.1-1 に示す 4 つのパネルから構成されます。

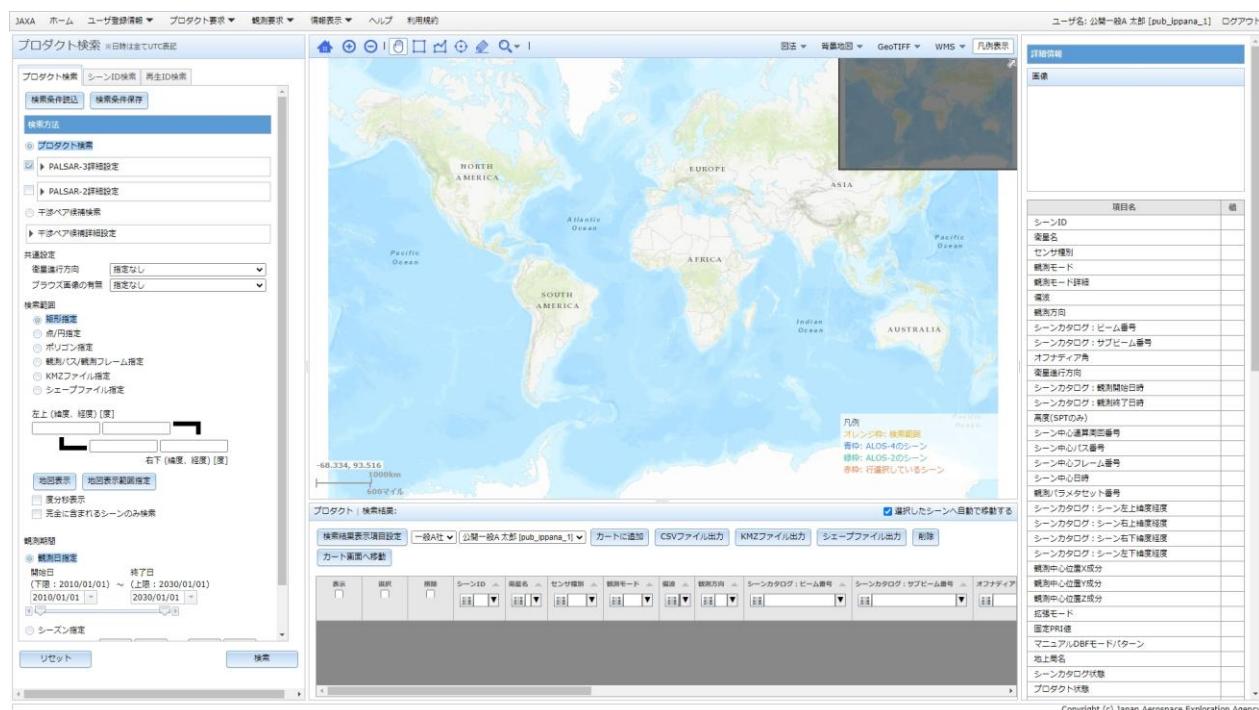


図 3.6.1.1-1 プロダクト検索画面 全体構成

表 3.6.1.1-1 プロダクト検索画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	地図の表示、検索範囲の指定、及び検索結果のフットプリントを表示します。
2	操作パネル(プロダクト検索)	「プロダクト検索」タブを選択することで、検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
3	操作パネル(シーン ID 検索)	「シーン ID 検索」タブを選択することで、検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
4	操作パネル(再生 ID 検索)	「再生 ID 検索」タブを選択することで、検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
5	一覧パネル(検索結果)	プロダクト検索で得られるプロダクトの一覧を表示します。
6	詳細パネル(詳細情報)	プロダクト一覧で選択したプロダクトの詳細情報を表示します。

3.6.1.2. 地図パネル

「3.2.1. 地図画面」を参照して下さい。

3.6.1.3. 操作パネル（プロダクト検索）

操作パネル（プロダクト検索）（図 3.6.1.3-1）では、条件指定によるプロダクトの検索を行うことができます。

操作パネル（プロダクト検索）は表 3.6.1.3-1 に示すボタンから構成されます。

<制 約>

◇プロダクト検索（領域指定検索）の場合、メルカトル図法では高緯度（極域付近）のシーンは検索できません。高緯度のシーンを検索する場合は、図法を「極域投影北」または「極域投影南」に変更してください。ただし、プロダクト検索（シーン ID 検索または再生 ID 検索）の場合、メルカトル図法でも高緯度のシーンを検索できます。



図 3.6.1.3-1 プロダクト検索画面 操作パネル（プロダクト検索）

表 3.6.1.3-1 操作パネル（プロダクト検索）で指定可能な検索条件

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「検索条件読込」ボタン	保存した検索条件を操作パネル（プロダクト検索）に反映できます。
2	「検索条件保存」ボタン	操作パネル（プロダクト検索）で入力した検索条件を保存できます。
3	「プロダクト検索」ラジオボタン	プロダクト検索を行うには、「プロダクト検索」のラジオボタンを選択します。
4	「PALSAR-2 詳細設定」「PALSAR-3 詳細設定」チェックボックス	<p>詳細な検索条件の指定を行うには「PALSAR-3 詳細設定」「PALSAR-2 詳細設定」のボックスをクリックしシャッターを開きます。</p> <p>検索条件を有効にするにはシャッター左のチェックボックスにチェックを入れてください。</p> <p>シャッター左のチェックボックスにチェックが入っていない場合、検索条件を指定していても、該当センサでの検索は実施されません。</p> <p>いずれも複数件をチェックすることで OR 検索を実行します。</p> <p>「PALSAR-3 詳細設定」の詳細は図 3.6.1.3-2、表 3.6.1.3-2 を、「PALSAR-2 詳細設定」の詳細は図 3.6.1.3-3、表 3.6.1.3-3 をそれぞれ参照してください。</p>
5	「干渉ペア候補検索」ラジオボタン	干渉ペア候補検索を行うには、「干渉ペア候補検索」のラジオボタンを選択します。 「干渉ペア候補検索」については 3.6.1a 項を参照してください。
6	共通設定	衛星進行方向及びブラウズ画像の有無を指定できます。 衛星進行方向：指定なし/昇交/降交 ブラウズ画像の有無：指定なし/有り/無し
7	検索範囲	ラジオボタンで検索方法を指定した後、下のテキストボックスに数値を入力することで検索範囲を指定できます。 地図上で選択した場合には自動で入力が行われます。 詳細は表 3.6.1.3-4 を参照してください。
8	観測期間	<p>シーン観測時期を指定できます。ラジオボタンで観測日指定またはシーズン指定のいずれかを指定します。</p> <p>観測日指定の場合には開始日と終了日を入力します。▼をクリックすると、カレンダーから日付を選択することができます。</p> <p>スライダーを左右に移動することで、日付の範囲を変更することができます。</p> <p>シーズン指定の場合には範囲に含まれる年の観測期間中の日付を検索条件とします。</p> <p>例) 観測期間 12月1日～2月28日 範囲 2016年～2018年 の場合 指定される期間は 2016年12月1日～2017年2月28日 2017年12月1日～2018年2月28日 2018年12月1日～2019年2月28日 になります。</p>
9	「リセット」ボタン	検索条件の入力項目をクリアします。
10	「検索」ボタン	入力した条件で検索を行います。

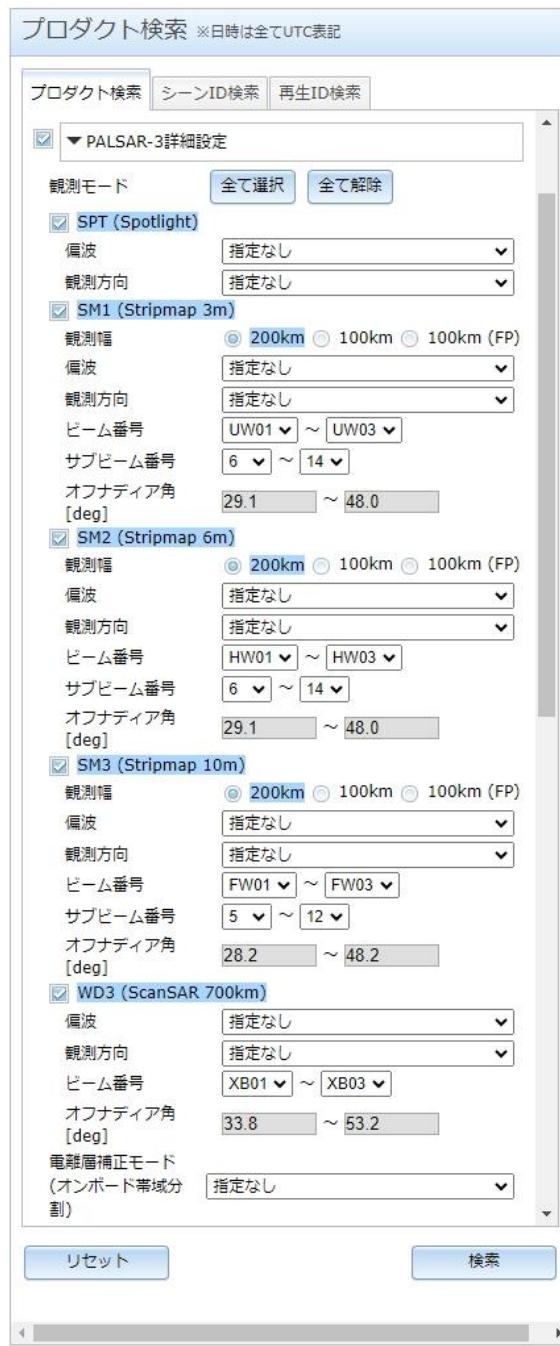


図 3.6.1.3-2 プロダクト検索画面 操作パネル (PALSAR-3 詳細設定)

表 3.6.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (1/5)

No.	PALSAR-3 詳細設定	説 明
1	「全て選択」ボタン	全ての観測モード (SPT、SM1、SM2、SM3、WD3) にチェックが入ります。
2	「全て解除」ボタン	全ての観測モード (SPT、SM1、SM2、SM3、WD3) のチェックが解除されます。
3	SPT (Spotlight)	分解能 1×3m 観測幅 35km 偏波 : 指定なし / HH/HV/VH/VV / HH+HV/VH+VV 観測方向 : 指定なし / 右 / 左

表 3.6.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (2/5)

No.	PALSAR-3 詳細設定	説 明
4	SM1 (Stripmap 3m)	<p>分解能 3m 観測幅「200km」、「100km」、「100km (フルポラリメトリ観測)」から選択できます。 各選択時に設定できる値は以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ 観測幅 「200km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) UW01～UW03 (終了) UW01～UW03 ・サブビーム番号※1：(開始) 6～14 (終了) 6～14 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます (固定値)。 ➤ 観測幅 「100km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) UB01～UB23 (終了) UB01～UB23 ・サブビーム番号※1：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます (固定値)。 ➤ 観測幅 「100km(FP)」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) UB01～UB23 (終了) UB01～UB23 ・サブビーム番号※1：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます (固定値)。

表 3.6.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (3/5)

No.	PALSAR-3 詳細設定	説 明
5	SM2 (Stripmap 6m)	<p>分解能 6m 観測幅「200km」、「100km」、「100km（フルポラリメトリ観測）」から選択できます。 各選択時に設定できる値は以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ 観測幅 「200km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) HW01～HW03 (終了) HW01～HW03 ・サブビーム番号※1：(開始) 6～14 (終了) 6～14 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）。 ➤ 観測幅 「100km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) HB01～HB23 (終了) HB01～HB23 ・サブビーム番号※1：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）。 ➤ 観測幅 「100km(FP)」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) HB01～HB23 (終了) HB01～HB23 ・サブビーム番号※1：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）。

表 3.6.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (4/5)

No.	PALSAR-3 詳細設定	説 明
6	SM3 (Stripmap 10m)	<p>分解能 10m 観測幅「200km」、「100km」、「100km（フルポラリメトリ観測）」から選択できます。 各選択時に設定できる値は以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ 観測幅 「200km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) FW01～FW03 (終了) FW01～FW03 ・サブビーム番号※1：(開始) 5～12 (終了) 5～12 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）。 ➤ 観測幅 「100km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) FB01～FB21 (終了) FB01～FB21 ・サブビーム番号※1：(開始) 1～22 (終了) 1～22 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）。 ➤ 観測幅 「100km(FP)」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) FB01～FB21 (終了) FB01～FB21 ・サブビーム番号※1：(開始) 1～22 (終了) 1～22 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）。
7	WD3 (ScanSAR 700km)	<p>分解能 25m 観測幅 700km 偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV 観測方向：指定なし/右/左 ビーム番号：(開始) XB01～XB03 (終了) XB01～XB03 オフナディア角：選択したビーム番号により自動設定されます（固定値）。</p>

表 3.6.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (5/5)

No.	PALSAR-3 詳細設定	説 明
8	電離層補正モード（オンボード帯域分割）	<p>拡張モードのうち、「電離層補正モード（オンボード帯域分割）」で観測したデータのプロダクトを検索条件として指定できます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・指定なし：「電離層補正モード（オンボード帯域分割）」での観測有無に関わらず、全てのデータを検索結果に表示します。 ・ON：「電離層補正モード（オンボード帯域分割）」で観測されたデータのみ、検索結果に表示します。 ・OFF：「電離層補正モード（オンボード帯域分割）」で観測されたデータ以外を、検索結果に表示します。

※1 サブビーム番号の選択範囲は、ビーム番号の選択によって変動します。表 3.6.1.3-2 には最も多くの値が表示される場合の最小値と最大値を記載しています。

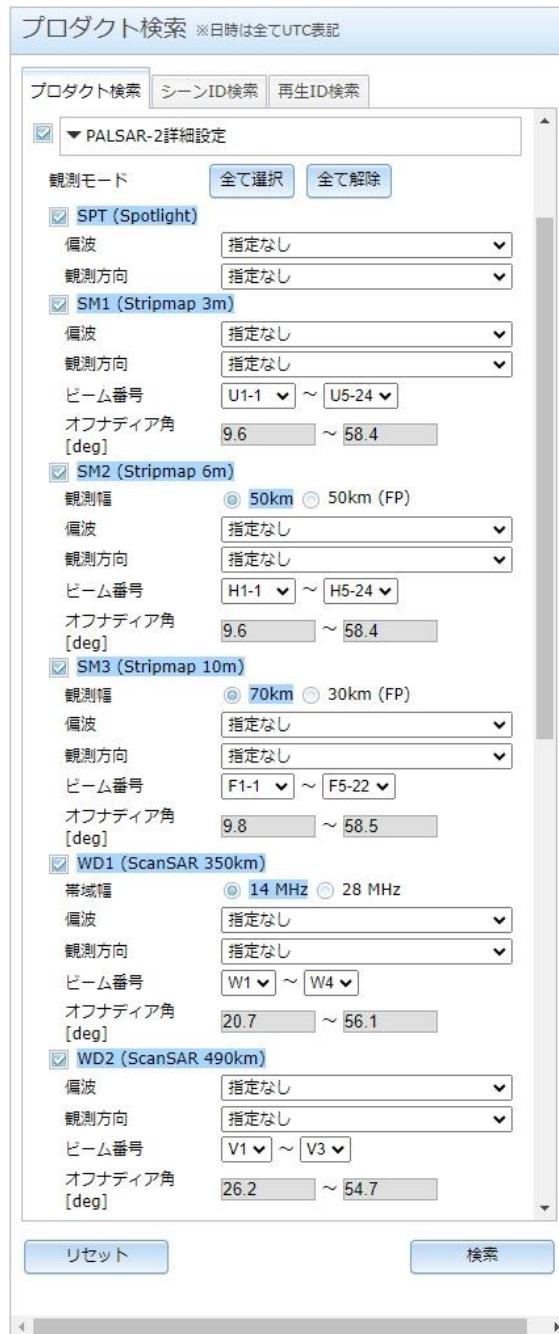


図 3.6.1.3-3 プロダクト検索画面 操作パネル (PALSAR-2 詳細設定)

表 3.6.1.3-3 PALSAR-2 詳細設定で指定可能な追加条件 (1/2)

No.	PALSAR-2 詳細設定	説明
1	「全て選択」ボタン	観測モードのチェックボックス全てにチェックが入ります。
2	「全て解除」ボタン	観測モードのチェックボックスから全てのチェックを外します。
3	SPT (Spotlight)	分解能 1×3m 観測幅 25km 偏波 : 指定なし/HH/HV/VH/VV 観測方向 : 指定なし/右/左

表 3.6.1.3-3 PALSAR-2 詳細設定で指定可能な追加条件 (2/2)

No.	PALSAR-2 詳細設定	説 明
4	SM1 (Stripmap 3m)	<p>分解能 3m 観測幅 50km 偏波 : 指定なし / HH/HV/VH/VV / HH+HV/VH+VV 観測方向 : 指定なし / 右 / 左 ビーム番号 : (開始) U1-1～U1-5、U2-6～U2-9、U3-10～U3-14、 U4-15～U4-19、U5-20～U5-24 (終了) U1-1～U1-5、U2-6～U2-9、U3-10～U3-14、 U4-15～U4-19、U5-20～U5-24 オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)。</p>
5	SM2 (Stripmap 6m)	<p>分解能 6m 観測幅 「50km」、「50km (フルポラリメトリ観測)」から選択できます。</p> <p>➤ 観測幅 「50km」 選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波 : 指定なし / HH/HV/VH/VV / HH+HV/VH+VV / LCH/LCV / RCH/RCV / LH/LV ・観測方向 : 指定なし / 右 / 左 ・ビーム番号 : (開始) H1-1～H1-5、H2-6～H2-9、H3-10～H3-14、 H4-15～H4-19、H5-20～H5-24 (終了) H1-1～H1-5、H2-6～H2-9、H3-10～H3-14、 H4-15～H4-19、H5-20～H5-24 ・オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)。 <p>➤ 観測幅 「50km(FP)」 選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波 : 指定なし / HH+HV+VH+VV ・観測方向 : 指定なし / 右 / 左 ・ビーム番号 : (開始) FP6-1～FP6-7 (終了) FP6-1～FP6-7 ・オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)。

No.	PALSAR-2 詳細設定	説明
6	SM3 (Stripmap 10m)	<p>分解能 10m 観測幅 「70km」、「30km (フルポラリメトリ観測)」から選択できます。</p> <p>➤ 観測幅 「70km」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> 偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV/LCH+LCV/RCH+RCV/LH+LV 観測方向：指定なし/右/左 ビーム番号：(開始) F1-1～F1-4、F2-5～F2-7、F3-8～F3-12、 F4-13～F4-17、F5-18～F5-22 (終了) F1-1～F1-4、F2-5～F2-7、F3-8～F3-12、 F4-13～F4-17、F5-18～F5-22 オフナディア角：選択したビーム番号により自動設定されます（固定値）。 <p>➤ 観測幅 「30km(FP)」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> 偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV 観測方向：指定なし/右/左 ビーム番号：(開始) FP10-1 (終了) FP10-1 オフナディア角：選択したビーム番号により自動設定されます（固定値）。
7	WD1 (ScanSAR 350km)	<p>分解能 100m 観測幅 350km 帯域幅 「14MHz」、「28MHz」から選択できます。 偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV 観測方向：指定なし/右/左 ビーム番号：(開始) W1～W4 (終了) W1～W4 オフナディア角：選択したビーム番号により自動設定されます（固定値）。</p>
8	WD2 (ScanSAR 490km)	<p>分解能 60m 観測幅 490km 帯域幅 14MHz 偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV 観測方向：指定なし/右/左 ビーム番号：(開始) V1～V3 (終了) V1～V3 オフナディア角：選択したビーム番号により自動設定されます（固定値）。</p>

表 3.6.1.3-4 検索範囲で指定可能な条件

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「矩形指定」ラジオボタン	矩形で領域を選択します。地図パネル上で矩形を選択すると、自動で「矩形指定」ラジオボタンが選択された状態になります。
2	「点/円指定」ラジオボタン	点で領域を指定、または円で領域を指定します。地図パネル上で点/円指定を選択すると、自動で「点/円指定」ラジオボタンが選択された状態になります。
3	「ポリゴン指定」ラジオボタン	ポリゴンで領域を指定します。地図パネル上でポリゴン指定を選択すると、自動で「ポリゴン指定」ラジオボタンが選択された状態になります。
4	「観測パス/観測フレーム指定」ラジオボタン	観測パスとフレーム番号を数値の範囲で指定します。
5	「KMZ ファイル指定」ラジオボタン	「ファイルを選択」ボタンからローカルの KMZ ファイルを指定すると、KMZ ファイルに記載された領域を指定することができます。
6	「シェープファイル指定」ラジオボタン	「ファイルを選択」ボタンからローカルのシェープファイルを指定すると、シェープファイルに記載された領域を指定することができます。
7	「地図表示」ボタン	検索範囲として入力されている緯度経度情報を元に、地図上に検索範囲を表示します。
8	「地図表示範囲指定」ボタン	地図パネルに表示されている範囲の緯度経度を矩形指定の欄に反映します。
9	「度分秒表示」チェックボックス	緯度経度の表記を「度」から「度分秒」へ切り替えます。
10	「完全に含まれるシーンのみ検索」チェックボックス	指定された検索範囲内に、シーンが全て含まれるプロダクトのみの検索ができます。

3.6.1.4. 操作パネル（シーン ID 検索）

操作パネル（シーン ID 検索）（図 3.6.1.4-1）では、「シーン ID 検索」タブをクリックすると条件入力の画面が表示され、シーン ID を検索条件としたプロダクト検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.6.1.4-1 に示すボタンから構成されます。

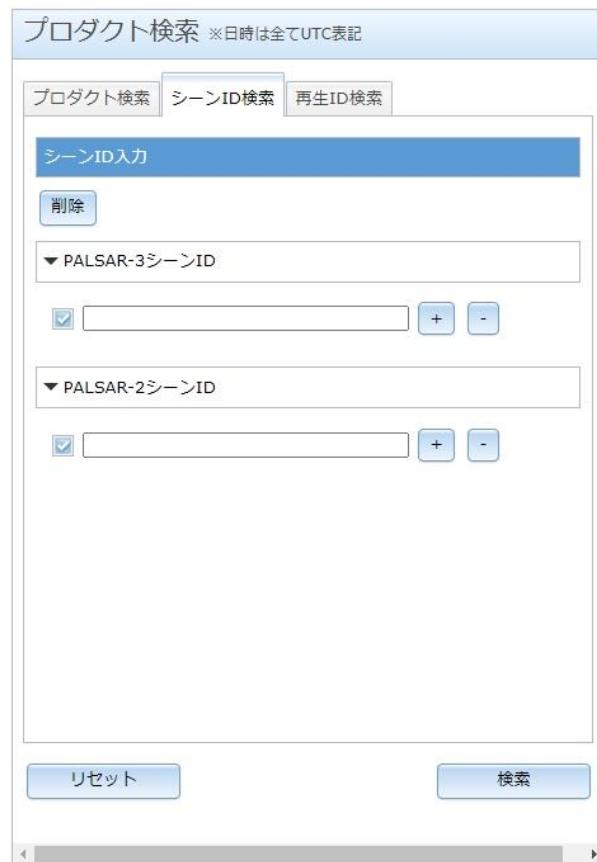


図 3.6.1.4-1 プロダクト検索画面 操作パネル（シーン ID 検索）

表 3.6.1.4-1 操作パネル（シーン ID 検索）で指定可能な検索条件

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「削除」ボタン	シーン ID を入力するテキストボックスの、左のチェックボックスにチェックが入ったシーン ID を削除します。
2	PALSAR-3 シーン ID	PALSAR-3 で観測したデータのシーン ID を検索条件としたプロダクト検索を行うことができます。 「PALSAR-3 シーン ID」のボックスをクリックすると、シーン ID を入力するテキストボックスが表示されます。
3	「PALSAR-3 シーン ID」テキストボックス	PALSAR-3 観測シーンのシーン ID を入力します。 改行で区切られた複数のシーン ID をコピー&ペーストして、入力することもできます。 検索条件を有効にするには「選択」チェックボックスにチェックを入れてください。 「選択」チェックボックスにチェックをしない場合、該当シーン ID での検索は実施されません。
4	PALSAR-2 シーン ID	PALSAR-2 で観測したデータのシーン ID を検索条件としたプロダクト検索を行うことができます。 「PALSAR-2 シーン ID」のボックスをクリックすると、シーン ID を入力するテキストボックスが表示されます。
5	「PALSAR-2 シーン ID」テキストボックス	PALSAR-2 観測シーンのシーン ID を入力します。 改行で区切られた複数のシーン ID をコピー&ペーストして、入力することもできます。 検索条件を有効にするには「選択」チェックボックスにチェックを入れてください。 「選択」チェックボックスにチェックをしない場合、該当シーン ID での検索は実施されません。
6	「選択」チェックボックス	「検索」ボタン、「削除」ボタンを使う際にチェックします。
7	「+」ボタン	テキストボックスを追加します。
8	「-」ボタン	テキストボックスを削除します。
9	「リセット」ボタン	検索条件の入力項目をクリアします。
10	「検索」ボタン	入力した条件で検索を行います。

3.6.1.5. 操作パネル（再生 ID 検索）

操作パネル（再生 ID 検索）（図 3.6.1.5-1）では、「再生 ID 検索」タブをクリックすると条件入力の画面が表示され、再生 ID を検索条件としたプロダクト検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.6.1.5-1 に示すボタンから構成されます。



図 3.6.1.5-1 プロダクト検索画面 操作パネル（再生 ID 検索）

表 3.6.1.5-1 操作パネル（再生 ID 検索）で指定可能な検索条件

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「削除」ボタン	再生 ID を入力するテキストボックスの、左のチェックボックスにチェックが入った再生 ID を削除します。
2	PALSAR-3 再生 ID	PALSAR-3 で観測したデータの再生 ID を検索条件としたプロダクト検索を行うことができます。 「PALSAR-3 再生 ID」のボックスをクリックすると、再生 ID を入力するテキストボックスが表示されます。
3	「PALSAR-3 再生 ID」テキストボックス	PALSAR-3 観測シーンの再生 ID を入力します。 改行で区切られた複数の再生 ID をコピー&ペーストして、入力することもできます。 検索条件を有効にするには「選択」チェックボックスにチェックを入れてください。 「選択」チェックボックスにチェックをしない場合、該当再生 ID での検索は実施されません。
4	PALSAR-2 再生 ID	PALSAR-2 で観測したデータの再生 ID を検索条件としたプロダクト検索を行うことができます。 「PALSAR-2 再生 ID」のボックスをクリックすると、再生 ID を入力するテキストボックスが表示されます。
5	「PALSAR-2 再生 ID」テキストボックス	PALSAR-2 観測シーンの再生 ID を入力します。 改行で区切られた複数の再生 ID をコピー&ペーストして、入力することもできます。 検索条件を有効にするには「選択」チェックボックスにチェックを入れてください。 「選択」チェックボックスにチェックをしない場合、該当再生 ID での検索は実施されません。
6	「選択」チェックボックス	「検索」ボタン、「削除」ボタンを使う際にチェックします。
7	「+」ボタン	テキストボックスを追加します。
8	「-」ボタン	テキストボックスを削除します。
9	「リセット」ボタン	検索条件の入力項目をクリアします。
10	「検索」ボタン	入力した条件で検索を行います。

3.6.1.6. 一覧パネル（検索結果）

一覧パネル（検索結果）（図 3.6.1.6-1）では、プロダクト検索の結果をリストで表示します。

一覧パネル（検索結果）は表 3.6.1.6-1 に示すボタンから構成されます。

表示されているプロダクトを選択すると、地図パネルに該当シーンのフットプリントが表示され（3.6.1.2 を参照）、詳細パネルに詳細情報が表示されます（3.6.1.7 を参照）。

<制 約>

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

プロダクト検索：「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてます。」

シーン ID 検索：「シーン ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてます。」

再生 ID 検索：「再生 ID 検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

プロダクト 検索結果: 28 件											<input checked="" type="checkbox"/> 指定したシーンへ自動で移動する
			検索結果表示項目設定	一般A社	公開一般A太郎 [pub_jppana_1]	カードに追加	CSVファイル出力	KMZファイル出力	シェープファイル出力	削除	カード画面へ移動
表示	選択	削除	シーンID	衛星名	センサ種別	鏡測モード	偏波	鏡測方向	シーンカタログ: ビーム番号	シーンカタログ: サブビーム番号	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172860280101UWD-RD0106	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	06	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172860280101UWD-RD0107	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	07	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172860280101UWD-RD0108	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	08	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172860280101UWD-RD0109	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	09	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172870280101UWD-RD0106	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	06	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172870280101UWD-RD0107	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	07	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172870280101UWD-RD0108	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	08	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172870280101UWD-RD0109	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	09	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172880280101UWD-RD0106	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	06	
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS40172880280101UWD-RD0107	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	HH+HV	右	01	07	

図 3.6.1.6-1 プロダクト検索画面 一覧パネル（検索結果）

表 3.6.1.6-1 一覧パネル（検索結果）を構成する要素（1/2）

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索結果表示項目設定」ボタン	表示項目設定画面を表示します。この画面では、検索結果一覧の表示項目を設定することができます。 表示項目設定画面については 3.2.3 項を参照してください。
2	「機関」プルダウン	注文するユーザの所属機関を選択します。
3	「ユーザ」プルダウン	注文するユーザを選択します。
4	「カードに追加」ボタン	「選択」チェックボックスにチェックが入ったプロダクトをカードに追加します。
5	「CSV ファイル出力」ボタン	プロダクト検索結果のうち、一覧パネルに表示されているプロダクト情報を CSV ファイル形式で出力します。※1
6	「KMZ ファイル出力」ボタン	プロダクト検索結果のうち、一覧パネルに表示されているプロダクト情報を KMZ ファイル形式で出力します。※1
7	「シェープファイル出力」ボタン	プロダクト検索結果のうち、一覧パネルに表示されているプロダクト情報をシェープファイル形式で出力します。※1

表 3.6.1.6-1 一覧パネル（検索結果）を構成する要素（2/2）

No.	画面を構成する要素	説明
8	「削除」ボタン	各レコードの左にある「削除」チェックボックスにチェックを入れ、「削除」ボタンをクリックすると、チェックを入れたプロダクト検索結果を一覧から削除することができます。この操作は検索結果に表示されなくするだけであり、プロダクト自体は削除されません。
9	「カート画面へ移動」ボタン	カート画面を別ウインドウで開きます。
10	「表示」チェックボックス	チェックを入れると、地図パネルにフットプリントが表示されます。
11	「選択」チェックボックス	「カートに追加」ボタンを使う際にチェックします。
12	「削除」チェックボックス	「削除」ボタンを使う際にチェックします。

※1 「削除」ボタンでのプロダクト検索結果削除によって一覧から削除されたプロダクト情報は、ファイル出力されません。

3.6.1.7. 詳細パネル（詳細情報）

詳細パネル（詳細情報）（図 3.6.1.7-1）では、一覧パネル（検索結果）で選択した情報の詳細情報を表示します。

一覧パネル（検索結果）からプロダクトを選択すると、プロダクト情報のフットプリントが地図パネル上に表示され、詳細パネル上へ詳細情報を表示します。

詳細情報	
画像	
項目名	値
シーンID	ALOS40172860280101UWD-RD0106
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1
観測モード詳細	200km
偏波	HH+HV
観測方向	右
シーンカタログ：ビーム番号	01
シーンカタログ：サンプル番号	06
オフナディア角	29.104
衛星進行方向	陸交
シーンカタログ：観測開始日時	2028/01/01 02:29:07
シーンカタログ：観測終了日時	2028/01/01 02:36:12
高度(SPTのみ)	0
シーン中心座算周回番号	5855
シーン中心ID番号	17
シーン中心フレーム番号	2860
シーン中心日時	2028/01/01 02:35:17.583
観測バージョン番号	15510
シーンカタログ：シーン左上緯度経度	37.774739,142.755233
シーンカタログ：シーン右上緯度経度	37.683133,143.375079
シーンカタログ：シーン右下緯度経度	37.683133,143.375079
シーンカタログ：シーン左下緯度経度	37.683133,143.375079
観測中心位置X成分	37.072486,143.230804
観測中心位置Y成分	37.164076,142.616067
観測中心位置Z成分	37.164076,142.616067
拡張モード	
固定PRI値	
マニュアルDBFモードパターン	
地上局名	KDT2
シーンカタログ状態	観測済 (L0データ)
プロダクト状態	ARCHIVED
軌道データ種別	PRED
緊急フラグ	OFF
一次総合品質	
二次総合品質	
シーンカタログ：データ変換フラグ	OFF
プロダクト想定サイズ	X:XGB
シーンカタログ：シーン中心緯度経度	37.424995,142.988119
シーンカタログ：シーン四隅緯度経度	37.774739,142.755233,37.683133,143.375079 9.37.072486,143.230804,37.164076,142.616067,37.774739,142.755233
シーン開始日時	2028/01/01 02:35:12.583
シーン終了日時	2028/01/01 02:35:22.583
シーン開始二ニア緯度経度	37.683133,143.375079
シーン開始ファースト緯度経度	37.774739,142.755233
シーンカタログ：シーン終了ニア緯度経度	37.072486,143.230804
シーンカタログ：シーン終ニア緯度経度	37.164076,142.616067
偏波数	2
偏波数	000.000
シーンカタログ：処理アルゴリズムバージョン	000.000
広域観測/バンド幅	
送信中心周波数	1257.5
送信帯域幅	84
最小入射角	30.184
最大入射角	34.327
衛星位置Y成分	-4714899.539
衛星位置Y成分	3067703.004
衛星位置Z成分	4175874.214
衛星速度X成分	-2790.442277
衛星速度Y成分	3849.951689
衛星速度Z成分	-5961.886374
準リアルフラグ	OFF
ヨーステアリング有無フラグ	ON
干涉波除斥率	0
電離層指定期間	0
PRI初期値	
差分PRI値	
高速PRI数	
シーンカタログ：登録日時	2027/12/23 00:26:19
シーンカタログ：更新日時	2028/01/02 01:55:48
仮想シーンカタログSID	17905
シーンカタログ状態ID	5
センサ運用セグメントID	SARD010101100024
再生ID	SARD010101100024-00001
観測ID	1
シーン番号	0180

図 3.6.1.7-1 プロダクト検索画面 詳細パネル（詳細情報）

*詳細パネルの各要素の候補値は、付録1.3 プロダクト検索結果情報を参照して下さい。

3.6.1a. 干渉ペア候補検索

3.6.1a.1. 干渉ペア候補検索画面の構成

プロダクト検索画面の全体構成を図 3.6.1a.1-1 に示します。

プロダクト検索画面は表 3.6.1a.1-1 に示す 4 つのパネルから構成されます。

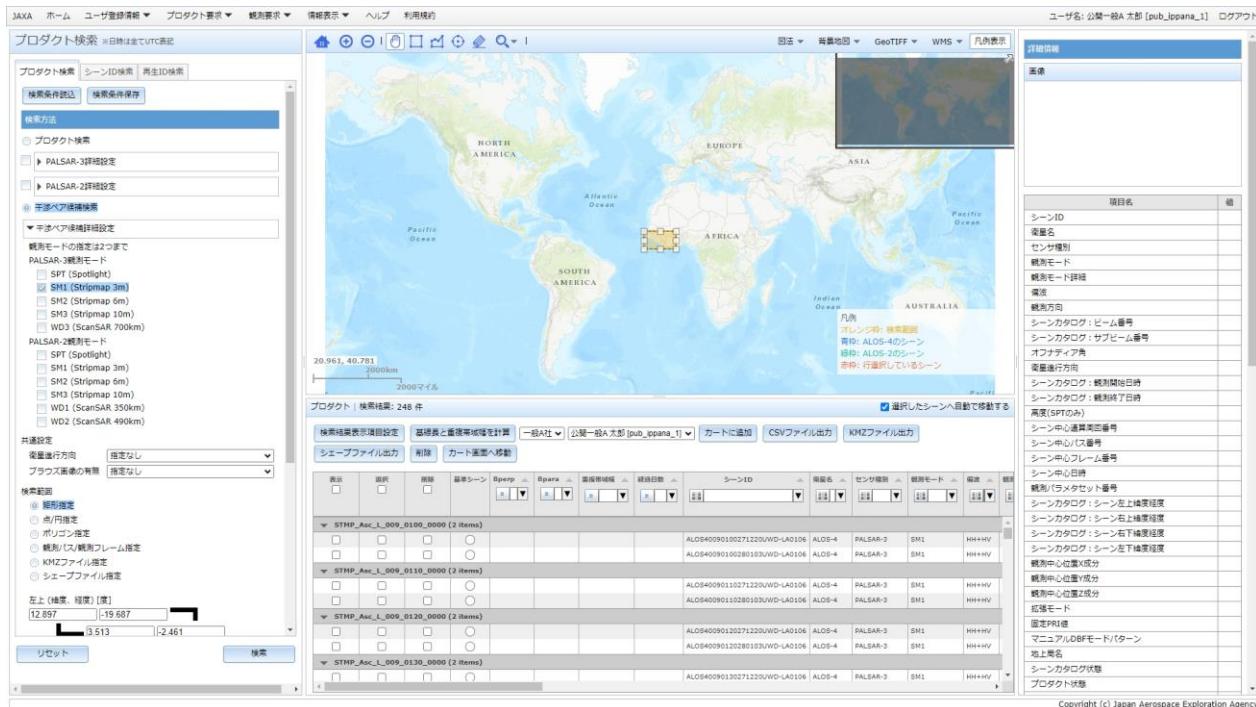


図 3.6.1a.1-1 干渉ペア候補検索画面 全体構成

表 3.6.1a.1-1 干渉ペア候補検索画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	地図の表示、検索範囲の指定、及び検索結果のフットプリントを表示します。
2	操作パネル(プロダクト検索)	検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
3	一覧パネル(検索結果)	プロダクト検索で得られるプロダクトの一覧を表示します。
4	詳細パネル(詳細情報)	プロダクト一覧で選択したプロダクトの詳細情報を表示します。

3.6.1a.2. 地図パネル

「3.2.1. 地図画面」を参照して下さい。

3.6.1a.3. 操作パネル（プロダクト検索）

操作パネル（プロダクト検索）（図 3.6.1a.3-1）では、条件指定による干渉ペア候補検索を行うことができます。

操作パネル（プロダクト検索）は表 3.6.1a.3-1 に示すボタンから構成されます。

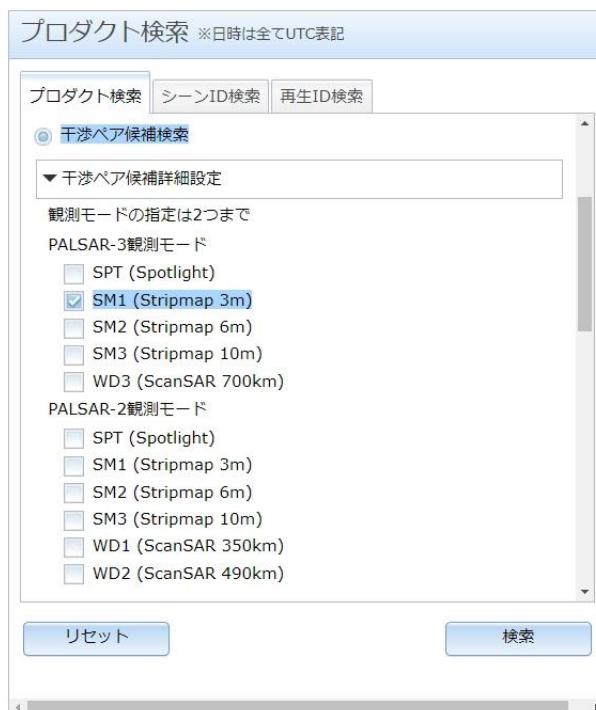


図 3.6.1a.3-1 プロダクト検索画面 操作パネル（干渉ペア候補詳細設定）

表 3.6.1a.3-1 干渉ペア候補詳細設定で指定可能な追加条件

No.	PALSAR-3 観測モード	説明
1	SPT (Spotlight)	分解能 1×3m
2	SM1 (Stripmap 3m)	分解能 3m
3	SM2 (Stripmap 6m)	分解能 6m
4	SM3 (Stripmap 10m)	分解能 10m
5	WD3 (ScanSAR 700km)	分解能 25m
No.	PALSAR-2 観測モード	説明
1	SPT (Spotlight)	分解能 1×3m
2	SM1 (Stripmap 3m)	分解能 3m
3	SM2 (Stripmap 6m)	分解能 6m
4	SM3 (Stripmap 10m)	分解能 10m
5	WD1 (ScanSAR 350km)	分解能 100m
6	WD2 (ScanSAR 490km)	分解能 60m

3.6.1a.4. 一覧パネル（検索結果）

一覧パネル（検索結果）（図 3.6.1a.4-1）では、干渉ペア候補検索を行った際に結果をリストで表示します。

一覧パネル（検索結果）は表 3.6.1a.4-1 に示すボタンから構成されます

<制 約>

◇プロダクト検索画面にて、プロダクト検索結果の件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

干渉ペア候補検索：「検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

The screenshot shows the 'Product Search Results' panel with the following details:

- Header:** プロダクト | 検索結果: 248 件 | 選択したシーンへ自動で移動する (checkbox)
- Buttons:** 検索結果表示項目設定, 基線長と重複帯域幅を計算, 一般A社, 公開一般A 太郎 [pub_ippana_1], カードに追加, CSVファイル出力, KMZファイル出力, シープファイル出力, 削除, カート画面へ移動
- Table Headers:** 表示, 選択, 削除, 基準シーン, Bperp, Bpara, 重複帯域幅, 経過日数, シーンID, 卫星名, センサ種別, 観測モード, 備考
- Data Rows:** The table lists four groups of items under the header 'STMP_Asc_L_009_0100_0000 (2 items)', 'STMP_Asc_L_009_0110_0000 (2 items)', 'STMP_Asc_L_009_0120_0000 (2 items)', and 'STMP_Asc_L_009_0130_0000 (2 items)'. Each group contains two rows of data.

STMP_Asc_L_009_0100_0000 (2 items)	STMP_Asc_L_009_0110_0000 (2 items)	STMP_Asc_L_009_0120_0000 (2 items)	STMP_Asc_L_009_0130_0000 (2 items)
ALOS40090100271220UWD-LA0106 ALOS-4 PALSAR-3 SM1 HH+HV	ALOS40090100280103UWD-LA0106 ALOS-4 PALSAR-3 SM1 HH+HV	ALOS40090110271220UWD-LA0106 ALOS-4 PALSAR-3 SM1 HH+HV	ALOS40090110280103UWD-LA0106 ALOS-4 PALSAR-3 SM1 HH+HV
ALOS40090120271220UWD-LA0106 ALOS-4 PALSAR-3 SM1 HH+HV	ALOS40090120280103UWD-LA0106 ALOS-4 PALSAR-3 SM1 HH+HV		

図 3.6.1a.4-1 プロダクト検索画面 一覧パネル（検索結果）

表 3.6.1a.4-1 一覧パネル（検索結果）を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索結果表示項目設定」ボタン	表示項目設定画面を表示します。検索結果一覧の表示項目を設定することができます。 表示項目設定画面については3.2.3項を参照してください。
2	「基線長と重複帶域幅を計算」ボタン	一覧パネルで基準シーンラジオボタンを選択したシーンに対する、同一ペアグループ内の各シーン（基準シーン自身も含む）の基線値（Bperp、Bpara）、重複帶域幅、経過日数を表示します。 同一ペアグループ内にシーンが2件以上存在しない場合、エラーとなります。
3	「機関」プルダウン	注文するユーザの所属機関を選択します。
4	「ユーザ」プルダウン	注文するユーザを選択します。
5	「カートに追加」ボタン	「選択」チェックボックスにチェックが入ったプロダクトをカートに追加します。
6	「CSVファイル出力」ボタン	プロダクト検索結果のうち、一覧パネルに表示されているプロダクト情報をCSVファイル形式で出力します。※1
7	「KMZファイル出力」ボタン	プロダクト検索結果のうち、一覧パネルに表示されているプロダクト情報をKMZファイル形式で出力します。※1
8	「シェーブファイル出力」ボタン	プロダクト検索結果のうち、一覧パネルに表示されているプロダクト情報をシェーブファイル形式で出力します。※1
9	「削除」ボタン	各レコードの左にある「削除」チェックボックスにチェックを入れ、「削除」ボタンをクリックすると、チェックを入れたプロダクト検索結果を一覧から削除することができます。 この操作は検索結果に表示されなくするだけであり、プロダクト自体は削除されません。
10	「カート画面へ移動」ボタン	カート画面を別ウインドウで開きます。
11	「表示」チェックボックス	チェックを入れると、地図パネルにフットプリントが表示されます。
12	「選択」チェックボックス	「カートに追加」ボタンを使う際にチェックします。
13	「削除」チェックボックス	「削除」ボタンを使う際にチェックします。
14	「基準」シーンラジオボタン	「基線長と重複帶域幅を計算」ボタンを使う際にチェックします。

※1 「削除」ボタンでのプロダクト検索結果削除によって一覧から削除されたプロダクト情報は、ファイル出力されません。

3.6.1a.5. 詳細パネル（詳細情報）

詳細パネル（詳細情報）（図 3.6.1a.5-1）では、一覧パネル（検索結果）で選択した情報の詳細情報を表示します。

一覧パネル（検索結果）からプロダクトを選択すると、プロダクト情報のフットプリントが地図パネル上に表示され、詳細パネル上へ詳細情報を表示します。

詳細情報	
画像	
項目名	値
シーンID	ALOS40010160271222UWD-LA0106
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1
観測モード詳細	200km
偏波	HH+HV
観測方向	左
シーンカタログ：ビーム番号	01
シーンカタログ：サブビーム番号	06
オフナティア角	29.104
衛星進行方向	昇交
シーンカタログ：観測開始日時	2027/12/22 00:06:37
シーンカタログ：観測終了日時	2027/12/22 00:08:01
高度(SPTのみ)	0
シーン中心座標番号	5706
シーン中心バス番号	1
シーン中心フレーム番号	160
シーン中心日時	2027/12/22 00:07:31.888
観測バーメタセット番号	15010
シーンカタログ：シーン左上緯度経度	7.550325,-6.637539
シーンカタログ：シーン右上緯度経度	7.656253,-6.146844
シーンカタログ：シーン右下緯度経度	7.043046,-6.014729
シーンカタログ：シーン左下緯度経度	6.937451,-6.504865
観測中心位置X成分	
観測中心位置Y成分	
観測中心位置Z成分	
拡張モード	
固定PRI値	
マニュアルDBFモードパターン	
地上局名	KDT2
シーンカタログ状態	計画済（運賃観測計画）
プロダクト状態	PLANNED
軌道データ種別	PRED
緊急フラグ	OFF
一次総合品質	
二次総合品質	
シーンカタログ：データ変換フラグ	OFF
プロダクト想定サイズ	X.XGB
シーンカタログ：シーン中心緯度経度	7.296094,-6.329416
シーンカタログ：シーン四隅緯度経度	7.550325,-6.637539,7.656253,-6.146844,7.043046,-6.014729,6.937451,-6.504865
シーン開始日時	2027/12/22 00:07:26.888
シーン終了日時	2027/12/22 00:07:36.888
シーンカタログ：シーン開始ニア緯度経度	7.043046,-6.014729
シーンカタログ：シーン開始ファー緯度経度	6.937451,-6.504865
シーンカタログ：シーン終了ニア緯度経度	7.656253,-6.146844
シーンカタログ：シーン終了ファー緯度経度	7.550325,-6.637539
シーン開始ファー緯度経度	6.937451,-6.504865
シーン終了ニア緯度経度	7.656253,-6.146844
シーン終了ファー緯度経度	7.550325,-6.637539
偏波数	2
シーンカタログ：処理アルゴリズムバージョン	000.000
シーンカタログ：処理バーメタバージョン	000.000
広域観測バンド幅	
送信信噪比	1257.5
送信帯域幅	84
最小入射角	30.184
最大入射角	34.327
衛星位置X成分	6933719.324
衛星位置Y成分	-382032.7163
衛星位置Z成分	966454.5062
衛星速度X成分	-1123.21563
衛星速度Y成分	-1495.999498
衛星速度Z成分	7396.166828
準リアルフラグ	OFF
ヨーステアリング有無フラグ	ON
干涉波除去率	
電離層指標値	
PRI初期値	
差分PRI値	
高速PRI数	
シーンカタログ：登録日時	2027/12/16 00:12:15
シーンカタログ：更新日時	2023/08/22 01:02:17
仮想シーンカタログSID	4050
シーンカタログ状態ID	2
センサ運用セグメントID	SARW010101040065
再生ID	SARW010101040065-00001
観測ID	1
シーン番号	0024

図 3.6.1a.5-1 干渉ペア候補検索画面 詳細パネル（詳細情報）

3.6.2. カート画面

3.6.2.1. カート画面の構成

カート画面の全体構成を図 3.6.2.1-1 に示します。

カート画面は表 3.6.2.1-1 に示す 4 つのパネルから構成されます。

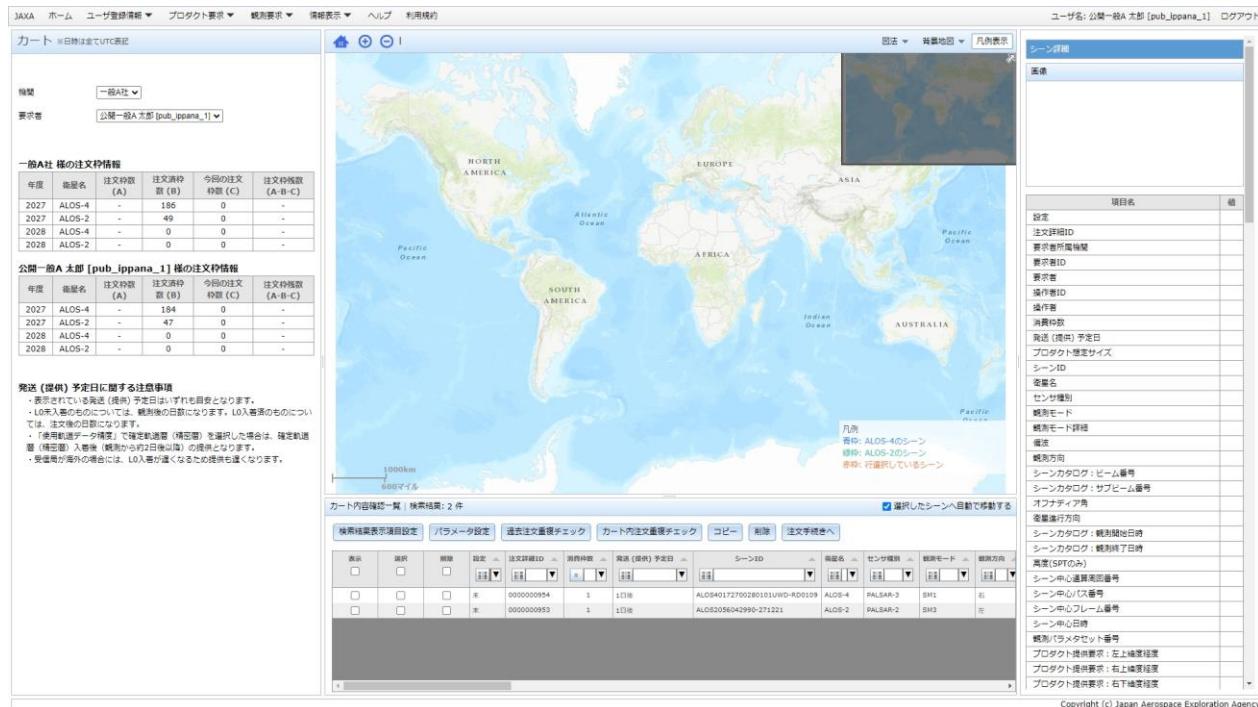


図 3.6.2.1-1 カート画面 全体構成

表 3.6.2.1-1 カート画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	地図の表示、検索範囲の指定、及び検索結果のフットプリントを表示します。
2	操作パネル (枠情報)	カート表示に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
3	一覧パネル (カート内容確認一覧)	カート内容検索で得られるカート内容の一覧を表示します。
4	詳細パネル (シーン詳細)	カート内容確認一覧で選択したプロダクトの詳細情報を表示します。

3.6.2.2. 地図パネル

「3.2.1. 地図画面」を参照して下さい。

3.6.2.3. 操作パネル（枠情報）

操作パネル（枠情報）（図 3.6.2.3-1）ではカート内容の検索を行うことができます。

操作パネル（枠情報）は表 3.6.2.3-1 に示すボタンから構成されます。

＜制 約＞

◇注文可能枠数を超える数のプロダクトを選択した場合、注文枠情報の欄に、超過している枠数が赤文字で表示されます。その場合は、カート画面の一覧パネルの「選択」チェックボックスからチェックを外し、注文可能枠数に収まるようにしてください。

年度	衛星名	注文枠数(A)	注文済枠数(B)	今回の注文枠数(C)	注文枠残数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	186	0	-
2027	ALOS-2	-	49	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

年度	衛星名	注文枠数(A)	注文済枠数(B)	今回の注文枠数(C)	注文枠残数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	184	0	-
2027	ALOS-2	-	47	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

発送(提供)予定日に関する注意事項

- 表示されている発送(提供)予定日はいずれも目安となります。
- L0未入善のものについては、観測後の日数になります。L0入善済のものについては、注文後の日数になります。
- 「使用軌道データ精度」で確定軌道層(精密層)を選択した場合は、確定軌道層(精密層)入善後(観測から約2日後以降)の提供となります。
- 受信局が海外の場合には、L0入善が遅くなるため提供も遅くなります。

図 3.6.2.3-1 カート画面 操作パネル

表 3.6.2.3-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「機関」プルダウン	注文したユーザの所属機関名を選択します。
2	「要求者」プルダウン	注文したユーザのユーザ ID を選択します。 要求者を変更した場合、注文枠情報の表示が変わります。
3	年度	年度を表示します。
4	衛星名	衛星名を表示します。
5	注文枠数 (A)	所属機関およびアカウントに割り当てられている枠数を表示します。 「-」は枠数が無制限であることを示します。
6	注文済枠数 (B)	所属機関およびアカウントの注文済の枠数を表示します。
7	今回の注文枠数 (C)	一覧パネル（カート内容確認一覧）の「選択」チェックボックスにチェックしたシーンの枠数の合計値を表示します。
8	注文枠残数 (A-B-C)	割り当て枠数から、注文済の枠数と今回注文する枠数を差し引いた枠数を表示します。 「-」は枠数が無制限であることを示します。

3.6.2.4. 一覧パネル（カート内容確認一覧）

一覧パネル（カート内容確認一覧）（図 3.6.2.4-1）は、カート内容の検索を行った際に結果のカート内容をリストで表示します。

一覧パネル（カート内容確認一覧）は表 3.6.2.4-1 に示すボタンから構成されます。

<制 約>

◇カート画面にて、カート内のプロダクトの件数が一覧パネルへの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

カート内容確認一覧 検索結果: 2 件													<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する
検索結果表示項目設定		パラメータ設定		過去注文重複チェック		カート内注文重複チェック		コピー		削除		注文手続きへ	
表示	選択	削除	設定	注文詳細ID	消費枠数	発送(提供)予定日	シーンID	衛星名	センサ種別	観測モード	観測方向		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	未 0000000954	1	1日後	ALOS40172700280101UWD-RD0109	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	右		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	未 0000000953	1	1日後	ALOS2056042990-271221	ALOS-2	PALSAR-2	SM3	左		

図 3.6.2.4-1 カート画面 一覧パネル（カート内容確認一覧）

表 3.6.2.4-1 一覧パネル（カート内容確認一覧）を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索結果表示項目設定」ボタン	表示項目設定画面を表示します。検索結果一覧の表示項目を設定することができます。 表示項目設定画面については 3.2.3 項を参照してください。
2	「パラメータ設定」ボタン	パラメータ設定画面を表示します。「選択」チェックボックスにチェックを入れることで、パラメータを設定したいプロダクトを指定できます。 なお、センサ種別、観測モード、観測幅がすべて同じである場合にのみ、複数のシーンに対し一括でパラメータ設定を実行することができます。 パラメータ設定画面については 3.6.2a 項を参照してください。
3	「過去注文重複」チェックボタン	「選択」チェックボックスにチェックが入っているプロダクトについて、シーン ID をもとに、過去に注文したプロダクトと重複していないかを確認できます。 重複していた場合、該当プロダクトの行がハッチングで示されます。
4	「カート内注文重複」チェックボタン	シーン ID をもとに、カート内のプロダクトが重複していないかを確認します。 重複していた場合、該当プロダクトの行がハッチングで示されます。
5	「コピー」ボタン	「選択」チェックボックスにチェックが入った注文を複製します。 なお、パラメータ設定は複製されません。
6	「削除」ボタン	「削除」チェックボックスにチェックが入った注文を削除します。
7	「注文手続きへ」ボタン	プロダクトの注文を行います。 注文は注文オプション画面（3.6.2b 項）、注文内容確認画面（3.6.2c 項）、注文受付結果確認画面（3.6.2d 項）、注文（プロダクト提供要求）履歴画面（3.6.3 項）の順に進めます。詳細はそれぞれの項を参照してください。
8	「表示」チェックボックス	チェックを入れると、地図パネルにフットプリントが表示されます。
9	「選択」チェックボックス	「パラメータ設定」ボタン、「過去注文重複チェック」ボタン、「コピー」ボタン、「注文手続きへ」ボタンを使う際にチェックします。
10	「削除」チェックボックス	「削除」ボタンを使う際にチェックします。

3.6.2.5. 詳細パネル（シーン詳細）

詳細パネル（シーン詳細）（図 3.6.2.5-1）は、一覧パネル（カート内容確認一覧）で選択した情報の詳細情報を表示します。

一覧パネル（カート内容確認一覧）からプロダクトを選択すると、地図パネル上へ選択したシーンのファットプリントを表示し、詳細パネル（シーン詳細）上へ詳細情報を表示します。

シーン詳細			
画像			
項目名	値		
説定	未		
注文詳細ID	0000000954		
要求者所属機関	一般A社		
要求者ID	pub_ippana_1		
要求者	公開一般A 太郎		
操作者ID	pub_ippana_1		
操作者	公開一般A 太郎		
消費料数	1		
発送(提供)予定期	1日後		
プロダクト想定サイズ	X:XGB		
シーンID	ALOS40172700280101UWD-RD0109		
衛星名	ALOS-4		
センサ種別	PALSAR-3		
観測モード	SM1		
観測モード詳細	200km		
偏波	HH+HV		
観測方向	右		
シーンカタログ: ピーム番号	01		
シーンカタログ: サブピーム番号	09		
オフセットアングル	38.223		
衛星進路方向	隆交		
シーンカタログ: 読取開始日時	2028/01/01 02:29:07		
シーンカタログ: 読取終了日時	2028/01/01 02:36:12		
高さ(SPTのみ)	0		
シーン中心座標周回番号	5855		
シーン中心バス番号	17		
シーン中心フレーム番号	2700		
L0有無	有		
処理レベル	L1.1		
使用軌道データ精度	確定軌道階		
リソーディング法	*		
フレーミング	*		
地図投影法	*		
UTMソーン番号	0		
PS標準テオルト	*		
投影面処理方式	無効化		
PS標準経度	0.0000		
出力フォーマット	CEOS		
輝度画素フォーマット	JPEG		
レンジ遮断限	ON		
アラスミ思戻数	ON		
外來干渉波イース除去	ON		
オートフォーカス	OFF		
広域観測再生方式	無効化		
レンジアンナバターン補正	ON		
アラスアンテナバターン補正	*		
偏波校正	*		
出力偏波選択 (HH)	ON		
出力偏波選択 (HV)	ON		
出力偏波選択 (VV)	OFF		
出力偏波選択 (VH)	OFF		
L2用出力偏波選択 (HH)	OFF		
L2用出力偏波選択 (HV)	OFF		
L2用出力偏波選択 (VV)	OFF		
L2用出力偏波選択 (VH)	---		
地上局名	KDT2		
プロダクト提供要求:	シーン中心偏波経度		
シーン開始日時	2028/01/01 02:33:02		
シーン終了日時	2028/01/01 02:33:12		
プロダクト提供要求:	開始ニア偏波経度		
プロダクト提供要求:	開始ニア偏波経度		
プロダクト提供要求:	終了ニア偏波経度		
プロダクト提供要求:	終了ニア偏波経度		
PRJ初期値	---		

差分PRI値		
高速PRI数		
一次結合品質		
二次結合品質		
シーン番号	0119	
送信中心周波数	1257.5	
送信帯域幅	84	
最小入射角	41.134	
最大入射角	43.792	
衛星位置X成分	-403866.158	
衛星位置Y成分	2544283.724	
衛星位置Z成分	4905563.322	
衛星速度X成分	-3541.761975	
衛星速度Y成分	4209.834745	
衛星速度Z成分	-5277.359664	
緊急ログ	OFF	
準リアルログ	OFF	
ヨーメテリング有無	ON	
フラグ		
干涉扣除率	0	
電離層遮断値	0	
軌道データ種別	PRED	
プロダクト状態	ARCHIVED	
シーンカタログ: 読取アルゴリズム/バージョン	000.000	
シーンカタログ: 読取バージョン	000.000	
観測中心位置X成分		
観測中心位置Y成分		
観測中心位置Z成分		
偏波数	2	
シーンカタログ: シーン中心偏波経度	45.57643,142.944422	
シーンカタログ: シーン四隅偏波経度	45.903035,142.818027,45.83822,143.38414 44.45,229279,143.240233,45.294144,142.680 305,45.903035,142.818027	
シーンカタログ: シーン左上偏波経度	45.903035,142.818027	
シーンカタログ: シーン右上偏波経度	45.83822,143.384144	
シーンカタログ: シーン右下偏波経度	45.229279,143.240233	
シーンカタログ: シーン左下偏波経度	45.294144,142.680305	
シーンカタログ: シーン開始ニア偏波経度	45.83822,143.384144	
シーンカタログ: シーン開始ニア偏波経度	45.903035,142.818027	
シーンカタログ: シーン終ニア偏波経度	45.229279,143.240233	
シーンカタログ: シーン終ニア偏波経度	45.294144,142.680305	
シーンカタログ: シーン終ニア偏波経度	45.294144,142.680305	
プロダクトファイル削除実施日時		
パラメータ設定済みフラグ		
品質NGフラグ		
シーンカタログ状態	観測済 (L0データ)	
シーンカタログ: テーブル交換フラグ	OFF	
シーンカタログ: 不採用フラグ	OFF	
垂直フラグ	false	
要求者所属機関コード	GEN	
作成元プロダクト要求ID		
シーンカタログ状態ID	5	
セグメントID	SARD010101100024	
再生ID	SARD010101100024-00001	
観測ID	1	
プロダクト提供要求STD	954	
偏波清潔SID	15	

図 3.6.2.5-1 カート画面 詳細パネル (シーン詳細)

※詳細パネルの各要素の候補値は、付録 1.4 カート情報を参照して下さい。

3.6.2a. パラメータ設定画面

3.6.2a. 1. パラメータ設定画面の構成

パラメータ設定画面の全体構成を図 3.6.2a. 1-1 に示します。

パラメータ設定画面は表 3.6.2a. 1-1 に示す 2 つのパネルから構成されます。

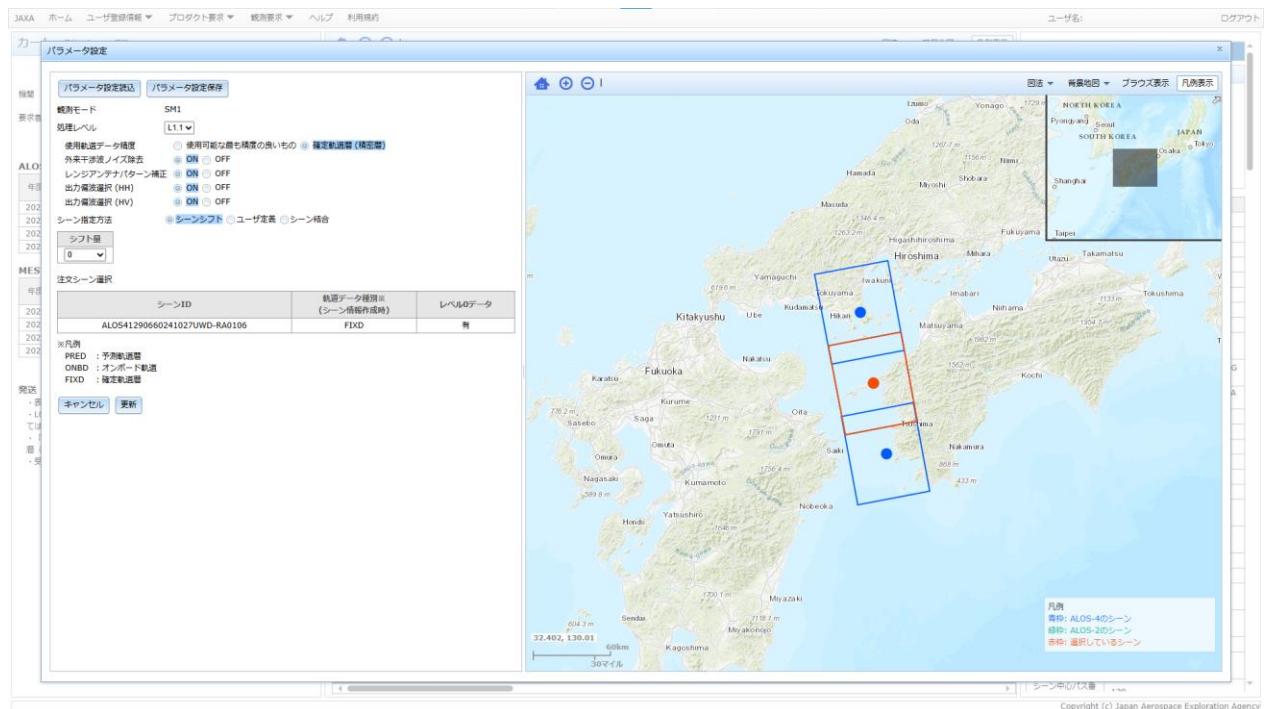


図 3.6.2a. 1-1 パラメータ設定画面 全体構成

表 3.6.2a. 1-1 パラメータ設定画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	選択したシーンを赤枠で表示し、分割シーンを、ALOS-2 観測のシーンは緑枠、ALOS-4 観測のシーンは青枠で表示します。
2	操作パネル (パラメータ設定)	選択したシーンに対し処理レベルやシーンの指定方法を設定します。

3.6.2a.2. 地図パネル（パラメータ設定）

地図パネル（パラメータ設定）（図 3.6.2a.2-1）では、カート画面で選択したシーンおよび分割されたシーン※の画像が表示されます。

※ALOS-4 の高分解能 3 m/6 m/10 m モード（観測幅 200 km、観測幅 100 km、フルポラリメトリ観測）の観測データは、レンジ方向のシーンサイズが ALOS-2 と同等となるように分割されます。

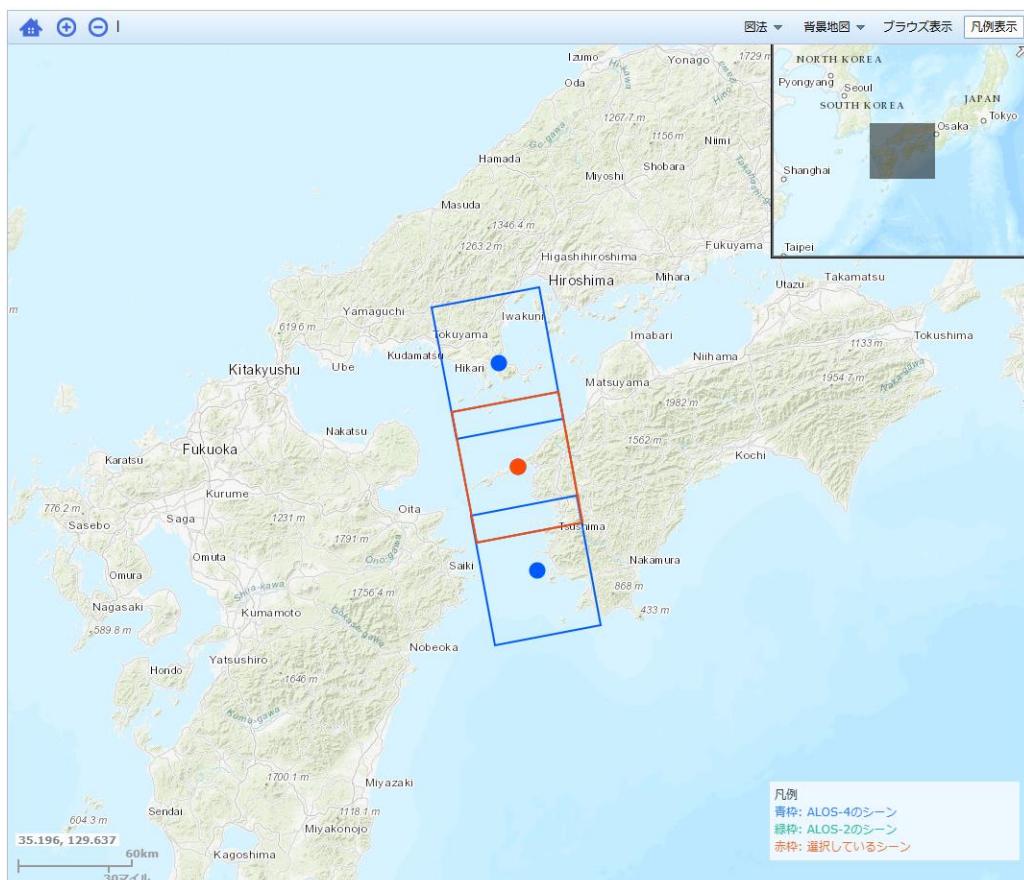


図 3.6.2a.2-1 地図パネル（パラメータ設定）

表 3.6.2a.2-1 地図パネル（パラメータ設定）を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「デフォルトの表示範囲」ボタン	地図の表示を初期表示範囲に戻します。
2	「拡大」ボタン	地図を拡大表示します。
3	「縮小」ボタン	地図を縮小表示します。
4	「図法」ボタン	地図投影図法を以下の項目から選択します。 ・メルカトル図法 ・極域投影北 ・極域投影南
5	「背景地図」ボタン	背景地図を以下の項目から選択します。 ・地形図 ・衛星画像 なお衛星画像が選択できるのは、図法をメルカトル図法にしている場合のみです。
6	「ブラウズ表示」ボタン	地図へのブラウズ画像の表示/非表示を切り替えます。
7	「凡例表示」	凡例の表示/非表示を切り替えます。

3. 6. 2a. 3. 操作パネル（パラメータ設定）

操作パネル（パラメータ設定）（図 3. 6. 2a. 3-1）では、選択したシーンに対し処理レベルやシーンの指定方法を設定できます。

操作パネル（パラメータ設定）は表 3. 6. 2a. 3-1 に示すボタンから構成されます。

＜制 約＞

◇ALOS-4 の観測データについて処理レベル L2. 1 で注文する際、出力すべき偏波が 1 つもない場合（全偏波 OFF の場合など）、注文は受け付けられますがプロダクトは作成できません。その場合、プロダクト提供要求は削除され、プロダクト提供要求枠は返還されます。

◇パラメータ設定画面では以下の方法にて、要求するシーンを指定することができます。

- ・シーンシフト（ALOS-2、ALOS-4）

選択したシーンを基点とし、衛星進行方向（アジマス方向）の前後にシーンを移動させたい場合に使用します。シーンのシフト量を指定します。

- ・ユーザ定義（ALOS-4 のみ）

任意のシーンを設定したい場合に使用します。シーン中心（緯度、経度）とシーンサイズ（グランドレンジ範囲、アジマス範囲）を指定します。

- ・シーン結合（ALOS-4 のみ）

選択したシーンを基点とし、レンジ方向の別のシーンを結合させたい場合に使用します。指定するシーンの、開始地点のサブビーム番号と終了地点のサブビーム番号を指定します。

◇シーン指定方法の「シーン結合」を指定した場合、結合したシーン数分の枠数を消費します。

◇パラメータ設定画面にて DEM を変更した場合、DEM の整備範囲を示すダイアログが表示されます。



図 3. 6. 2a. 3-1 パラメータ設定画面 操作パネル

表 3.6.2a.3-1 パラメータ設定画面の設定項目

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「パラメータ設定保存」ボタン	「パラメータ設定保存」ボタンをクリックすると、操作パネル(パラメータ設定)で入力したパラメータ設定を保存することができます。 また、選択している処理レベルで保存されたパラメータ設定が一覧で表示されます。 詳細は3.6.2a.7を参照してください。
2	「パラメータ設定読み込み」ボタン	「パラメータ設定読み込み」ボタンをクリックすると、保存したパラメータ設定が一覧で表示されます。 詳細は3.6.2a.8を参照してください。
3	観測モード	選択したシーンの観測モードが表示されます。
4	「処理レベル」プルダウン	処理レベルを指定できます。 処理レベルにより設定可能なパラメータが変わります。 詳細は「付録2 パラメータ設定項目」を参照してください。
5	「シーン指定方法」ラジオボタン	シーン指定方法を選択できます。 詳細は以下を参照してください。 <ul style="list-style-type: none">・シーンシフト 3.6.2a.4を参照してください。・ユーザ定義 3.6.2a.5を参照してください。・シーン結合 3.6.2a.6を参照してください。
6	注文シーン選択	カート画面の一覧パネル(カート内容確認一覧)で、「選択」チェックボックスにチェックをいれたシーンを一覧で表示します。
7	シーンID	選択したシーンのシーンIDを表示します。
8	軌道データ種別(シーン情報作成時)	使用した軌道データを表示します。
9	レベル0データ	レベル0データの有無を表示します。
10	凡例	「軌道データ種別(シーン情報作成時)」に表示される情報の凡例を表示します。 <ul style="list-style-type: none">・PRED：予測軌道暦・ONBD：オンボード軌道・FIXD：確定軌道暦
11	「キャンセル」ボタン	指定したパラメータ設定でプロダクト情報を更新せず、カート画面を表示します。
12	「更新」ボタン	指定したパラメータ設定でプロダクト情報を更新します。

3. 6. 2a. 4. 操作/地図パネル (パラメータ設定: シーンシフト)

シーン指定方法でシーンシフトを選択した場合、地図パネル (パラメータ設定) には選択したシーンが赤枠で表示され、アジャス方向の前後 1 シーンが、ALOS-2 観測シーンの場合は緑枠、ALOS-4 観測シーンの場合は青枠で表示されます (図 3. 6. 2a. 4-1 では、ALOS-4 観測のシーンを表示しています。)。

操作パネル (パラメータ設定: シーンシフト) は表 3. 6. 2a. 4-1 に示すボタンから構成されます。

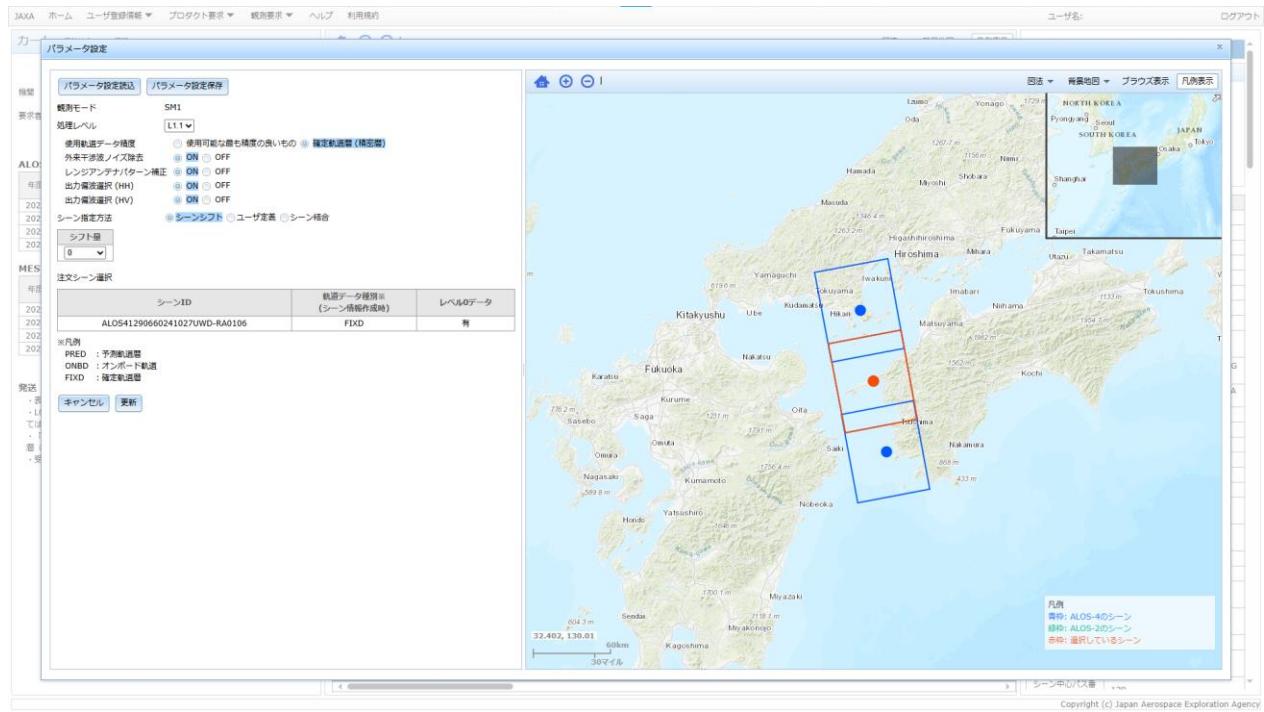


図 3. 6. 2a. 4-1 地図パネル (パラメータ設定) シーンシフト選択

表 3. 6. 2a. 4-1 シーンシフト選択時の設定項目

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「シフト量」プルダウン	シーンのシフト量を指定できます。

3. 6. 2a. 5. 操作/地図パネル (パラメータ設定: ユーザ定義)

シーン指定方法でシーン結合を選択した場合、地図パネル (パラメータ設定) には選択したシーンが赤枠で表示され、レンジ方向にビームを分割した各シーンそれぞれについて、アジマス方向の前後 1 シーンが青枠で表示されます (図 3.6.2a.5-1)。

操作パネル (パラメータ設定: ユーザ定義) は表 3.6.2a.5-1 に示すボタンから構成されます。

ユーザ定義によるシーンの指定は、表 3.6.2a.5-1 で示す各テキストボックスへの値入力だけでなく、地図上の任意の場所をクリックすることでも指定できます。

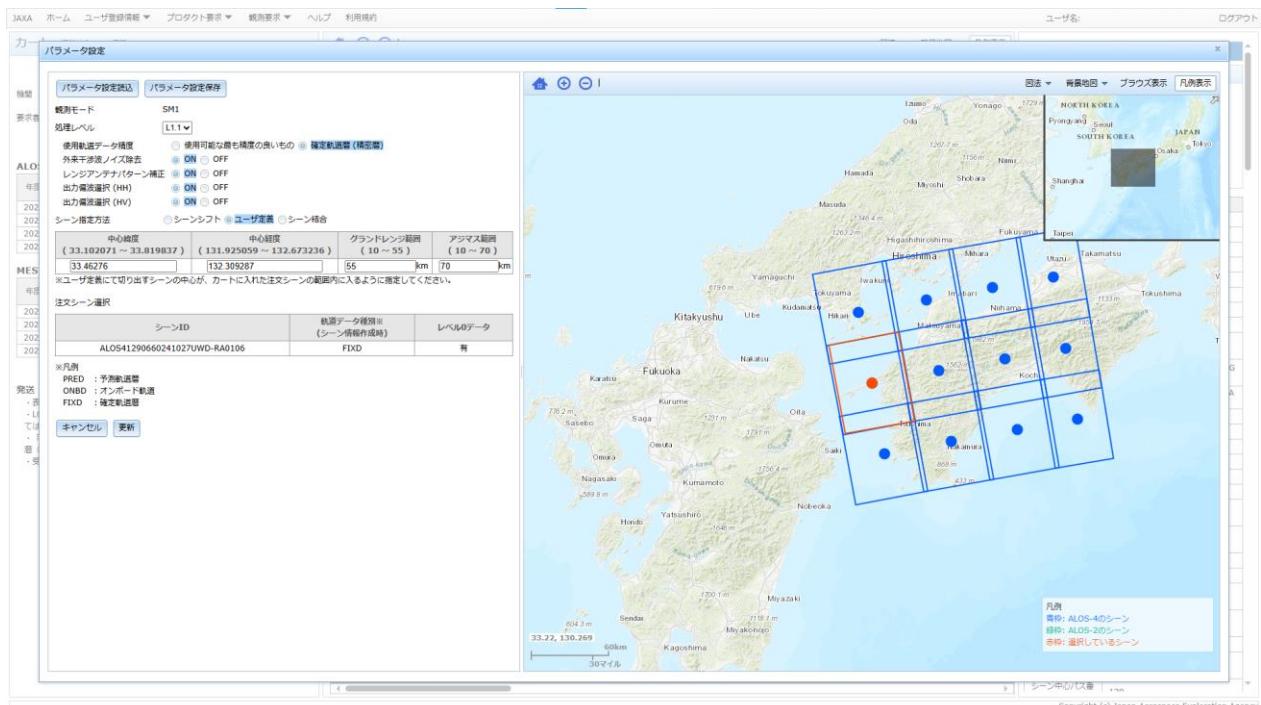


図 3.6.2a.5-1 地図パネル (パラメータ設定) ユーザ定義選択

表 3.6.2a.5-1 ユーザ定義選択時の設定項目

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「中心緯度」テキストボックス	指定するシーンの中心緯度を指定できます。 値の指定可能範囲は、項目名の下部に表示されています。
2	「中心経度」テキストボックス	指定するシーンの中心経度を指定できます。 値の指定可能範囲は、項目名の下部に表示されています。
3	「グランドレンジ範囲」テキストボックス	指定するシーンのグランドレンジ範囲を指定できます。 値の指定可能範囲は、項目名の下部に表示されています。
4	「アジマス範囲」テキストボックス	指定するシーンのアジマス範囲を指定できます。 値の指定可能範囲は、項目名の下部に表示されています。

3.6.2a.6. 操作/地図パネル (パラメータ設定: シーン結合)

シーン指定方法でシーン結合を選択した場合、地図パネル (パラメータ設定) には選択したシーンが赤枠で表示され、レンジ方向にビームを分割した各シーンが青枠で表示されます (図 3.6.2a.6-1)。

操作パネル (パラメータ設定: シーン結合) は表 3.6.2a.6-1 に示すボタンから構成されます。

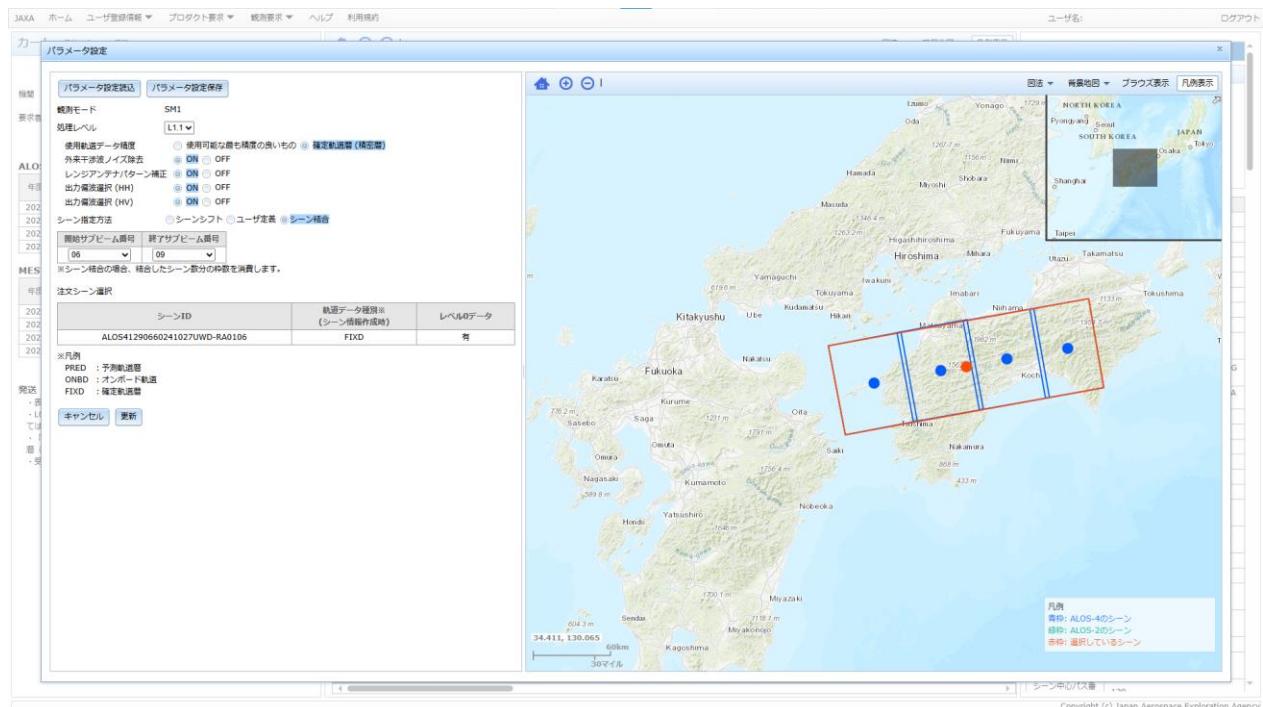


図 3.6.2a.6-1 地図パネル (パラメータ設定) シーン結合選択

表 3.6.2a.6-1 シーン結合選択時の設定項目

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「開始サブビーム番号」プルダウン	指定するシーンの開始地点のサブビーム番号を指定できます。
2	「終了サブビーム番号」プルダウン	指定するシーン終了地点のサブビーム番号を指定できます。

3.6.2a.7. パラメータ設定保存画面

パラメータ設定読込画面を図 3.6.2a.7-1 に示します。

パラメータ設定読込画面は表 3.6.2a.7-1 に示すボタンから構成されます。

日付	衛星名	観測モード	処理レベル	シーン指定方法	パラメータ保存名
2028/01/05	ALOS-4	SM1	L1.1	ユーザ定義	パラメータ設定 L1.1 ユーザ定義
2028/01/05	ALOS-4	SM1	L1.1	シーンシフト	パラメータ設定 L1.1 シーンシフト

パラメータ保存名

閉じる 保存

図 3.6.2a.7-1 パラメータ設定保存画面

表 3.6.2a.7-1 パラメータ設定保存画面を構成する要素

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	日付	パラメータ設定保存時の日付を表示します。
2	衛星名	パラメータ設定保存時のシーンを観測した衛星名を表示します。
3	観測モード	パラメータ設定保存時のシーンの観測モードを表示します。
4	処理レベル	パラメータ設定保存時のシーンの処理レベルを表示します。
5	シーン指定方法	パラメータ設定保存時のシーンのシーン指定方法を表示します。
6	パラメータ保存名	パラメータ設定保存時のパラメータ保存名を表示します。
7	「パラメータ保存名」テキストボックス	保存するパラメータ設定の名称を入力します。 「パラメータ保存名」は、観測した衛星や処理レベルが異なっているパラメータ設定であっても、既に保存されているパラメータ設定と同名での登録はできません。
8	「閉じる」ボタン	パラメータ設定保存画面を閉じてパラメータ設定画面を表示します。
9	「保存」ボタン	パラメータ設定画面で設定したパラメータ設定を、「パラメータ保存名」に入力した名称で保存します。

3. 6. 2a. 8. パラメータ設定読込画面

パラメータ設定読込画面を図 3. 6. 2a. 8-1 に示します。

パラメータ設定読込画面は表 3. 6. 2a. 8-1 に示すボタンから構成されます。

	日付	衛星名	観測モード	処理レベル	シーン指定方法	パラメータ保存名	<input type="checkbox"/>
読み込	2028/01/05	ALOS-4	SM1	L1.1	ユーザ定義	パラメータ設定 L1.1 ユーザ定義	<input type="checkbox"/>
読み込	2028/01/05	ALOS-4	SM1	L1.1	シーンシフト	パラメータ設定 L1.1 シーンシフト	<input type="checkbox"/>

図 3. 6. 2a. 8-1 パラメータ設定読込画面

表 3. 6. 2a. 8-1 パラメータ設定読込画面を構成する要素

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「読み込」ボタン	<p>保存されている設定を操作パネル（パラメータ設定）に反映することができます。</p> <p>パラメータ設定の読み込は、設定保存時に選択していた衛星種別および処理レベルと同様の値が選択されているときに限り、実行できます。</p> <p>例えば、</p> <ul style="list-style-type: none"> • ALOS-4 観測のシーンを選択 • 処理レベルを L1.1 <p>上記内容で保存した際のパラメータ設定は、ALOS-4 観測のシーンを選択かつ操作パネル（パラメータ設定）にて処理レベル L1.1 を選択している場合にのみ、パラメータ設定読込画面に表示されます。</p>
2	パラメータ設定保存内容一覧	保存されているパラメータ設定の一覧を表示します。 各項目についての詳細は、パラメータ設定保存画面（3. 6. 2a. 7）を参照してください。
3	「閉じる」ボタン	パラメータ設定読込画面を閉じてパラメータ設定画面を表示します。
4	「削除」ボタン	一覧の右にある「削除」チェックボックスにチェックが入っているパラメータ設定を削除できます。
5	「削除」チェックボックス	「削除」ボタンを使う際にチェックします。

3.6.2b. 注文オプション画面

3.6.2b.1. 注文オプション画面

注文オプション画面を図 3.6.2b.1-1 に示します。

注文オプション画面は表 3.6.2b.1-1 に示すボタンから構成されます。



図 3.6.2b.1-1 注文オプション画面

表 3.6.2b.1-1 注文オプション画面の設定項目

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「提供方法 ダウンロード」ラジオボタン	プロダクトの提供方法を指定できます。 選択項目 : HTTPS/SFTP HTTPS : ブラウザからの手動ダウンロードを指定できます。 SFTP : FTP-get による手動ダウンロードを指定できます。
2	「提供方法 ファイル転送」ラジオボタン	プロダクトの提供方法を指定できます。 SFTP : 登録している FTP サーバへの自動転送を指定できます。
3	「パスワード保護」ラジオボタン	提供されるプロダクトファイルをパスワード保護するか指定します。 選択項目 : ON/OFF
4	「個別提供」ラジオボタン	プロダクトファイルを分割して提供するか指定します。 選択項目 : ON/OFF
5	機関	注文をしたユーザの所属機関名が表示されます。
6	要求者	注文をしたユーザの名前およびユーザ ID が表示されます。
7	「カートへ戻る」ボタン	カート画面を表示します。
8	「注文内容確認画面へ」ボタン	注文内容確認画面を表示します。

3. 6. 2c. 注文内容確認画面

3. 6. 2c. 1. 注文内容確認画面

注文内容確認画面を図 3. 6. 2c. 1-1 に示します。

注文内容確認画面は表 3. 6. 2c. 1-1 に示すボタンから構成されます。

<制 約>

◇注文可能枠数を超える数のプロダクトを選択した場合、注文枠情報の欄に、超過している枠数が赤文字で表示されます。その場合は、カート画面の一覧パネルの「選択」チェックボックスからチェックを外し、注文可能枠数に収まるようにしてください。

◇アクセス先の FTP サイトは、ユーザ登録時に登録したものです。

注文内容確認

No.	設定	注文詳細ID	消費枠数	発送(提供)予定日	シーンID	衛星名
1	未	0000000960	1	1日後	ALOS40172900280101UWD-RD0108	ALOS-

注文オプション

提供方法:ダウンロード-HTTPS
パスワード保護:OFF
個別提供:ON

FTPサイト

FTPサイトアドレス test-public-ftp-site
FTPサイトユーザ名 a4eics

一般A社 様の注文枠情報

年度	衛星名	注文枠数(A)	注文済枠数(B)	今回の注文枠数(C)	注文枠残数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	186	1	-
2027	ALOS-2	-	49	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文枠情報

年度	衛星名	注文枠数(A)	注文済枠数(B)	今回の注文枠数(C)	注文枠残数(A-B-C)
2027	ALOS-4	-	184	1	-
2027	ALOS-2	-	47	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

戻る

注文

図 3. 6. 2c. 1-1 注文内容確認画面

表 3.6.2c.1-1 注文内容画面を構成する要素

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	注文内容一覧	注文するシーンの情報を一覧で表示します。 一覧の各項目についての詳細は、付録 1.4 カート情報を参照してください。
2	提供方法	注文オプション画面で選択した提供方法が表示されます。
3	パスワード保護	注文オプション画面で選択したパスワード保護の ON/OFF が表示されます。
4	個別提供	注文オプション画面で選択した個別提供の ON/OFF が表示されます。
5	FTP サイトアドレス	ユーザが設定した FTP サイトアドレスが表示されます。 設定した FTP サイトアドレスは、ユーザ登録情報確認画面で確認できます。 ユーザ登録情報確認画面については、3.5.1 項を参照してください。
6	FTP サイトユーザ名	ユーザが設定した FTP サイトユーザ名が表示されます。 設定した FTP サイトユーザ名は、ユーザ登録情報確認画面で確認できます。 ユーザ登録情報確認画面については 3.5.1 項を参照してください。
7	注文枠情報	注文したユーザの所属機関およびユーザの、注文枠情報を表示します。 各項目についての詳細は、カート画面の操作パネル（枠情報）(3.6.2.3) を参照してください。

3. 6. 2d. 注文受付結果確認画面

3. 6. 2d. 1. 注文受付結果確認画面

注文受付結果確認画面を図 3. 6. 2d. 1-1 に示します。

注文内容確認画面は表 3. 6. 2d. 1-1 に示すボタンから構成されます。

The screenshot shows a window titled "注文受付結果確認" (Order Reception Result Confirmation). Inside, there is a table with four columns: "注文ID" (Order ID) containing "0000000076", "注文受付日" (Order Reception Date) containing "2028/01/05 04:44:42", "注文数" (Number of Orders) containing "1", and "注文受付結果" (Order Reception Result) containing "注文受付完了" (Order Reception Completed). At the bottom right of the table is a blue rectangular button labeled "閉じる" (Close).

図 3. 6. 2d. 1-1 注文受付結果確認画面

表 3. 6. 2d. 1-1 注文受付結果確認画面を構成する要素

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	注文 ID	注文 ID を表示します。
2	注文受付日	注文を受け付けた日時を表示します。
3	注文数	注文件数を表示します。
4	注文受付結果	注文受付の結果を表示します。
5	「閉じる」ボタン	注文受付結果確認画面を閉じます。

3.6.3. 注文（プロダクト提供要求）履歴画面

3.6.3.1. 注文（プロダクト提供要求）履歴画面の構成

注文（プロダクト提供要求）履歴画面の全体構成を図 3.6.3.1-1 に示します。

注文（プロダクト提供要求）履歴画面は表 3.6.3.1-1 に示す 4 つのパネルから構成されます。

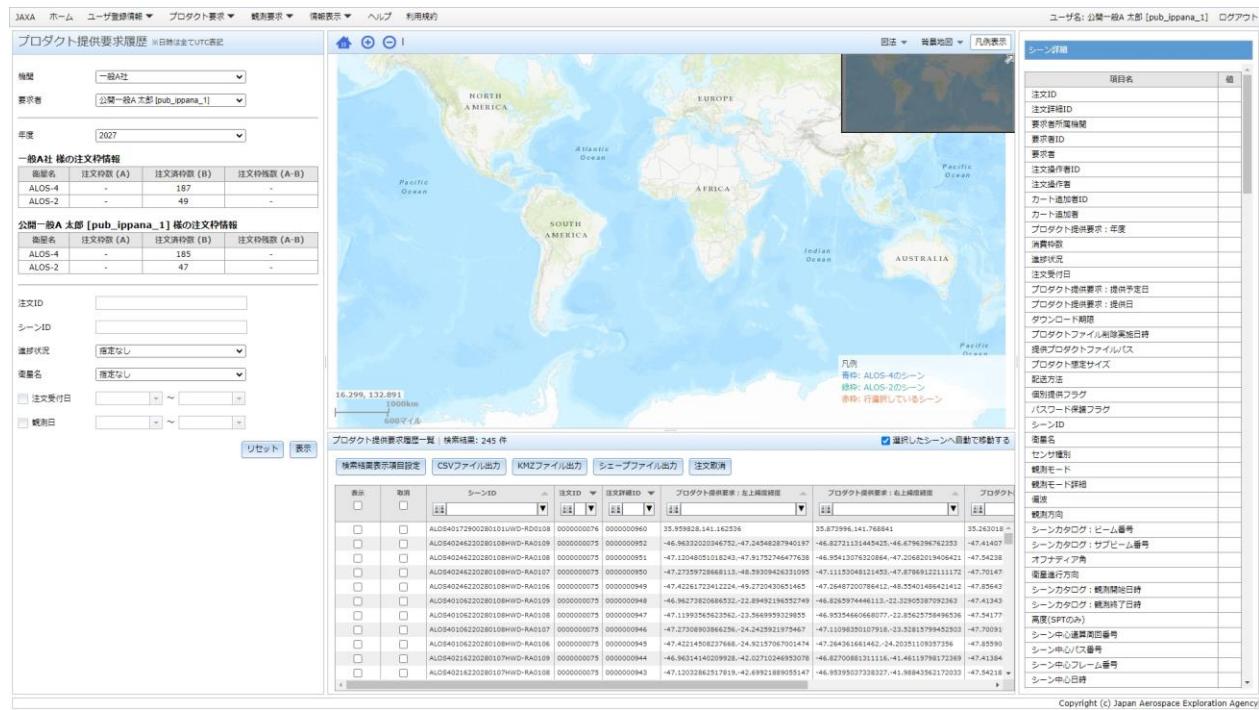


図 3.6.3.1-1 注文（プロダクト提供要求）履歴画面 全体構成

表 3.6.3.1-1 注文（プロダクト提供要求）履歴画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	地図の表示、検索範囲の指定、及び検索結果のフットプリントを表示します。
2	操作パネル（枠情報）	注文履歴の検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
3	一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）	注文履歴の検索で得られるプロダクト提供要求履歴の一覧を表示します。
4	詳細パネル（シーン詳細）	プロダクト提供要求履歴一覧で選択したプロダクトの詳細情報報を表示します。

3.6.3.2. 地図パネル

「3.2.1. 地図画面」を参照して下さい。

3.6.3.3. 操作パネル（枠情報）

操作パネル（枠情報）（図 3.6.3.3-1）では条件指定による注文（プロダクト提供要求）履歴の絞込み表示を行うことができます。

操作パネルは表 3.6.3.3-1 に示すボタンから構成されます。

プロダクト提供要求履歴 ※日時は全てUTC表記

機関	一般A社
要求者	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]
年度	2027

一般A社 様の注文枠情報

衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	注文枠残数 (A-B)
ALOS-4	-	187	-
ALOS-2	-	49	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の注文枠情報

衛星名	注文枠数 (A)	注文済枠数 (B)	注文枠残数 (A-B)
ALOS-4	-	185	-
ALOS-2	-	47	-

注文ID
シーンID
進捗状況
衛星名
 注文受付日
 観測日

リセット 表示

図 3.6.3.3-1 注文（プロダクト提供要求）履歴画面 操作パネル（枠情報）

表 3.6.3.3-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	入力・選択項目、ボタン	説明
1	「機関」 プルダウン	注文したユーザの所属機関を選択します。
2	「要求者」 プルダウン	注文したユーザのユーザ ID を選択します。
3	「年度」 プルダウン	注文した年度を指定します。
4	衛星名	衛星名を表示します。
5	注文枠数 (A)	所属機関およびアカウントに割り当てられている注文枠数を表示します。 「-」は枠数が無制限であることを示します。
6	注文済枠数 (B)	所属機関およびアカウントの注文済の枠数を表示します。
7	注文枠残数 (A-B)	所属機関およびアカウントに割り当てられている枠数から、注文済枠数を差し引いた枠数を表示します。 「-」は枠数が無制限であることを示します。
8	「注文 ID」 テキストボックス	検索条件に含めたい注文 ID を指定します。
9	「シーン ID」 テキストボックス	検索条件に含めたいシーン ID を指定します。
10	「進捗状況」 プルダウン	プルダウンにてプロダクトの進捗状況を選択します。 選択できる項目は以下の通りです。 <ul style="list-style-type: none">・指定なし・カート受付済み・プロダクト提供要求受付済み A・プロダクト提供要求受付済み B・プロダクト提供要求受付済み C・プロダクト作成完了待ち・プロダクト作成済み・目視検査待ち・プロダクト提供準備開始・プロダクト提供準備完了・プロダクト提供済み・プロダクト削除
11	「衛星名」 プルダウン	プルダウンにて衛星名 (ALOS-2/ALOS-4) を選択します。 選択できる項目は以下の通りです。 <ul style="list-style-type: none">・指定なし・ALOS-2・ALOS-4
12	「注文受付日」 カレンダー	注文受付日を指定します。検索条件に含める場合には左のチェックボックスにチェックを入れます。
13	「注文観測日」 カレンダー	注文観測日を指定します。検索条件に含める場合には左のチェックボックスにチェックを入れます。
14	「リセット」 ボタン	検索条件の入力項目をクリアします。
15	「表示」 ボタン	入力した条件で表示します。

3.6.3.4. 一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）

一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）（図 3.6.3.4-1）は、プロダクト検索の結果をリストで表示します。

一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）は表 3.6.3.4-1 に示すボタンから構成されます。

<制約>

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文履歴件数が一覧パネルの表示上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「プロダクト提供要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限を超えてます。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて、注文を取り消すことができるるのは詳細パネル（シーン詳細）（3.6.3.5 参照）に表示されている進捗状況が「カート受付済み」「プロダクト提供要求受付済み※」の場合に限ります。

※末尾が A～C のいずれでも取り消し可能です。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて注文を取り消した場合、プロダクト提供要求件数は返還されます。

プロダクト提供要求履歴一覧 検索結果: 245 件										<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する
検索結果表示項目設定		CSVファイル出力		KMZファイル出力		シェーブファイル出力		注文取消		
表示	取消	注文ID	注文詳細ID	プロダクト提供要求: 左上緯度経度	プロダクト提供要求: 右上緯度経度	プロダクト提供要求: 右下緯度経度	プロダクト提供要求: 左下緯度経度			
[選択]	[削除]	[昇順]	[降順]	[選択]	[削除]	[選択]	[削除]	[選択]	[削除]	[選択]
□	□	0000000076	0000000960	35.959828,141.162536	35.873996,141.768841	35.263018,141.637059	35.348995,141.035466			
□	□	0000000075	0000000952	-46.96332020346752,-47.24548287940197	-46.82721131445425,-46.67963967622353	-47.41407103608622,-46.36937069723412	-47.55167160321411,-46.94097226139338			
□	□	0000000075	0000000951	-47.12048051018243,-47.91752746477638	-46.95413076320864,-47.20682019406421	-47.5423821840546,-46.90191329627307	-47.71052422715164,-47.61997029510828			
□	□	0000000075	0000000950	-47.27359728668113,-48.59309426331095	-47.11153048121453,-47.8786912211172	-47.70147874682872,-47.58072889471979	-47.86525539367552,-48.302649118803			
□	□	0000000075	0000000949	-47.42261723412224,-49.2720430651465	-47.26487200786412,-48.55401486421412	-47.85643909885682,-48.26315503167204	-48.01581013436414,-48.9888656315158			
□	□	0000000075	0000000948	-46.96273820686532,-22.89492196552749	-46.8265974446113,-22.32905387092363	-47.41343480603995,-22.01873507711176	-47.55106782611541,-22.59036186766761			
□	□	0000000075	0000000947	-47.11993565623562,-23.566959329855	-46.9535466068077,-22.85625758496536	-47.54177620792596,-22.5513011841029	-47.70959826105699,-23.26938969606205			
□	□	0000000075	0000000946	-47.27308903866256,-24.2425921975467	-47.11098350107918,-23.5281579452503	-47.70091061649596,-23.23014657654026	-47.86472668459419,-23.95209842006121			
□	□	0000000075	0000000945	-47.42214508237668,-24.92157067001474	-47.264361651462,-24.20351109357356	-47.85590825427455,-23.91260260233887	-48.0153181561055,-24.63834506297144			
□	□	0000000075	0000000944	-46.96314140209928,-42.02710246953078	-46.82700881311116,-41.46119798172369	-47.413648632997256,-41.15090536859716	-47.55147320144189,-41.72256960815194			
□	□	0000000075	0000000943	-47.12032862517819,-42.69921889055147	-46.95395037338327,-41.98843562172033	-47.54218215353661,-41.68350638551458	-47.71035341929121,-42.40164113138773			

図 3.6.3.4-1 注文（プロダクト提供要求）履歴画面 一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）

表 3.6.3.4-1 一覧パネルを構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索結果表示項目設定」ボタン	表示項目設定画面を表示します。検索結果一覧の表示項目を設定することができます。 表示項目設定画面については 3.2.3 項を参照してください。
2	「CSV ファイル出力」ボタン	検索結果を CSV ファイル形式で出力します。
3	「KMZ ファイル出力」ボタン	検索結果を KMZ ファイル形式で出力します。
4	「シェープファイル出力」ボタン	検索結果をシェープファイル形式で出力します。
5	「注文取消」ボタン	「取消」チェックボックスにチェックが入ったプロダクト注文を取り消します。
6	「表示」チェックボックス	チェックを入れると、地図パネルにフットプリントが表示されます。
7	「取消」チェックボックス	取り消したいプロダクト注文にチェックを入れます。

3.6.3.5. 詳細パネル（シーン詳細）

詳細パネル（シーン詳細）（図 3.6.3.5-1）では、一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）で選択した情報の詳細情報を表示します。

一覧パネル（プロダクト提供要求履歴一覧）からプロダクトを選択すると、地図パネル上へ選択したシーンのフットプリントを表示し、詳細パネル上へ詳細情報を表示します。

<制 約>

◇プロダクトをダウンロードできる期間は、プロダクトの提供完了日から 1 週間です。1 週間が過ぎるとダウンロードできなくなります。取得可能期限日は、注文（プロダクト提供要求）履歴画面の詳細パネルに表示される「ダウンロード期限」で確認できます。

◇注文したプロダクトは、注文（プロダクト提供要求）履歴画面から HTTP ダウンロードで取得できます。

◇容量が大きいプロダクトは分割して提供されます。

その場合には、分割数分「ダウンロード」ボタンが表示されるため、1 つ 1 つクリックし、プロダクトをダウンロードしてください。

◇分割提供されたプロダクトは、「プロダクトファイル結合ツール」を使用し、結合させることができます。詳細は「プロダクトファイル結合ツールマニュアル」を参照してください。

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて表示される、プロダクト情報の「進捗状況」は以下のいずれかが表示されます。

- 10 : カート受付済み
- 20 : プロダクト提供要求受付済み A
- 21 : プロダクト提供要求受付済み B
- 30 : プロダクト提供要求受付済み C
- 40 : プロダクト作成完了待ち
- 50 : プロダクト作成済み
- 60 : 目視検査待ち
- 65 : プロダクト提供準備開始
- 70 : プロダクト提供準備完了
- 80 : プロダクト提供済み
- 90 : プロダクト削除

◇注文（プロダクト提供要求）履歴画面にて表示される、プロダクト情報の「進捗状況」のうち、「80 : プロダクト提供済み」は、提供準備が出来ていることを示しています。画面からの HTTP ダウンロードまたは FTP-get による、プロダクトのダウンロード完了を示すものではありません。

シーン詳細	
ダウンロード 0000000076_0000000960_ALOS40172900280101UWD -RD0108_1.1_.zip	
項目名	値
注文ID	0000000076
注文詳細ID	0000000960
要求者所属機関	一般人社
要求者ID	pub_ippana_1
要求者	公開一般A 太郎
注文操作者ID	pub_ippana_1
注文操作者	公開一般A 太郎
カード追加者ID	pub_ippana_1
カード追加者	公開一般A 太郎
プロダクト提供要求：年度	2027
消費枚数	1
進捗状況	80：プロダクト提供済み
注文受付日	2028/01/05
プロダクト提供要求：提供予定期	2028/01/06
プロダクト提供要求：提供日	2028/01/05
ダウンロード期限	2028/01/12
プロダクトファイル削除実施時	
提供プロダクトファイルパス	/0000000076/0000000960
プロダクト想定サイズ	X.XGB
配送方法	HTTPS
個別提供フラグ	ON
パスワード保護フラグ	OFF
シーンID	ALOS40172900280101UWD-RD0108
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1
観測モード詳細	200km
偏波	HH+HV
観測方向	右
シーンカタログ：サブ番号	01
シーンカタログ：サブ番号	08

シーン詳細	
ダウンロード 0000000076_0000000960_ALOS40172900280101UWD -RD0108_1.1_.zip	
シーンカタログ：サブ番号	08
オフナティア角	35.5
衛星速度X方向	隆交
シーンカタログ：観測開始日時	2028/01/01 02:29:07
シーンカタログ：観測終了日時	2028/01/01 02:36:12
高度(SPTのみ)	0
シーン中心通過周回番号	5855
シーン中心バズ番号	17
シーン中心フレーム番号	2900
シーン中心日時	2028/01/01 02:35:49.996
観測バズメタセット番号	15510
プロダクト提供要求：左上袖度経度	35.959828,141.162536
プロダクト提供要求：右上袖度経度	35.873996,141.768841
プロダクト提供要求：右下袖度経度	35.263018,141.637059
プロダクト提供要求：左下袖度経度	35.348995,141.035466
L0有無	有
処理レベル	L1.1
使用軌道データ種度	確定軌道選択
リサンプリング法	*
フレーミング	*
地図投影法	*
UTMソーンデフォルトフラグ	*
UTMソーン番号	0
PS基準デフォルト	*
投影面積計算方法	無効化
PS基準経度	0.0000
出力フォーマット	CEOS
縮小画像フォーマット	JPEG
...	...

シーン詳細	
ダウンロード 0000000076_0000000960_ALOS40172900280101UWD -RD0108_1.1_.zip	
レンジ初期値	3399817.404
衛星位置Z成分	3980124.154
衛星速度X成分	-2594.658128
衛星速度Y成分	3745.744424
衛星速度Z成分	-6115.398078
緊急フラグ	OFF
準リアルフラグ	OFF
ヨーステアリング有無フラグ	ON
干涉波除去率	10
電離層補償値	0.0001
軌道データ種別	FIXD
プロダクト状態	ARCHIVED
シーンカタログ：処理パラメーターション	000.000
シーンカタログ：処理パラメーターション	000.000
観測中心位置X成分	
観測中心位置Y成分	
観測中心位置Z成分	
偏波数	2
シーンカタログ：シーン中心袖度経度	35.61308,141.392392
シーンカタログ：シーン中心袖度経度	35.959828,141.162536,35.873996,141.768841,1.35,263018,141.637059,35.348995,141.035466,35.959828,141.162536
シーン開始日時	2028/01/01 02:35:44.996
シーン終了日時	2028/01/01 02:35:54.996
プロダクト提供要求：開始ニア袖度経度	35.873996,141.768841
プロダクト提供要求：開始ニア袖度経度	35.959828,141.162536
プロダクト提供要求：終ニア袖度経度	35.263018,141.637059
プロダクト提供要求：終ニア袖度経度	35.348995,141.035466
PRI初期速	
差分PRI速	
高速PRI数	
一次結合品質	Good
二次結合品質	
シーン番号	0198
送信中心間波数	1257.5
送信帯域幅	84
最小入射角	37.756
最大入射角	41.321
衛星位置X成分	-4802180.543
衛星位置Y成分	3190817.402

シーン詳細	
ダウンロード 0000000076_0000000960_ALOS40172900280101UWD -RD0108_1.1_.zip	
レンジ初期ノイズ	JPG
レンジ初期数	ON
アシマス恩戻数	ON
外来干涉波ノイズ除去	ON
オートフォーカス	OFF
広域観測再生方式	無効化
レンジアンテナバーン補正	ON
アシマスアンテナバーン補正	*
偏波校正	*
出力偏波選択(HH)	ON
出力偏波選択(HV)	ON
出力偏波選択(VV)	OFF
出力偏波選択(VH)	OFF
L2用出力偏波選択(HH)	OFF
L2用出力偏波選択(HV)	OFF
L2用出力偏波選択(VV)	OFF
L2用出力偏波選択(VH)	OFF
オルソ補正DEM	無効化
注文目的	通常
パラメータ設定：処理アルゴリズム(ーション)	000.000
パラメータ設定：処理パラメーターション	000.000
シーン指定方法	シーンシフト
シーンシフト：シフト量	0
ユーザ定義：シーン中心袖度	0.000
ユーザ定義：シーン中心経度	0.000
DEM種別	無効化
ユーザ定義：グランード	0
レンジ範囲	
ユーザ定義：アシマス	

シーン詳細	
ダウンロード 00000000076_00000000960_ALOS40172900280101UWD -RD0108_1.1__.zip	
SIU	
プロダクトカタログ：プロダクトカタログ SID	702
プロダクトカタログ：仮想シーンカタログ SID	17867
プロダクトカタログ：シーンID	ALOS40172900280101UWD-RD0108
プロダクトカタログ：プロダクトID	1.1__-
プロダクトカタログ：プロダクト状態	ARCHIVED
プロダクトカタログ：処理日時(UTC)	2028/01/05 04:45:22.000
プロダクトカタログ：バス番号	17
プロダクトカタログ：ロワフレーム番号	2900
プロダクトカタログ：追算軌道番号	5855
プロダクトカタログ：ビーム番号	1
プロダクトカタログ：サブビーム番号	8
プロダクトカタログ：最小入射角	37.756
プロダクトカタログ：最大入射角	41.321
プロダクトカタログ：アーリリズム/レーシヨン	000.000
プロダクトカタログ：パラメーターション	000.000
プロダクトカタログ：シーンセンターコordinate	35.61308,141.392392
プロダクトカタログ：一次結果	Good
プロダクトカタログ：二次結果	
プロダクトカタログ：シーンセンタ日時	2028/01/01 02:35:49.996
シーン詳細	
ダウンロード 00000000076_00000000960_ALOS40172900280101UWD -RD0108_1.1__.zip	
プロダクトカタログ：シーンセンタ日時(UTC)	2028/01/01 02:35:49.996
プロダクトカタログ：衛星軌道度経度	35.959828,141.162536,35.873996,141.76884 1.35,263018,141.637059,35.348995,141.035 466,35.959828,141.162536
プロダクトカタログ：オフナ�이아角	35.5
プロダクトカタログ：シーン数	208
プロダクトカタログ：更新日時	2023/10/06 10:33:35
プロダクトカタログ：軌道データ種別	FIXD
プロダクトカタログ：シーン開始日時(UTC)	2028/01/01 02:35:44.996
プロダクトカタログ：シーン終了日時(UTC)	2028/01/01 02:35:54.996
プロダクトカタログ：衛星位置X成分	-4802180.543
プロダクトカタログ：衛星位置Y成分	3190817.402
プロダクトカタログ：衛星位置Z成分	3980124.154
プロダクトカタログ：衛星速度X成分	-2594.658128
プロダクトカタログ：衛星速度Y成分	3745.744424
プロダクトカタログ：衛星速度Z成分	-6115.398078
プロダクトカタログ：干渉波除却率	10
プロダクトカタログ：重複箇所指標	0.0001
プロダクトカタログ：EICS生成フラグ	ON
プロダクトカタログ：保存状態	ON
プロダクトカタログ：プロダクトフォーマット	CEOS
プロダクトカタログ：出力偏波	3
プロダクトカタログ：左上緯度経度	35.959828,141.162536
プロダクトカタログ：右上緯度経度	35.873996,141.768841
プロダクトカタログ：右下緯度経度	35.263018,141.637059
プロダクトカタログ：左下緯度経度	35.348995,141.035466
プロダクトカタログ：間隔ニア油差経度	35.873996,141.768841
プロダクトカタログ：間隔ニア油差緯度	35.959828,141.162536
プロダクトカタログ：終ニア油差経度	35.263018,141.637059
プロダクトカタログ：終ニア油差緯度	35.348995,141.035466

図 3.6.3.5-1 注文（プロダクト提供要求）履歴画面 詳細パネル（詳細情報）

表 3.6.3.5-1 詳細パネル（詳細情報）を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「ダウンロード」ボタン	クリックすると、注文したプロダクトを HTTP でダウンロードできます。 容量が大きいプロダクトは分割され、分割数分「ダウンロード」ボタンが表示されます。
2	シーン詳細	注文したプロダクトの詳細情報を表示します。 各要素の候補値は「付録 1.5 プロダクト提供要求履歴情報」を参照して下さい。

3.7. 観測要求

<概要>

本節では、観測機会の検索や観測要求の作成、観測要求の履歴の確認をする際に使用する、以下の画面の説明をします。

・観測機会検索画面

観測機会検索画面では、条件指定による観測機会の検索や、観測要求の作成を実施することができます。

・観測要求履歴画面

観測要求履歴画面では、作成した観測要求の確認や取消を実施することができます。

<観測機会検索画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「観測要求」→「観測機会検索」

<観測要求履歴画面>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「観測要求」→「観測要求履歴」

<制約>

◇通常の観測モード（ALOS-2 は SM1, SM2, SM3, WD3, ALOS-4 は SM1, SM2, SM3, WD1, WD2）とスポットライトを同時に検索することはできません。

◇観測モード（ALOS-2 は SM1, SM2, SM3, WD3, ALOS-4 は SM1, SM2, SM3, WD1, WD2）は同時検索可能です。

◇観測機会検索にて、検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「機会検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇観測要求を作成できるのは、観測日が今年度または来年度のシーンに対してのみとなっています。

再来年度以降の観測日については、観測機会検索は可能ですが観測要求を作成することはできません。

◇既に観測要求が作成されている場合は、次のダイアログが表示されます。

「既に要求しているシーンが含まれますが、観測要求を行いますか」

要求済のシーンに対し要求を出した場合でも、枠数は消費されます。

◇観測要求の作成期限は観測日の約2週間前までです。

◇観測要求履歴一覧にて、検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「観測要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することができます。

◇観測要求の取消期限は観測日の約2週間前までです。

◇観測要求履歴画面にて観測要求を取り消した場合、観測要求枠数は返還されます。

◇観測要求枠数の「-」は、無制限であることを意味します。

3.7.1. 観測機会検索画面

3.7.1.1. 観測機会検索画面の構成

観測機会検索画面の全体構成を図 3.7.1.1-1 に示します。

観測機会検索画面は表 3.7.1.1-1 に示す 4 つのパネルから構成されます。

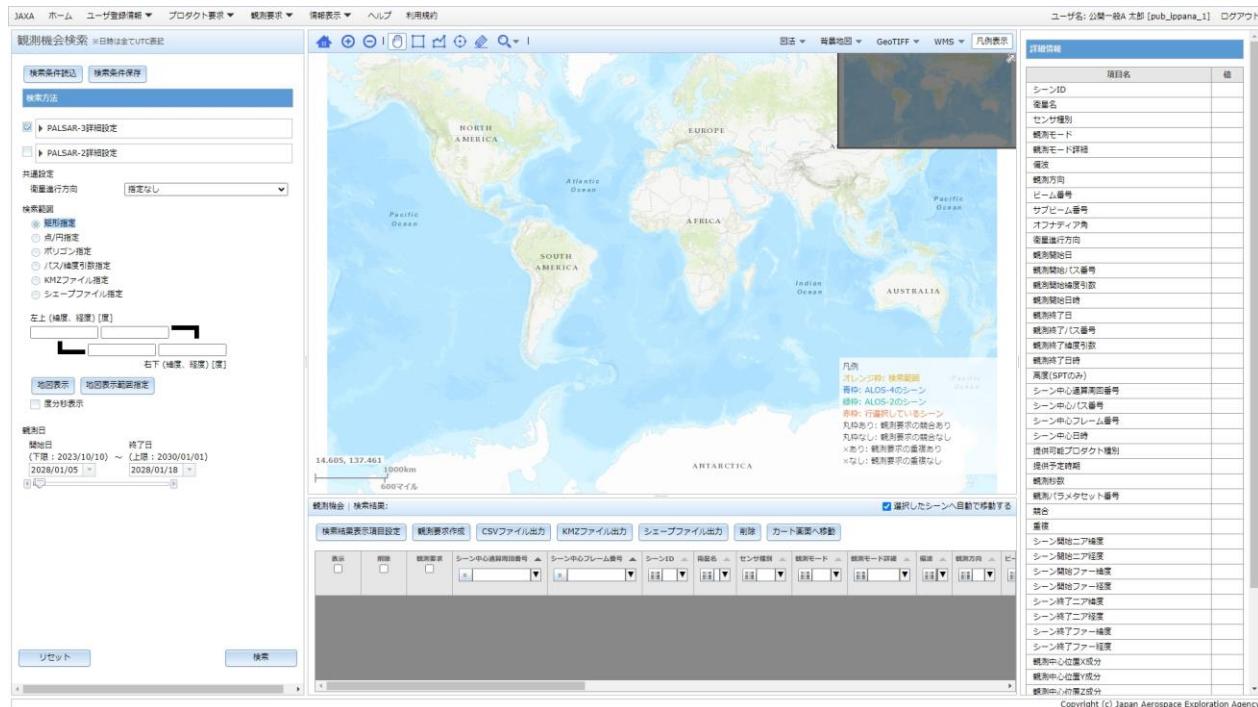


図 3.7.1.1-1 観測機会検索画面 全体構成

表 3.7.1.1-1 観測機会検索画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	地図の表示、検索範囲の指定、及び検索結果のフットプリントを表示します。
2	操作パネル	観測機会検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
3	一覧パネル（観測機会）	検索で得られる観測機会の一覧を表示します。
4	詳細パネル（詳細情報）	一覧で選択した観測機会の詳細情報を表示します。

3.7.1.2. 地図パネル

「3.2.1. 地図画面」を参照して下さい。

3.7.1.3. 操作パネル

操作パネル（図 3.7.1.3-1）では条件指定による観測機会の検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.7.1.3-1 に示す要素から構成されます。

＜制 約＞

◇通常の観測モード（ALOS-2 は SM1, SM2, SM3, WD3, ALOS-4 は SM1, SM2, SM3, WD1, WD2）とスポットライトを同時に検索することはできません。

◇通常の観測モード（ALOS-2 は SM1, SM2, SM3, WD3, ALOS-4 は SM1, SM2, SM3, WD1, WD2）は同時検索可能です。

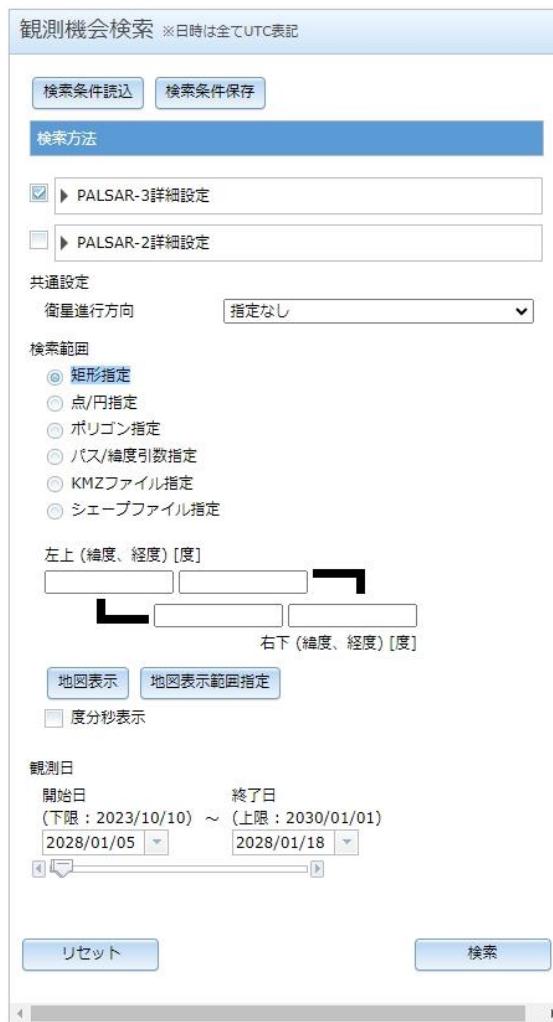


図 3.7.1.3-1 観測機会検索画面 操作パネル

表 3.7.1.3-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索条件読込」ボタン	保存した検索条件を操作パネル（観測機会検索）に反映することができます。
2	「検索条件保存」ボタン	操作パネル（観測機会検索）で入力した検索条件を保存することができます。
3	「PALSAR-2 詳細設定」「PALSAR-3 詳細設定」チェックボックス	<p>観測機会検索の詳細設定を行うには「PALSAR-2 詳細設定」「PALSAR-3 詳細設定」のボックスをクリックしシャッターを開きます。</p> <p>センサを検索条件に含めるには、シャッター左のチェックボックスにチェックを入れてください。また観測モードを検索条件に含めるには、各観測モード左のチェックボックスにチェックを入れてください。</p> <p>シャッター左のチェックボックスにチェックが入っていない場合、検索条件を指定していても、該当センサでの検索は実施されません。</p> <p>いずれも複数件をチェックすることで OR 検索を実行します。</p> <p>検索条件の詳細については図 3.7.1.3-2, 表 3.7.1.3-2, 図 3.7.1.3-3, 表 3.7.1.3-3 を参照してください。</p>
4	共通設定	<p>衛星の進行方向をプルダウンから指定します。以下のパラメータが選択できます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・指定なし ・昇交 ・降交
5	検索範囲	<p>ラジオボタンで検索方法を指定した後、下のテキストボックスに数値を入力することで検索範囲を指定します。</p> <p>地図上で選択した場合には自動で入力が行われます。</p> <p>検索条件の詳細については表 3.7.1.3-4 を参照してください。</p>
6	観測日	<p>シーン観測時期を指定します。</p> <p>日付の入力は以下の方法で行うことができます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・テキストボックスに YYYY/MM/DD の形式で年月日を入力する。 ・テキストボックス右の▼をクリックし、カレンダーから日付を選択する。 ・スライダーを左右に移動する。
7	「リセット」ボタン	入力した条件をリセットします。
8	「検索」ボタン	入力した条件で検索を行います。

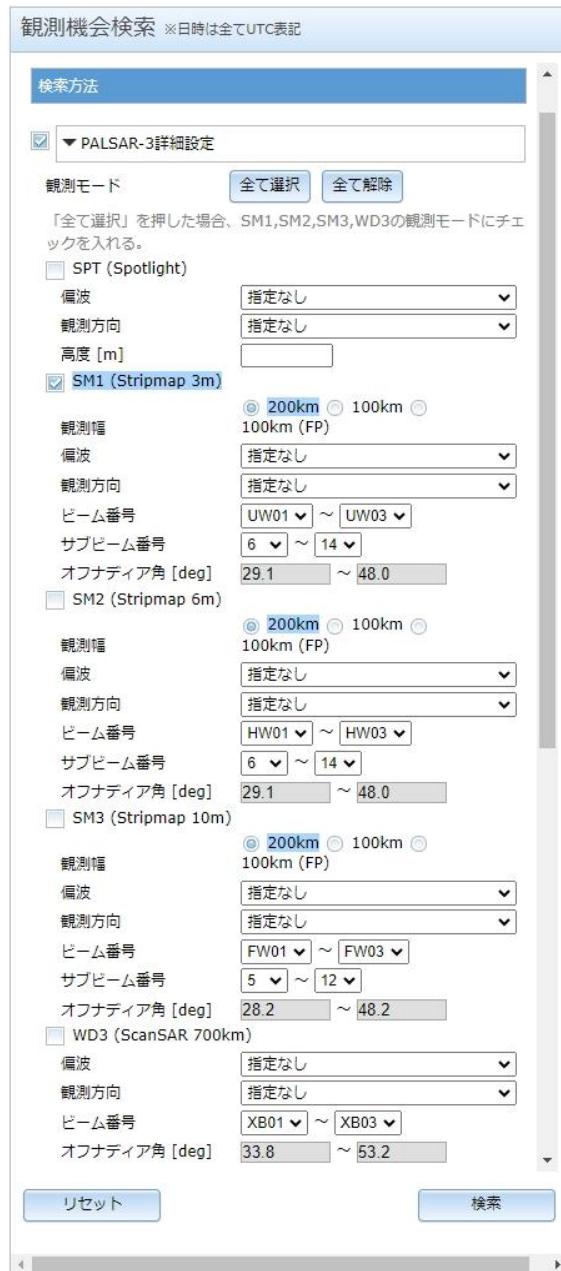


図 3.7.1.3-2 観測機会検索画面 操作パネル (PALSAR-3 詳細設定)

表 3.7.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (1/3)

No.	画面を構成する要素	説明
1	「全て選択」ボタン	観測モード SM1, SM2, SM3, WD3 にチェックが入ります。
2	「全て解除」ボタン	全ての観測モードのチェックが解除されます。
3	SPT(Spotlight)	<p>分解能 1×3m 観測幅 35km 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・高度：数値を入力します。単位はメートル[m]です。 高度は橙円体高です。
4	SM1(Stripmap 3m)	<p>分解能 3m 観測幅 「200km」、「100km」、「100km (フルポラリメトリ観測)」から選択できます。 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <p>➤ 観測幅 「200km」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) UW01～UW03 (終了) UW01～UW03 ・サブビーム番号：(開始) 6～14 (終了) 6～14 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます (固定値)。 <p>➤ 観測幅 「100km」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) UB01～UB23 (終了) UB01～UB23 ・サブビーム番号：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます (固定値)。 <p>➤ 観測幅 「100km(FP)」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) UB01～UB23 (終了) UB01～UB23 ・サブビーム番号：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます (固定値)。

表 3.7.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (2/3)

No.	画面を構成する要素	説明
5	SM2(Stripmap 6m)	<p>分解能 6m 観測幅「200km」、「100km」、「100km（フルポラリメトリ観測）」から選択できます。 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ 観測幅 「200km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) HW01～HW03 (終了) HW01～HW03 ・サブビーム番号：(開始) 6～14 (終了) 6～14 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値） ➤ 観測幅 「100km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) HB01～HB23 (終了) HB01～HB23 ・サブビーム番号：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値） ➤ 観測幅 「100km(FP)」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) HB01～HB23 (終了) HB01～HB23 ・サブビーム番号：(開始) 1～24 (終了) 1～24 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）

表 3.7.1.3-2 PALSAR-3 詳細設定で指定可能な追加条件 (3/3)

No.	画面を構成する要素	説明
6	SM3(Stripmap 10m)	<p>分解能 10m 観測幅「200km」、「100km」、「100km（フルポラリメトリ観測）」から選択できます。 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ 観測幅 「200km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) FW01～FW03 (終了) FW01～FW03 ・サブビーム番号：(開始) 5～12 (終了) 5～12 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値） ➤ 観測幅 「100km」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) FB01～FB21 (終了) FB01～FB21 ・サブビーム番号：(開始) 1～22 (終了) 1～22 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値） ➤ 観測幅 「100km(FP)」 選択時 <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) FB01～FB21 (終了) FB01～FB21 ・サブビーム番号：(開始) 1～22 (終了) 1～22 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）
7	WD3(ScanSAR 700km)	<p>分解能 25m 観測幅 700km 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波：指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向：指定なし/右/左 ・ビーム番号：(開始) XB01～XB03 (終了) XB01～XB03 ・オフナディア角：選択したビーム番号およびサブビーム番号により自動設定されます（固定値）

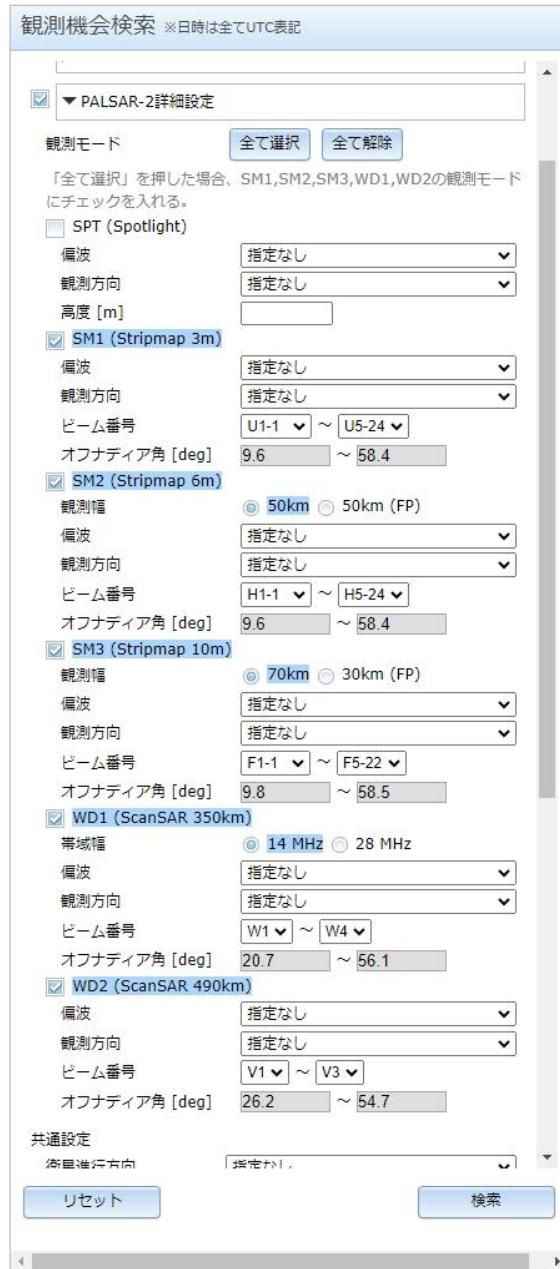


図 3.7.1.3-3 観測機会検索画面 操作パネル (PALSAR-2 詳細設定)

表 3.7.1.3-3 PALSAR-2 詳細設定で指定可能な追加条件 (1/2)

No.	画面を構成する要素	説明
1	「全て選択」ボタン	観測モード SM1, SM2, SM3, WD1, WD2 にチェックが入ります。
2	「全て解除」ボタン	全ての観測モードのチェックが解除されます。
3	SPT(Spotlight)	<p>分解能 1×3m 観測幅 25km 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波 : 指定なし/HH/HV/VH/VV ・観測方向 : 指定なし/右/左 ・高度 : 数値を入力します。単位はメートル[m]です。 高度は橋円体高です。
4	SM1(Stripmap 3m)	<p>分解能 3m 観測幅 50km 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波 : 指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向 : 指定なし/右/左 ・ビーム番号 : (開始) U1-1～U1-5, U2-6～U2-9, U3-10～U3-14, U4-15～U4-19, U5-20～U5-24 (終了) U1-1～U1-5, U2-6～U2-9, U3-10～U3-14, U4-15～U4-19, U5-20～U5-24 ・オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます(固定値)
5	SM2(Stripmap 6m)	<p>分解能 6m 観測幅 「50km」、「50km (フルポラリメトリ観測)」から選択できます。 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <p>➤ 観測幅 「50km」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波 : 指定なし/HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV ・観測方向 : 指定なし/右/左 ・ビーム番号 : (開始) H1-1～H1-5, H2-6～H2-9, H3-10～H3-14, H4-15～H4-19, H5-20～H5-24 (終了) H1-1～H1-5, H2-6～H2-9, H3-10～H3-14, H4-15～H4-19, H5-20～H5-24 ・オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます(固定値) <p>➤ 観測幅 「50km(FP)」選択時</p> <ul style="list-style-type: none"> ・偏波 : 指定なし/HH+HV+VH+VV ・観測方向 : 指定なし/右/左 ・ビーム番号 : (開始) FP6-1～FP6-7 (終了) FP6-1～FP6-7 ・オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます(固定値)

表 3.7.1.3-3 PALSAR-2 詳細設定で指定可能な追加条件 (2/2)

No.	画面を構成する要素	説明
6	SM3(Stripmap 10m)	<p>分解能 10m 観測幅 「70km」、「30km (フルポラリメトリ観測)」から選択できます。 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <p>➤ 観測幅 「70km」 選択時 • 偏波 : 指定なし / HH/HV/VH/VV / HH+HV/VH+VV • 観測方向 : 指定なし / 右 / 左 • ビーム番号 : (開始) F1-1～F1-4, F2-5～F2-7, F3-8～F3-12, F4-13～F4-17, F5-18～F5-22 (終了) F1-1～F1-4, F2-5～F2-7, F3-8～F3-12, F4-13～F4-17, F5-18～F5-22 • オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)</p> <p>➤ 観測幅 「30km(FP)」 選択時 • 偏波 : 指定なし / HH+HV+VH+VV • 観測方向 : 指定なし / 右 / 左 • ビーム番号 : (開始) FP10-1 (終了) FP10-1 • オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)</p>
7	WD1(ScanSAR 350km)	<p>分解能 100m 観測幅 350km 帯域幅 「14MHz」、「28MHz」から選択できます。 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <p>➤ 帯域幅 「14MHz」「28MHz」 選択時 • 偏波 : 指定なし / HH/HV/VH/VV / HH+HV/VH+VV • 観測方向 : 指定なし / 右 / 左 • ビーム番号 : (開始) W1～W4 (終了) W1～W4 • オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)</p>
8	WD2(ScanSAR 490km)	<p>分解能 60m 観測幅 490km 帯域幅 14MHz 設定できるパラメータを以下に記載します。</p> <p>• 偏波 : 指定なし / HH/HV/VH/VV / HH+HV/VH+VV • 観測方向 : 指定なし / 右 / 左 • ビーム番号 : (開始) V1～V3 (終了) V1～V3 • オフナディア角 : 選択したビーム番号により自動設定されます (固定値)</p>

表 3.7.1.3-4 検索範囲で指定可能な条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	矩形指定	左上と右下の緯度経度を入力し矩形で領域を指定します。地図パネルの矩形指定から指定することもできます。
2	点/円指定	点指定の場合は、入力した中心点を点として設定します。 円指定の場合は、中心点に加えて半径を設定し、中心点と半径からなる円形の領域を指定します。 地図パネルの点/円指定から指定することもできます。
3	ポリゴン指定	点ごとに座標を指定した多角形からなる領域を指定します。地図パネルのポリゴン指定から指定することもできます。
4	パス/緯度引数	パスと緯度引数の数値の範囲を指定します。
5	KMZ ファイル指定	「ファイルを選択」ボタンからローカルの KMZ ファイルを指定すると、KMZ ファイルに記載された領域を指定することができます。
6	シェープファイル指定	「ファイルを選択」ボタンからローカルのシェープファイルを指定すると、シェープファイルに記載された領域を指定することができます。

3.7.1.4. 一覧パネル（観測機会）

一覧パネル（観測機会）（図 3.7.1.4-1）は、検索結果の観測機会をリストで表示します。

一覧パネル（観測機会）は表 3.7.1.4-1 に示す要素から構成されます。

＜制 約＞

◇観測機会検索にて、検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「機会検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えるました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

観測機会 検索結果: 294 件													<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する
検索結果表示項目設定		観測要求作成		CSVファイル出力		KMZファイル出力		シェープファイル出力		削除		カート画面へ移動	
表示 <input type="checkbox"/>	削除 <input type="checkbox"/>	観測要求 <input type="checkbox"/>	シーンID <input type="text"/>	衛星名 <input type="button"/>	センサ種別 <input type="button"/>	観測モード <input type="button"/>	観測モード詳細 <input type="button"/>	偏波 <input type="button"/>	観測方向 <input type="button"/>	ビーム番号 <input type="button"/>	サブビーム番号 <input type="button"/>		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270690280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HH	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270690280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270690280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270690280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VV	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270690280105UWD-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HH+HV	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270690280105UWD-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH+VV	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270700280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HH	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270700280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HV	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270700280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VH	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270700280105UWS-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	VV	右	UW03	14		
<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	ALOS41270700280105UWD-RA0314	ALOS-4	PALSAR-3	SM1	200km	HH+HV	右	UW03	14		

図 3.7.1.4-1 観測機会検索画面 一覧パネル（観測機会）

表 3.7.1.4-1 一覧パネル（観測機会）を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索結果表示項目設定」ボタン	表示項目設定画面を表示します。検索結果一覧の表示項目を設定することができます。 表示項目設定画面については「3.2.3 表示項目設定画面」を参照してください。
2	「観測要求作成」ボタン	「観測要求」チェックボックスにチェックが入った要求を作成します。
3	「CSV ファイル出力」ボタン	検索結果を CSV ファイルに出力します。
4	「KMZ ファイル出力」ボタン	検索結果を KMZ ファイルに出力します。
5	「シェープファイル出力」ボタン	検索結果をシェープファイルに出力します。
6	「削除」ボタン	「削除」チェックボックスにチェックが入った観測機会検索結果を一覧から削除します。
7	「カート画面へ移動」ボタン	カート画面へ移動します。
8	「表示」チェックボックス	地図上にフットプリントを表示したい観測機会にチェックを入れます。
9	「削除」チェックボックス	削除したい観測機会にチェックを入れます。
10	「観測要求」チェックボックス	観測要求を作成したい観測機会にチェックを入れます。

3.7.1.5. 詳細パネル（詳細情報）

詳細パネル（図 3.7.1.5-1）は、一覧パネルで選択した情報の詳細情報を表示するためのパネルです。

一覧パネルから行を選択すると、地図パネル上へ選択した観測機会のフットプリントを表示し、詳細パネル上へ詳細情報を表示します。

詳細情報	
項目名	値
シーンID	ALOS41270690280105UWS-RA0314
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM1
観測モード詳細	200km
偏波	HH
観測方向	右
ビーム番号	UW03
サブビーム番号	14
オフナディア角	48.032
衛星進行方向	昇交
観測開始日	2028/01/05
観測開始バス番号	127
観測開始緯度引数	34.19153680366275
観測開始日時	2028/01/05 14:51:07
観測終了日	2028/01/05
観測終了バス番号	127
観測終了緯度引数	34.80846605022791
観測終了日時	2028/01/05 14:51:17
高度(SPTのみ)	0
シーン中心通算周回番号	5922
シーン中心バス番号	127
シーン中心フレーム番号	690

号	690
シーン中心日時	2028/01/05 14:51:12.331
提供可能プロダクト種別	L1.1,L1.5,L2.1
提供予定時期	2028/01/08 14:51:12
観測秒数	10
観測パラメタセット番号	11530
競合	無
重複	無
シーン開始ニア緯度	35.193856712197245
シーン開始ニア経度	139.5663545906212
シーン開始ファー緯度	35.269493149439
シーン開始ファー経度	140.21832586649518
シーン終了ニア緯度	35.803260627968285
シーン終了ニア経度	139.4605058120149
シーン終了ファー緯度	35.878337023137945
シーン終了ファー経度	140.11766853741892
観測中心位置X成分	None
観測中心位置Y成分	None
観測中心位置Z成分	None
拡張モード	
固定PRI値	
マニュアルDBFモードパターン	
観測データ受信局	
ダウンリンク予定期間	
ダウンリンクAOS情報	
ダウンリンクLOS情報	

図 3.7.1.5-1 観測機会検索画面 詳細パネル（詳細情報）

※詳細パネルの各要素の候補値は、付録 1.1 観測機会検索結果情報を参照して下さい。

3. 7. 1a 観測要求作成画面

3. 7. 1a. 1 観測要求作成画面

観測要求作成画面（図 3. 7. 1a. 1-1）は、一覧パネルで選択した観測機会を観測要求として作成する画面です。

観測要求作成画面は表 3. 7. 1a. 1-1 に示す要素から構成されます。

<制 約>

◇観測要求を作成できるのは、観測日が今年度または来年度のシーンに対してのみとなっています。

再来年度以降の観測日については、観測機会検索は可能ですが観測要求を作成することはできません。

◇既に観測要求が作成されている場合は、次のダイアログが表示されます。

「既に要求しているシーンが含まれますが、観測要求を行いますか」

要求済のシーンに対し要求を出した場合でも、枠数は消費されます。

◇観測要求の作成期限は観測日の約 2 週間前までです。

◇観測要求枠数の「-」は、無制限であることを意味します。

観測要求作成

観測要求種別	<input checked="" type="radio"/> 通常観測要求		
要求名 (必須)	[入力欄]		
観測目的(必須)	ALOS-4	通常7000	▼
機関 (必須)	一般A社		
要求者 (必須)	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]		
プロダクト提供要求	<input checked="" type="radio"/> 有		<input type="radio"/> 無

一般A社様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	今回の要求枠秒数 (C)	要求枠残秒数 (A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2955	10	-
2027	ALOS-2	-	750	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報

年度	衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	今回の要求枠秒数 (C)	要求枠残秒数 (A-B-C)
2027	ALOS-4	-	2945	10	-
2027	ALOS-2	-	740	0	-
2028	ALOS-4	-	0	0	-
2028	ALOS-2	-	0	0	-

戻る 作成

図 3. 7. 1a. 1-1 観測要求作成画面

表 3.7.1a.1-1 観測要求作成画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	観測要求種別	通常観測要求が選択されます。
2	要求名	要求名を入力します。
3	観測目的	プルダウンから観測目的を選択します。
4	機関	観測要求を作成する要求者が所属する機関を選択します。
5	要求者	観測要求を作成する要求者を選択します。
6	プロダクト提供要求	プロダクト提供要求を同時に作成するときは「有」を選択します。
7	「戻る」ボタン	観測要求を作成せずに元の画面に戻ります。
8	「作成」ボタン	観測要求を作成します。

3.7.2. 観測要求履歴画面

3.7.2.1. 観測要求履歴画面の構成

観測要求履歴画面の全体構成を図 3.7.2.1-1 に示します。

観測要求履歴画面は表 3.7.2.1-1 に示す 4 つのパネルから構成されます。

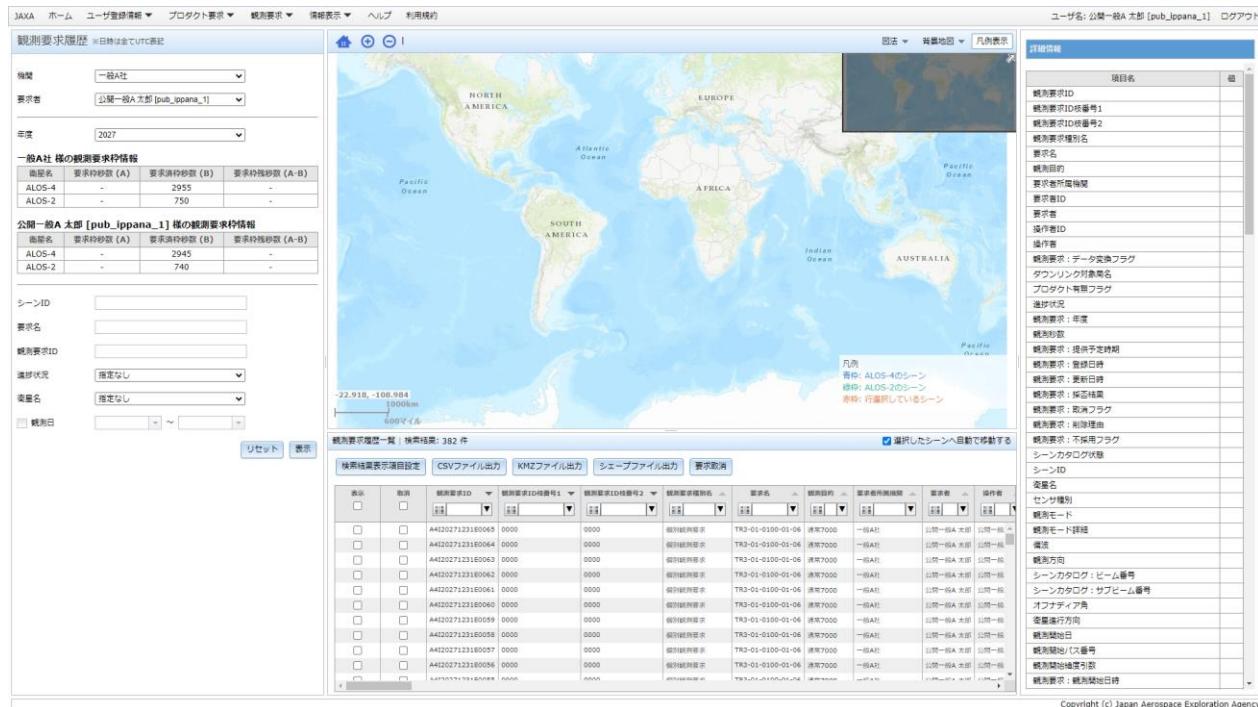


図 3.7.2.1-1 観測要求履歴画面 全体構成

表 3.7.2.1-1 観測要求履歴画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	地図パネル	地図の表示、検索範囲の指定、及び検索結果のフットプリントを表示します。
2	操作パネル（枠情報）	観測要求履歴検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
3	一覧パネル（観測要求履歴一覧）	観測要求履歴検索で得られる観測要求の一覧を表示します。
4	詳細パネル（詳細情報）	観測要求履歴一覧で選択した観測要求の詳細情報を表示します。

3.7.2.2. 地図パネル

「3.2.1. 地図画面」を参照して下さい。

3.7.2.3. 操作パネル（枠情報）

操作パネル（図 3.7.2.3-1）では条件指定による観測要求履歴の絞込み表示を行うことができます。

操作パネルは表 3.7.2.3-1 に示す要素から構成されます。

＜制 約＞

◇観測要求枠数の「-」は、無制限であることを意味します。

観測要求履歴 ※日時は全てUTC表記

機関	一般A社
要求者	公開一般A 太郎 [pub_ippana_1]
年度	2027

一般A社 様の観測要求枠情報

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	要求枠残秒数 (A-B)
ALOS-4	-	2955	-
ALOS-2	-	750	-

公開一般A 太郎 [pub_ippana_1] 様の観測要求枠情報

衛星名	要求枠秒数 (A)	要求済枠秒数 (B)	要求枠残秒数 (A-B)
ALOS-4	-	2945	-
ALOS-2	-	740	-

シーンID

要求名

観測要求ID

進捗状況 指定なし

衛星名 指定なし

観測日 ~ リセット 表示

図 3.7.2.3-1 観測要求履歴画面 操作パネル

表 3.7.2.3-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	機関	観測要求を作成した要求者の所属機関を選択します。
2	要求者	観測要求を作成した要求者を選択します。
3	年度	観測要求のターゲット日の年度を指定します。
4	シーン ID	検索対象のシーン ID を入力します。
5	要求名	検索対象の要求名を入力します。
6	観測要求 ID	検索対象の観測要求 ID を入力します。
7	進捗状況	選択可能な項目は以下の通りです。 ・要求受付済 ・計画立案済 ・観測データ受信済
8	衛星名	選択可能な項目は以下の通りです。 ・ALOS-2 ・ALOS-4
9	観測日	観測日を範囲指定することができます。検索条件を有効にするには左のチェックボックスにチェックを入れます。 入力は以下の 2 つの方法があります。 ・テキストボックスに YYYY/MM/DD の形式で年月日を入力する ・テキストボックスの右の▼をクリックし、カレンダーから日付を選択する
10	「リセット」ボタン	入力した条件をリセットします。
11	「表示」ボタン	入力した条件で表示します。

3.7.2.4. 一覧パネル（観測要求履歴一覧）

一覧パネル（観測要求履歴一覧）（図 3.7.2.4-1）は、検索結果の観測要求履歴をリストで表示します。

一覧パネル（観測要求履歴一覧）は表 3.7.2.4-1 に示す要素から構成されます。

<制 約>

◇観測要求履歴一覧にて、検索結果の件数が上限を超えると、次のポップアップメッセージが表示されます。

「観測要求履歴検索が完了しましたが、検索結果件数が表示上限数を超えるました。」

「OK」ボタンをクリックすることにより上限まで表示されます。

尚、上限は表示項目設定画面で変更することが出来ます。

◇観測要求の取消期限は観測日の約 2 週間前までです。

◇観測要求履歴画面にて観測要求を取り消した場合、観測要求件数は返還されます。

観測要求履歴一覧 検索結果: 382 件											<input checked="" type="checkbox"/> 選択したシーンへ自動で移動する
		検索結果表示項目設定	CSVファイル出力	KMZファイル出力	シェーブファイル出力	要求取消					
表示	取消	観測要求ID	観測要求ID検索号1	観測要求ID検索号2	観測要求種別名	要求名	観測目的	要求者所属機関	要求者	操作者	
□	□	A4I20271231E0065	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▲
□	□	A4I20271231E0064	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▼
□	□	A4I20271231E0063	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▲
□	□	A4I20271231E0062	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▼
□	□	A4I20271231E0061	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▲
□	□	A4I20271231E0060	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▼
□	□	A4I20271231E0059	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▲
□	□	A4I20271231E0058	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▼
□	□	A4I20271231E0057	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▲
□	□	A4I20271231E0056	0000	0000	個別観測要求	TR3-01-0100-01-06	通常7000	一般A社	公開一般 A 太郎	公開一般	▼
△ ドラッグ&ドロップで並び替えることができます。 □ フィルタリング機能があります。 ▲ リスト表示モード ▼ リスト表示モード											

図 3.7.2.4-1 観測要求履歴画面 一覧パネル（観測要求履歴一覧）

表 3.7.2.4-1 一覧パネル（観測要求履歴一覧）を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	「検索結果表示項目設定」ボタン	表示項目設定画面を表示します。検索結果一覧の表示項目を設定することができます。 表示項目設定画面については 3.2.3 項を参照してください。
2	「CSV ファイル出力」ボタン	検索結果を CSV ファイルに出力します。
3	「KMZ ファイル出力」ボタン	検索結果を KMZ ファイルに出力します。
4	「シェーブファイル出力」ボタン	検索結果をシェーブファイルに出力します。
5	「要求取消」ボタン	「取消」チェックボックスにチェックが入った観測要求を取り消します。
6	「表示」チェックボックス	チェックを入れると、地図パネルにフットプリントが表示されます。
7	「取消」チェックボックス	取り消したい観測要求にチェックを入れます。

3.7.2.5. 詳細パネル（詳細情報）

詳細パネル（図 3.7.2.5-1）は、一覧パネルで選択した情報の詳細情報を表示するためのパネルです。

一覧パネルから行を選択すると、地図パネル上へ選択した観測要求のフットプリントを表示し、詳細パネル上へ詳細情報を表示します。

詳細情報	
項目名	値
観測要求ID	A4120271231E0065
観測要求ID枚番号 1	0000
観測要求ID枚番号 2	0000
観測要求種別名	個別観測要求
要求名	TR3-01-0100-01-06
観測目的	通常7000
要求者所属機関	一般A社
要求者ID	pub_ippana_1
要求者	公開一般A 太郎
操作者ID	pub_ippana_1
操作者	公開一般A 太郎
観測要求:データ 変換フラグ	OFF
ダウンリンク対象 局名	指定なし
プロタクト有無フ ラグ	ON
進捗状況	2:計画立案済
観測要求:年度	2027
観測秒数	10
観測要求:提供予 定期間	2028/01/11 04:09:28
観測要求:登録日 時	2027/12/31 00:19:52
観測要求:更新日 時	2027/12/31 00:19:52
観測要求:採否結 果	ADOPT
観測要求:取消フ ラグ	OFF
観測要求:削除理 由	
観測要求:不採用 フラグ	OFF
シーンカタログ状 態	計画済 (遅闊観測計画)
シーンID	ALOS40246220280108HWD-RA0109

詳細情報	
シーンID	ALOS40246220280108HWD-RA0109
衛星名	ALOS-4
センサ種別	PALSAR-3
観測モード	SM2
観測モード詳細	200km
信波	HH+HV
観測方向	右
シーンカタログ: ビーム番号	01
シーンカタログ: サブビーム番号	09
オフセットアングル	38.223
衛星進行方向	東北
観測開始日	2028/01/08
観測開始バス番号	24
観測開始緯度引数	310.6926
観測要求:観測開 始日時	2028/01/08 04:09:23
観測終了日	2028/01/08
観測終了バス番号	24
観測終了緯度引数	311.3074
観測要求:観測終 了日時	2028/01/08 04:09:33
高度(SPTのみ)	None
観測中心位置X成 分	None
観測中心位置Y成 分	None
観測中心位置Z成 分	None
観測バラメタセッ ト番号表示	35510
固定PRI値	
マニュアルDBFモ ード/バーチャル	
シーン中心通算周 回番号	5959
シーン中心バス番 号	24
---	---

詳細情報	
シーンカタログ: 観測開始日時	2028/01/08 04:09:23
シーンカタログ: 観測終了日時	2028/01/08 04:09:34
シーンカタログ: 登録日時	2027/12/31 00:19:52
シーンカタログ: 更新日時	2028/01/01 07:17:30
シーンカタログ: 削除フラグ	OFF
シーンカタログ: 不採用フラグ	OFF
観測区分	
観測開始計画日時	
観測終了計画日時	
アップリンク計画 日時	
アップリンク実績 日時	
観測データ受信計 画日時	
観測データ受信実 績日時	
観測データ受信ス テータス	
観測データ処理開 始日時	
L0処理計画日時	
L0処理実績日時	
最終処理終了計画 日時	
最終処理実績日時	
観測データ処理完 了ステータス	
観測処理状況:更 新日時	
要求実施フラグ	ON
閑連・削除フラグ	OFF
ダウンリンク優先 フラグ	OFF
---	---

詳細情報	
アップリンク優先 フラグ	OFF
JAXA局ダウンリ ンクフラグ	指定なし
緊急自動立案実施 有無	OFF
送信フラグ	ON
変更フラグ	OFF
リトライフラグ	OFF
変更送信フラグ	OFF
削除送信フラグ	OFF
計画修正送信フラ グ	OFF
観測要求確定フラ グ	ON
緊急フラグ	OFF
準リアルフラグ	OFF
ヨーステアリング 有無フラグ	ON
観測要求種別コー ド	2
要求者所属機関コ ード	GEN
ダウンリンク対象 局コード	*
要求元ID	GEN
リトライ回数	
源県観測要求ID	
進捗状況ID	2
シーンカタログ状 態ID	2
センサ運用セグメ ントID	SARW010100063012
再生ID	SARW010100063012-00001
観測ID	1
作成元観測要求ID	
観測要求SID	3181
ダウンリンク経路 ID	0
ダウンリンク経路	指定なし

図 3.7.2.5-1 観測要求履歴画面 詳細パネル (詳細情報)

※詳細パネルの各要素の候補値は、付録 1.2 観測要求履歴情報を参照して下さい。

3.8. 情報表示（衛星運用状況）

<概要>

本節では、衛星の運用情報を表示する以下の画面の説明をします。

- ・バス運用状況（ALOS-4）画面

バス運用状況（ALOS-4）画面では、ALOS-4 のバス運用状況を検索することができます。

- ・観測運用状況（ALOS-4）画面

観測運用状況（ALOS-4）画面では、ALOS-4 の観測運用状況を検索することができます。

- ・観測運用状況（ALOS-2）画面

観測運用状況（ALOS-2）画面では、ALOS-2 の観測運用状況を検索することができます。

- ・軌道制御情報（ALOS-4）画面

軌道制御情報（ALOS-4）画面では、ALOS-4 の軌道制御情報を検索することができます。

<バス運用状況（ALOS-4）画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「情報表示」→「衛星運用状況」→「バス運用状況（ALOS-4）」

<観測運用状況（ALOS-4）画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「情報表示」→「衛星運用状況」→「観測運用状況（ALOS-4）」

<観測運用状況（ALOS-2）画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「情報表示」→「衛星運用状況」→「観測運用状況（ALOS-2）」

<軌道制御情報（ALOS-4）画面表示方法>

以下の手順で表示します。

① ログイン

② メニューより以下を選択

「情報表示」→「衛星運用状況」→「軌道制御情報（ALOS-4）」

3.8.1. バス運用状況 (ALOS-4) 画面

3.8.1.1. バス運用状況の画面構成

バス運用状況画面の全体構成を図 3.8.1.1-1 に示します。

バス運用状況画面は表 3.8.1.1-1 に示すパネルから構成されます。

地上局	施用計畫ID	バス運行ステータス	中継衛星	施用計畫ID	バス運行ステータス
ALOS-4 AAAA	1234567	21便	J0KS	12345678901234567890	運用中
ALOS-4 BBBB	12345678901	運用中			
ALOS-4 CCCC	12345678901234567890	バス運用終了			

図 3.8.1.1-1 バス運用状況画面 全体構成

表 3.8.1.1-1 バス運用状況画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	操作パネル	バス運用状況の検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
2	一覧パネル (バス運用状況 (ALOS-4))	バス運用状況の検索で得られるバス運用状況の一覧を表示します。

3.8.1.2. 操作パネル

操作パネル（図 3.8.1.2-1）では条件指定によるバス運用状況（ALOS-4）の検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.8.1.2-1 に示す要素から構成されます。



図 3.8.1.2-1 バス運用状況（ALOS-4）画面 操作パネル

表 3.8.1.2-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	検索開始日・終了日	検索条件に含める年月日を設定します。
2	「検索」ボタン	検索を実行します。

3.8.1.3. 一覧パネル（バス運用状況（ALOS-4））

一覧パネル（バス運用状況（ALOS-4））（図 3.8.1.3-1）は、検索結果のバス運用状況（ALOS-4）をリストで表示します。

一覧パネル（バス運用状況（ALOS-4））には表 3.8.1.3-1 に示す要素が表示されます。

バス運用状況 (ALOS-4) 検索結果: 3 件						
衛星識別	地上局			中継衛星		
	地上局名	運用計画ID	バス運用ステータス	中継衛星名	運用計画ID	バス運用ステータス
ALOS-4	AAAA	1234567	計画	JDRS	12345678901234567890	運用中
ALOS-4	BBBB	12345678901	運用中			
ALOS-4	CCCC	123456789012345	/バス運用終了			

図 3.8.1.3-1 バス運用情報 (ALOS-4) 画面 一覧パネル

表 3.8.1.3-1 バス運用状況(ALOS-4)一覧に表示する要素

No.	項目名		候補値等
1	衛星識別		ALOS-2/ALOS-4
2	地上局	地上局名	
3		運用計画 ID	
4		バス運用ステータス	0 : 計画/1 : 運用中/10 : バス運用終了
5	中継衛星	中継衛星名	JDRS 固定
6		運用計画 ID	
7		バス運用ステータス	0 : 計画/1 : 運用中/10 : バス運用終了

3.8.2. 観測運用状況 (ALOS-4) 画面

3.8.2.1. 観測運用状況 (ALOS-4) 画面の構成

観測運用状況 (ALOS-4) 画面の全体構成を図 3.8.2.1-1 に示します。

観測運用状況 (ALOS-4) 画面は表 3.8.2.1-1 に示すパネルから構成されます。

The screenshot shows the ALOS-4 Observation Status (ALOS-4) screen. At the top, there is a navigation bar with links like JAXA Home, User Registration, Product Request, Observation Request, Help, and Utilization Agreement. The title bar indicates the user name is "公募一般A 太郎 [pub_ippana_1]" and the log-out link. Below the title bar, there is a search form titled "ALOS-4 Observation Status". It includes fields for "Search Start Date" (2027/02/12) and "Search End Date" (2027/02/19), and a "Search" button. To the right of the search form is a large table titled "Observation Status (ALOS-4) Search Results: 24 items". The table has columns for "Observation Date", "Observation Request ID", "Observation Request Type", "Number of Observation Requests Received by System", "Number of Partially Accepted Observation Requests", "Number of Observation Requests Accepted by System", "Number of Observation Requests Not Accepted by System", "Number of Observation Requests Accepted by System but Failed to Process", and "Number of Observation Data Requests Processed". The table lists 24 rows of data corresponding to the search criteria.

図 3.8.2.1-1 観測運用状況 (ALOS-4) 画面 全体構成

表 3.8.2.1-1 観測運用状況 (ALOS-4) 画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	操作パネル	観測運用状況 (ALOS-4) の検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
2	一覧パネル (観測運用状況 (ALOS-4))	観測運用状況 (ALOS-4) の検索で得られる観測運用状況の一覧を表示します。

3.8.2.2. 操作パネル

操作パネル（図 3.8.2.2-1）では条件指定による観測運用状況（ALOS-4）の検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.8.2.2-1 に示す要素から構成されます。



図 3.8.2.2-1 観測運用状況（ALOS-4）検索画面 操作パネル

表 3.8.2.2-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	検索開始日・終了日	検索条件に含める年月日を設定します。
2	「検索」ボタン	検索を実行します。

3.8.2.3. 一覧パネル（観測運用状況（ALOS-4））

一覧パネル（観測運用状況（ALOS-4））（図 3.8.2.3-1）は、検索結果の観測運用状況（ALOS-4）をリストで表示します。

一覧パネル（観測運用状況（ALOS-4））には表 3.8.2.3-1 に示す要素が表示されます。

観測運用状況（ALOS-4） 検索結果: 24 件							
観測運用日	観測要求種別	システムで受け付けた観測要求数	部分採用となった観測要求数	部分採用された観測要求の観測データ処理数	不採用となった観測要求数	観測データ処理が完了していない観測要求数	正常に観測データ処理が完了
2027-02-19T00:00:00Z	基本観測要求	1900	22	3	444	55	6
2027-02-19T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-19T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-18T00:00:00Z	基本観測要求	1800	22	3	444	55	6
2027-02-18T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-18T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-17T00:00:00Z	基本観測要求	1700	22	3	444	55	6
2027-02-17T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-17T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-16T00:00:00Z	基本観測要求	1600	22	3	444	55	6
2027-02-16T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-16T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-15T00:00:00Z	基本観測要求	1500	22	3	444	55	6
2027-02-15T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-15T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-14T00:00:00Z	基本観測要求	1400	22	3	444	55	6
2027-02-14T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-14T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-13T00:00:00Z	基本観測要求	1300	22	3	444	55	6
2027-02-13T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-13T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0
2027-02-12T00:00:00Z	基本観測要求	1200	22	3	444	55	6
2027-02-12T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	0	0	11	2	3
2027-02-12T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	0

図 3.8.2.3-1 観測運用状況（ALOS-4）画面 一覧パネル

表 3.8.2.3-1 観測運用状況（ALOS-4）一覧に表示する要素

No.	項目名	候補値等
1	観測運用日	
2	観測要求種別	ST：基本観測要求 NR：個別観測要求（平時） EM：個別観測要求（緊急）
3	システムで受け付けた観測要求数	
4	部分採用となった観測要求数	
5	部分採用された観測要求の観測データ処理数	
6	不採用となった観測要求数	
7	観測データ処理が完了していない観測要求数	
8	正常に観測データ処理が完了した観測要求数	
9	観測データ処理で異常となった観測要求数	
10	観測データ処理対象外の観測要求数	

3.8.3. 観測運用状況 (ALOS-2) 画面

3.8.3.1. 観測運用状況 (ALOS-2) 画面の構成

観測運用状況 (ALOS-2) 画面の全体構成を図 3.8.3.1-1 に示します。

観測運用状況 (ALOS-2) 画面は表 3.8.3.1-1 に示すパネルから構成されます。

検索開始日	2027/02/12	検索終了日	2027/02/19	検索結果数	システムで受け付けた観測要求数	不採用となった観測要求数	観測データ処理が完了していない観測要求数	正常に観測データ処理が完了した観測要求数	観測データ処理で異常となった観測要求数	観測データ処理対象外の観測要求数
				24						
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	基準時間帯	1900	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1800	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1700	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1600	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1500	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1400	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1300	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	6	0	0	0	0	0		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	1200	444	55	6	7	8		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (件数)	99	11	2	3	4	5		
2027-02-19T00:00:00Z	2027-02-19T00:00:00Z	総採用要求数 (割合)	6	0	0	0	0	0		

図 3.8.3.1-1 観測運用状況 (ALOS-2) 画面 全体構成

表 3.8.3.1-1 観測運用状況 (ALOS-2) 画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	操作パネル	観測運用状況 (ALOS-2) の検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
2	一覧パネル (観測運用状況 (ALOS-2))	観測運用状況 (ALOS-2) の検索で得られる観測運用状況の一覧を表示します。

3.8.3.2. 操作パネル

操作パネル（図 3.8.3.2-1）では条件指定による観測運用状況（ALOS-2）の検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.8.3.2-1 に示す要素から構成されます。



図 3.8.3.2-1 観測運用状況（ALOS-2）画面 操作パネル

表 3.8.3.2-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	検索開始日・終了日	検索条件に含める年月日を設定します。
2	「検索」ボタン	検索を実行します。

3.8.3.3. 一覧パネル（観測運用状況（ALOS-2））

一覧パネル（観測運用状況（ALOS-2））（図 3.8.3.3-1）は、検索結果の観測運用状況（ALOS-2）をリストで表示します。

一覧パネル（観測運用状況（ALOS-2））には表 3.8.3.3-1 に示す要素が表示されます。

観測運用状況（ALOS-2） 検索結果: 24 件							
観測運用日	観測要求種別	システムで受け付けた観測要求数	不採用となった観測要求数	観測データ処理が完了していない観測要求数	正常に観測データ処理が完了した観測要求数	観測データ処理で異常となつた観測要求数	観測データ処理
2027-02-19T00:00:00Z	基本観測要求	1900	444	55	6	7	
2027-02-19T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-19T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-18T00:00:00Z	基本観測要求	1800	444	55	6	7	
2027-02-18T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-18T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-17T00:00:00Z	基本観測要求	1700	444	55	6	7	
2027-02-17T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-17T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-16T00:00:00Z	基本観測要求	1600	444	55	6	7	
2027-02-16T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-16T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-15T00:00:00Z	基本観測要求	1500	444	55	6	7	
2027-02-15T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-15T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-14T00:00:00Z	基本観測要求	1400	444	55	6	7	
2027-02-14T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-14T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-13T00:00:00Z	基本観測要求	1300	444	55	6	7	
2027-02-13T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-13T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	
2027-02-12T00:00:00Z	基本観測要求	1200	444	55	6	7	
2027-02-12T00:00:00Z	個別観測要求（平時）	99	11	2	3	4	
2027-02-12T00:00:00Z	個別観測要求（緊急）	6	0	0	0	0	

図 3.8.3.3-1 観測運用状況（ALOS-2）画面 一覧パネル

表 3.8.3.3-1 観測運用状況（ALOS-2）一覧に表示する要素

No.	項目名	候補値等
1	観測運用日	
2	観測要求種別	ST：基本観測要求 NR：個別観測要求（平時） EM：個別観測要求（緊急）
3	システムで受け付けた観測要求数	
4	不採用となった観測要求数	
5	観測データ処理が完了していない観測要求数	
6	正常に観測データ処理が完了した観測要求数	
7	観測データ処理で異常となつた観測要求数	
8	観測データ処理対象外の観測要求数	

3.8.4. 軌道制御情報 (ALOS-4) 画面

3.8.4.1. 軌道制御情報 (ALOS-4) 画面の構成

軌道制御情報 (ALOS-4) 画面の全体構成を図 3.8.4.1-1 に示します。

軌道制御情報 (ALOS-4) 画面は表 3.8.4.1-1 に示すパネルから構成されます。

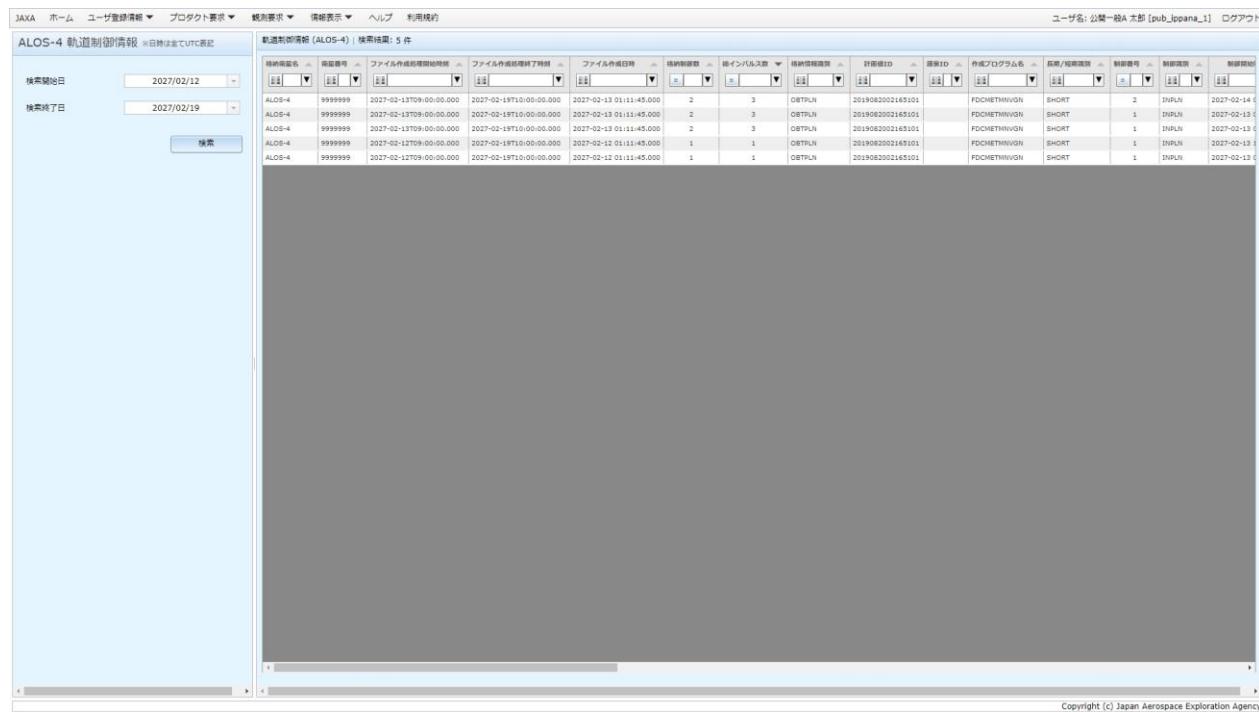


図 3.8.4.1-1 軌道制御情報 (ALOS-4) 画面 全体構成

表 3.8.4.1-1 軌道制御情報 (ALOS-4) 画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	操作パネル	軌道制御情報 (ALOS-4) の検索に必要となるパラメータ入力項目を表示します。
2	一覧パネル (軌道制御情報 (ALOS-4))	軌道制御情報 (ALOS-4) の検索で得られる軌道制御情報の一覧を表示します。

3.8.4.2. 操作パネル

操作パネル（図 3.8.4.2-1）では条件指定による軌道制御情報（ALOS-4）の検索を行うことができます。

操作パネルは表 3.8.4.2-1 に示す要素から構成されます。



図 3.8.4.2-1 軌道制御情報（ALOS-4）画面 操作パネル

表 3.8.4.2-1 操作パネルで指定可能な検索条件

No.	画面を構成する要素	説明
1	検索開始日・終了日	検索条件に含める年月日を設定します。
2	「検索」ボタン	検索を実行します。

3.8.4.3. 一覧パネル（軌道制御情報（ALOS-4））

一覧パネル（軌道制御情報（ALOS-4））（図 3.8.4.3-1）は、検索結果の軌道制御情報（ALOS-4）をリストで表示します。

一覧パネル（軌道制御情報（ALOS-4））には表 3.8.4.3-1 に示す要素が表示されます。

軌道制御情報 (ALOS-4) 検索結果: 5 件													
格納衛星名	衛星番号	ファイル作成処理開始時刻	ファイル作成処理終了時刻	ファイル作成日時	格納制御数	総インパルス数	格納情報識別	計画値ID	源泉ID	作成プログラム名	長期/短期識別	制御番号	
ALOS-4	9999999	2027-02-13T09:00:00.000	2027-02-19T10:00:00.000	2027-02-13 01:11:45.000	2	3	OBTPLN	2019082002165101	FDCMETMNVGN	SHORT	2		
ALOS-4	9999999	2027-02-13T09:00:00.000	2027-02-19T10:00:00.000	2027-02-13 01:11:45.000	2	3	OBTPLN	2019082002165101	FDCMETMNVGN	SHORT	1		
ALOS-4	9999999	2027-02-13T09:00:00.000	2027-02-19T10:00:00.000	2027-02-13 01:11:45.000	2	3	OBTPLN	2019082002165101	FDCMETMNVGN	SHORT	1		
ALOS-4	9999999	2027-02-12T09:00:00.000	2027-02-19T10:00:00.000	2027-02-12 01:11:45.000	1	1	OBTPLN	2019082002165101	FDCMETMNVGN	SHORT	1		
ALOS-4	9999999	2027-02-12T09:00:00.000	2027-02-19T10:00:00.000	2027-02-12 01:11:45.000	1	1	OBTPLN	2019082002165101	FDCMETMNVGN	SHORT	1		

図 3.8.4.3-1 軌道制御情報（ALOS-4）検索画面 一覧パネル

表 3.8.4.3-1 軌道制御情報（ALOS-4）一覧に表示する要素（1/2）

No.	項目名	候補値等
1	格納衛星名	
2	衛星番号	
3	ファイル作成処理開始時刻	
4	ファイル作成処理終了時刻	
5	ファイル作成日時	
6	格納制御数	
7	総インパルス数	
8	格納情報識別	OBTPLN 固定
9	計画値 ID	
10	源泉 ID	
11	作成プログラム名	
12	長期/短期識別	SHORT 固定
13	制御番号	

表 3.8.4.3-1 軌道制御情報 (ALOS-4) 一覧に表示する要素 (2/2)

No.	項目名	候補値等
14	制御識別	INPLN：面内制御 OUTPLN：面外制御 MIX：混在 OTHER：その他 任意：他
15	制御開始時刻	
16	制御終了時刻	
17	インパルス識別	0：推力方向情報格納 (時刻、 α 、 δ) 1：インパルス情報格納 (マヌーババームータ系 : RTN) 2：インパルス情報格納 (計画立案系 : RTN) 3：インパルス情報格納 (M02-EQ) 9：その他 (RTN)
18	当制御情報の最終格納レコード番号	
19	インパルス回数	
20	制御後予測軌道要素タイプ	CAR : カルテシアン Km, Km/s KEPM : ケプラリアン (平均近点離角) Km, 度 KEPT : ケプラリアン (近点通過時刻) Km, 度, 秒
21	制御後予測軌道座標系	M02 : Mean of 2000.0 TOD : True of date
22	座標中心天体	01 : 水星 02 : 金星 03 : 地球 04 : 火星 05 : 木星 06 : 土星 07 : 天王星 08 : 海王星 09 : 冥王星 10 : 月 11 : 太陽
23	制御後予測軌道元期	
24	軌道要素 (E11)	
25	軌道要素 (E12)	
26	軌道要素 (E13)	
27	軌道要素 (E14)	
28	軌道要素 (E15)	
29	軌道要素 (E16)	
30	インパルス番号	
31	インパルス発生時刻	
32	インパルス量 ΔV_x	
33	インパルス量 ΔV_y	
34	インパルス量 ΔV_z	

3.9. ヘルプ

<概要>

本節では、AUIG4 のマニュアルやプロダクト結合ツールの入手、問い合わせの際に使用する、以下の画面の説明をします。

・ヘルプ画面

ヘルプ画面では、AUIG4 のマニュアルやプロダクト結合ツールの入手、問い合わせ先の確認をすることができます。

<ヘルプ画面表示方法>

以下の手順で表示します。

- ① ログイン
- ② メニューより以下を選択
「ヘルプ」

3.9.1. ヘルプ画面

3.9.1.1. ヘルプ画面の構成

ヘルプ画面の全体構成を図 3.9.1.1-1 に示します。

ヘルプ画面は表 3.9.1.1-1 に示す要素から構成されます。



図 3.9.1.1-1 ヘルプ画面 全体構成

表 3.9.1.1-1 ヘルプ画面を構成する要素

No.	画面を構成する要素	説明
1	ユーザマニュアル	「マニュアルダウンロード (PDF)」をクリックすると AUIG4 のユーザマニュアルがダウンロードできます。
2	推奨動作環境	AUIG4 の推奨動作環境を示しています。
3	プロダクトファイル 結合ツール	分割して提供されたプロダクトを結合するツールを配布しています。 「ツールマニュアルダウンロード (PDF)」をクリックするとツールのマニュアルがダウンロードできます。 「ツール(Windows版 / Mac版 / Linux版)ダウンロード」をクリックすると、各OS用のプロダクトファイル結合ツールがダウンロードできます。
4	お問い合わせ先	AUIG4 の問い合わせ担当窓口を記載しています。

付録 1 項目一覧

各表の「一覧」に示す内容の凡例は以下の通りです。

- ：一覧表示にデフォルトで表示されるもの
- ×：一覧表示にデフォルトでは表示されないが、設定により一覧画面に表示されるもの
- ：一覧画面には表示されず、詳細画面にのみ表示されるもの

付録 1.1. 観測機会検索結果情報

表 付録 1.1-1 観測機会検索結果情報 (1/2)

No.	一覧	項目名	候補値等
1	○	シーン ID	
2	○	衛星名	ALOS-2/ALOS-4
3	○	センサ種別	PALSAR-2/PALSAR-3
4	○	観測モード	SPT/SM1/SM2/SM3/WD1/WD2/WD3
5	○	観測モード詳細	200km/100km/100km (FP)/50km/ 70km/14MHz/28MHz/無効値/ 50km (FP)/30km (FP)
6	○	偏波	HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV/HH+HV+VH+VV/LCH+LCV/RCH+RCV/ LH+LV
7	○	観測方向	右/左
8	○	ビーム番号	
9	○	サブビーム番号	
10	○	オフナディア角	
11	○	衛星進行方向	昇交/降交
12	○	観測開始日	
13	○	観測開始パス番号	
14	○	観測開始緯度引数	
15	○	観測開始日時	
16	○	観測終了日	
17	○	観測終了パス番号	
18	○	観測終了緯度引数	
19	○	観測終了日時	
20	○	高度(SPTのみ)	単位[m] ※AUG4 を用いて機会検索をした SPT モードのみ、機会検索時に指定した値が設定されます。 ※高度は橢円体高です。
21	×	シーン中心通算周回番号※1	
22	○	シーン中心パス番号※1	
23	○	シーン中心フレーム番号※1	
24	○	シーン中心日時※1	
25	○	提供可能プロダクト種別	L1.1/L1.2/L1.5/L2.1
26	○	提供予定期間	
27	○	観測秒数	
28	×	観測パラメタセット番号	

表 付録 1.1-1 観測機会検索結果情報 (2/2)

No.	一覧	項目名	候補値等
29	×	競合	有：観測計画との競合有り 無：観測計画との競合無し ※観測機会検索結果が、立案済みの観測計画と競合していることを示しています。その後の立案時に、競合元が採用となるか不採用となるかは未確定のため、必ずしも要求が不採用となるわけではありません。
30	×	重複	有：観測制約との重複有り 無：観測制約との重複無し
31	×	シーン開始ニア緯度	-90～90
32	×	シーン開始ニア経度	-180～180
33	×	シーン開始ファー緯度	-90～90
34	×	シーン開始ファー経度	-180～180
35	×	シーン終了ニア緯度	-90～90
36	×	シーン終了ニア経度	-180～180
37	×	シーン終了ファー緯度	-90～90
38	×	シーン終了ファー経度	-180～180
39	×	観測中心位置 X 成分	単位[m]
40	×	観測中心位置 Y 成分	単位[m]
41	×	観測中心位置 Z 成分	単位[m]
42	×	拡張モード	PRF 固定観測モード/電離層補正モード (84MHz 送受信)/ATI モード/マニュアル DBF モード/DBF 固定係数観測モード/電離層補正モード (オンボード帯域分割)
43	×	固定 PRI 値	
44	×	マニュアル DBF モードパターン	5～9
45	×	観測データ受信局	
46	×	ダウンリンク予定期間	
47	×	ダウンリンク AOS 情報	
48	×	ダウンリンク LOS 情報	

※1 シーン開始、終了で値が異なる場合があり、シーンを一意に決めるため、シーン中心の項目を出力しています。

付録 1.2. 観測要求履歴情報

表 付録 1.2-1 観測要求履歴情報 (1/5)

No.	一覧	項目名	候補値等
1	<input type="radio"/>	観測要求 ID	
2	<input type="radio"/>	観測要求 ID 枝番号 1	
3	<input type="radio"/>	観測要求 ID 枝番号 2	
4	<input type="radio"/>	観測要求種別名	基本観測要求/個別観測要求/緊急観測要求/校正運用要求
5	<input type="radio"/>	要求名	
6	<input type="radio"/>	観測目的	
7	<input type="radio"/>	要求者所属機関	
8	<input checked="" type="checkbox"/>	要求者 ID	
9	<input type="radio"/>	要求者	観測要求を作成する者
10	<input checked="" type="checkbox"/>	操作者 ID	
11	<input type="radio"/>	操作者	代行で観測要求を作成する者 本人が作成する場合は「要求者」と同じ
12	<input checked="" type="checkbox"/>	観測要求：データ変換フラグ	ON：データ変換有り OFF：データ変換無し
13	<input checked="" type="checkbox"/>	ダウンリンク対象局名	
14	<input type="radio"/>	プロダクト有無フラグ	ON：観測要求に紐づくプロダクト有り OFF：観測要求に紐づくプロダクトなし
15	<input type="radio"/>	進捗状況	要求受付済/計画立案済/観測データ受信済
16	<input type="radio"/>	観測要求：年度	
17	<input type="radio"/>	観測秒数	
18	<input type="radio"/>	観測要求：提供予定期間	
19	<input type="radio"/>	観測要求：登録日時	
20	<input type="radio"/>	観測要求：更新日時	
21	<input type="radio"/>	観測要求：採否結果	ADOPT：採用 UNADOPT：不採用
22	<input type="radio"/>	観測要求：取消フラグ	ON：取消し済 OFF：取消し未
23	<input checked="" type="checkbox"/>	観測要求：削除理由	
24	<input checked="" type="checkbox"/>	観測要求：不採用フラグ	ON：不採用 OFF：採用
25	<input type="radio"/>	シーンカタログ状態	受付済/計画済（週間観測計画）/計画済（日々、緊急観測計画）/計画済（処理計画）/観測済（L0 データ）/処理済（予測軌道）/処理済（オンボード軌道）/処理済（確定軌道暦）
26	<input type="radio"/>	シーン ID	
27	<input type="radio"/>	衛星名	ALOS-2/ALOS-4
28	<input type="radio"/>	センサ種別	PALSAR-2/PALSAR-3
29	<input type="radio"/>	観測モード	SPT/SM1/SM2/SM3/WD1/WD2/WD3
30	<input type="radio"/>	観測モード詳細	200km/100km/100km (FP)/50km/ 70km/14MHz/28MHz/無効値/ 50km (FP)/30km (FP)
31	<input type="radio"/>	偏波	HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV/HH+HV+VH+VV/LCH+LCV/RCH+RCV/ /LH+LV
32	<input type="radio"/>	観測方向	右/左
33	<input type="radio"/>	シーンカタログ：ビーム番号	

表 付録 1.2-1 観測要求履歴情報 (2/5)

No.	一覧	項目名	候補値等
34	○	シーンカタログ：サブビーム番号	
35	○	オフナディア角	
36	○	衛星進行方向	昇交/降交
37	○	観測開始日	
38	○	観測開始パス番号	
39	○	観測開始緯度引数	
40	○	観測要求：観測開始日時	
41	○	観測終了日	
42	○	観測終了パス番号	
43	○	観測終了緯度引数	
44	○	観測要求：観測終了日時	
45	○	高度(SPTのみ)	単位[m] ※AUG4 を用いて機会検索をした SPT モードのみ、機会検索時に指定した値が設定されます。 ※高度は橿円体高です。
46	×	観測中心位置 X 成分	単位[m]
47	×	観測中心位置 Y 成分	単位[m]
48	×	観測中心位置 Z 成分	単位[m]
49	×	観測パラメタセット番号 表示	
50	×	固定 PRI 値	
51	×	マニュアルDBF モードパターン	5～9
52	○	シーン中心通算周回番号 ※1	
53	○	シーン中心パス番号※1	
54	○	シーン中心フレーム番号 ※1	
55	○	シーン中心日時※1	
56	○	シーンカタログ：シーン左 上緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
57	○	シーンカタログ：シーン右 上緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
58	○	シーンカタログ：シーン右 下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
59	○	シーンカタログ：シーン左 下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
60	○	シーンカタログ：シーン中 心緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
61	○	シーンカタログ：シーン四 隅緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
62	×	観測要求：SCMO 作成フラグ	ON : SCMO でプロダクト作成 OFF : A4EICS でプロダクト作成
63	○	重複フラグ	ON : 観測制約との重複あり OFF : 観測制約との重複なし
64	○	非公開フラグ	ON : 非公開のシーン OFF : 公開のシーン
65	○	観測要求：提供時期	平時/優先/緊急 1/緊急 2 ※ALOS-2 の観測のみ上記の値が入ります。ALOS-4 の観測は空欄で表示されます。

表 付録 1.2-1 観測要求履歴情報 (3/5)

No.	一覧	項目名	候補値等
66	×	作成元	
67	○	偏波数	
68	×	拡張モード	PRF 固定観測モード/電離層補正モード (84MHz 送受信)/ATI モード/マニュアル DBF モード/DBF 固定係数観測モード/電離層補正モード (オンボード帯域分割)
69	×	観測データ受信局	
70	×	ダウンリンク予定期	
71	×	ダウンリンク AOS 情報	
72	×	ダウンリンク LOS 情報	
73	×	広域観測バンド幅	14MHz/28MHz
74	×	PRI 初期値	
75	×	差分 PRI 値	
76	×	高速 PRI 数	
77	×	一次総合品質	プロダクト L1.1 の品質 Good/Fair/Poor/NG
78	×	二次総合品質	運用者が確認した品質 Good/Fair/Poor/NG
79	×	シーン番号	
80	×	送信中心周波数	単位 [MHz]
81	×	送信帯域幅	単位 [MHz]
82	×	最小入射角	
83	×	最大入射角	
84	×	衛星位置 X 成分	
85	×	衛星位置 Y 成分	
86	×	衛星位置 Z 成分	
87	×	衛星速度 X 成分	
88	×	衛星速度 Y 成分	
89	×	衛星速度 Z 成分	
90	×	地上局名	
91	×	干渉波除去率	
92	×	電離層指標値	
93	×	軌道データ種別	PRED : 予測軌道暦 ONBD : オンボード軌道暦 FIXD : 確定軌道暦
94	×	プロダクト状態	ARCHIVED/ACQUIRED/CANCELLED/FAILED/PLANNED/POTENTIAL/REJECTED
95	×	シーンカタログ : 処理アルゴリズムバージョン	
96	×	シーンカタログ : 処理パラメタバージョン	
97	×	シーン開始日時	
98	×	シーン終了日時	
99	×	シーンカタログ : シーン開始ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
100	×	シーンカタログ : シーン開始ファーアー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
101	×	シーンカタログ : シーン終了ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180

表 付録 1.2-1 観測要求履歴情報 (4/5)

No.	一覧	項目名	候補値等
102	×	シーンカタログ：シーン終了ファー緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
103	×	シーンカタログ：データ変換フラグ	ON：データ変換有り OFF：データ変換無し
104	×	シーンカタログ：観測開始日時	
105	×	シーンカタログ：観測終了日時	
106	×	シーンカタログ：登録日時	
107	×	シーンカタログ：更新日時	
108	×	シーンカタログ：削除フラグ	
109	○	シーンカタログ：不採用フラグ	
110	○	観測区分	緊急観測/平時観測
111	○	観測開始計画日時	
112	○	観測終了計画日時	
113	○	アップリンク計画日時	
114	○	アップリンク実績日時	
115	○	観測データ受信計画日時	
116	○	観測データ受信実績日時	
117	○	観測データ受信ステータス	0：未受信の観測データがある 10：全ての観測データ受信が終了 -10：全ての観測データ受信までに異常が発生
118	○	観測データ処理開始日時	
119	○	L0 処理計画日時	
120	○	L0 処理実績日時	
121	○	最終処理終了計画日時	
122	○	最終処理実績日時	
123	○	観測データ処理完了ステータス	0：計画 5：レベル0処理正常終了 10：正常終了 -10：異常終了
124	○	観測処理状況：更新日時	
125	○	要求実施フラグ	ON：実施 OFF：実施しない
126	×	関連：削除フラグ	ON：観測要求削除済 OFF：観測要求未削除
127	×	ダウンリンク優先フラグ	ON：優先ダウンリンクを計画する OFF：優先ダウンリンクを計画しない
128	×	アップリンク優先フラグ	ON：緊急アップリンクを許可する OFF：緊急アップリンクを許可しない
129	×	JAXA 局ダウンリンクフラグ	ON：JAXA 局にもダウンリンクを行う。 OFF：JAXA 局にはダウンリンクを行わない。 指定なし：ダウンリンク対象局が"指定なし"以外の場合は、本項目が"ON"または"OFF"になる。
130	×	緊急自動立案実施有無	ON：緊急自動立案を実施する OFF：緊急自動立案を実施しない
131	○	送信フラグ	ON：観測要求送信済み OFF：観測要求未送信

表 付録 1.2-1 観測要求履歴情報 (5/5)

No.	一覧	項目名	候補値等
132	○	変更フラグ	ON : 観測要求変更済み OFF : 観測要求未変更
133	○	リトライフラグ	ON : 観測要求変更送信済み OFF : 観測要求変更未送信
134	○	変更送信フラグ	ON : 観測要求変更送信済み OFF : 観測要求変更未送信
135	○	削除送信フラグ	ON : 観測要求削除送信済み OFF : 観測要求削除未送信
136	○	計画修正送信フラグ	ON : 観測計画修正送信済み OFF : 観測計画修正未送信
137	○	観測要求確定フラグ	ON : 観測要求確定済み OFF : 観測要求未確定
138	×	緊急フラグ	ON : 緊急観測 OFF : 個別観測
139	×	準リアルフラグ	ON : 準リアルタイム運用有り OFF : 準リアルタイム運用無し
140	×	ヨーステアリング有無フラグ	ON : ヨーステアリング有り OFF : ヨーステアリングなし
141	×	観測要求種別コード	1 : 基本観測要求 2 : 個別観測要求 3 : 緊急観測要求 4 : 校正運用要求
142	×	要求者所属機関コード	
143	×	ダウンリンク対象局コード	
144	○	要求元 ID	
145	×	リトライ先回帰	
146	×	源泉観測要求 ID	
147	×	進捗状況 ID	1 : 要求受付済 2 : 計画立案済 3 : 観測データ受信済
148	×	シーンカタログ状態 ID	1 : 受付済 2 : 計画済 (週間観測計画) 3 : 計画済 (日々, 緊急観測計画) 4 : 計画済 (処理計画) 5 : 観測済 (L0 データ) 6 : 処理済 (予測軌道) 7 : 処理済 (オンボード軌道) 8 : 処理済 (確定軌道暦)
149	×	センサ運用セグメント ID	
150	×	再生 ID	
151	×	観測 ID	
152	×	作成元観測要求 ID	
153	×	観測要求 SID	
154	×	ダウンリンク経路 ID	
155	×	ダウンリンク経路	

※1 シーン開始、終了で値が異なる場合があり、シーンを一意に決めるため、シーン中心の項目を出力しています。

付録 1.3. プロダクト検索結果情報

表 付録 1.3-1 プロダクト検索結果情報 (1/3)

No.	一覧	項目名	候補値等
1	○	シーン ID	
2	○	衛星名	ALOS-2/ALOS-4
3	○	センサ種別	PALSAR-2/PALSAR-3
4	○	観測モード	SPT/SM1/SM2/SM3/WD1/WD2/WD3
5	×	観測モード詳細	200km/100km/100km (FP)/50km/ 70km/14MHz/28MHz/無効値/ 50km (FP)/30km (FP)
6	○	偏波	HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV/HH+HV+VH+VV/LCH+LCV/RCH+RCV/LH+LV
7	○	観測方向	右/左
8	○	シーンカタログ:ビーム番号	
9	○	シーンカタログ:サブビーム番号	
10	○	オフナディア角	
11	○	衛星進行方向	昇交/降交
12	○	シーンカタログ:観測開始日時	
13	○	シーンカタログ:観測終了日時	
14	○	高度(SPTのみ)	単位[m] ※AUG4 を用いて機会検索をした SPT モードのみ、機会検索時に指定した値が設定されます。 ※高度は橢円体高です。
15	×	シーン中心通算周回番号※1	
16	○	シーン中心パス番号※1	
17	○	シーン中心フレーム番号※1	
18	×	シーン中心日時※1	
19	×	観測パラメタセット番号	
20	○	シーンカタログ:シーン左上 緯度経度	緯度: -90~90 経度: -180~180
21	○	シーンカタログ:シーン右上 緯度経度	緯度: -90~90 経度: -180~180
22	○	シーンカタログ:シーン右下 緯度経度	緯度: -90~90 経度: -180~180
23	○	シーンカタログ:シーン左下 緯度経度	緯度: -90~90 経度: -180~180
24	×	観測中心位置 X 成分	単位[m]
25	×	観測中心位置 Y 成分	単位[m]
26	×	観測中心位置 Z 成分	単位[m]
27	×	拡張モード	PRF 固定観測モード/電離層補正モード (84MHz 送受信)/ATI モード/マニュアル DBF モード/DBF 固定係数観測モード/電離層補正モード (オンボード帯域分割)

表 付録 1.3-1 プロダクト検索結果情報 (2/3)

No.	一覧	項目名	候補値等
28	×	固定 PRI 値	
29	×	マニュアル DBF モードパターン	5~9
30	×	地上局名	
31	×	シーンカタログ状態	受付済/計画済（週間観測計画）/計画済（日々、緊急観測計画）/計画済（処理計画）/観測済（L0 データ）/処理済（予測軌道）/処理済（オンボード軌道）/処理済（確定軌道暦）
32	×	プロダクト状態	ARCHIVED/ACQUIRED/CANCELLED/FAILED/PLANNED/POTENTIAL/REJECTED
33	×	軌道データ種別	PRED : 予測軌道暦 ONBD : オンボード軌道暦 FIXD : 確定軌道暦
34	×	緊急フラグ	ON : 緊急観測 OFF : 個別観測
35	×	一次総合品質	プロダクト L1.1 の品質 Good/Fair/Poor/NG
36	×	二次総合品質	運用者が確認した品質 Good/Fair/Poor/NG
37	×	シーンカタログ:データ変換フラグ	ON : データ変換有り OFF : データ変換無し
38	×	プロダクト想定サイズ	単位[GB]
39	×	シーンカタログ:シーン中心 緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
40	×	シーンカタログ:シーン四隅 緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
41	×	シーン開始日時	
42	×	シーン終了日時	
43	×	シーンカタログ:シーン開始 ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
44	×	シーンカタログ:シーン開始 ファー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
45	×	シーンカタログ:シーン終了 ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
46	×	シーンカタログ:シーン終了 ファー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
47	×	偏波数	
48	×	シーンカタログ:処理アルゴリズムバージョン	
49	×	シーンカタログ:処理パラメタバージョン	
50	×	広域観測バンド幅	14MHz/28MHz
51	×	送信中心周波数	単位 [MHz]
52	×	送信帯域幅	単位 [MHz]
53	×	最小入射角	
54	×	最大入射角	
55	×	衛星位置 X 成分	
56	×	衛星位置 Y 成分	

表 付録 1.3-1 プロダクト検索結果情報 (3/3)

No.	一覧	項目名	候補値等
57	×	衛星位置 Z 成分	
58	×	衛星速度 X 成分	
59	×	衛星速度 Y 成分	
60	×	衛星速度 Z 成分	
61	×	準リアルフラグ	ON : 準リアルタイム運用有り OFF : 準リアルタイム運用無し
62	×	ヨーステアリング有無フラグ	ON : ヨーステアリング有り OFF : ヨーステアリングなし
63	×	干渉波除去率	
64	×	電離層指標値	
65	×	PRI 初期値	
66	×	差分 PRI 値	
67	×	高速 PRI 数	
68	×	シーンカタログ : 登録日時	
69	×	シーンカタログ : 更新日時	
70	×	仮想シーンカタログ SID	
71	×	シーンカタログ状態 ID	1 : 受付済 2 : 計画済 (週間観測計画) 3 : 計画済 (日々, 緊急観測計画) 4 : 計画済 (処理計画) 5 : 観測済 (L0 データ) 6 : 処理済 (予測軌道) 7 : 処理済 (オンボード軌道) 8 : 処理済 (確定軌道暦)
72	×	センサ運用セグメント ID	
73	×	再生 ID	
74	×	観測 ID	
75	×	シーン番号	

※1 シーン開始、終了で値が異なる場合があり、シーンを一意に決めるため、シーン中心の項目を出力しています。

付録 1.4. カート情報

表 付録 1.4-1 カート情報 (1/6)

No.	一覧	項目名	候補値等
1	<input type="radio"/>	設定	未／済
2	<input type="radio"/>	注文詳細 ID	
3	<input checked="" type="checkbox"/>	要求者所属機関	
4	<input checked="" type="checkbox"/>	要求者 ID	
5	<input checked="" type="checkbox"/>	要求者	
6	<input checked="" type="checkbox"/>	操作者 ID	
7	<input checked="" type="checkbox"/>	操作者	
8	<input type="radio"/>	消費枠数	
9	<input type="radio"/>	発送(提供)予定日	
10	<input checked="" type="checkbox"/>	プロダクト想定サイズ	単位[GB]
11	<input type="radio"/>	シーン ID	
12	<input type="radio"/>	衛星名	ALOS-2/ALOS-4
13	<input type="radio"/>	センサ種別	PALSAR-2/PALSAR-3
14	<input type="radio"/>	観測モード	SPT/SM1/SM2/SM3/WD1/WD2/WD3
15	<input checked="" type="checkbox"/>	観測モード詳細	200km/100km/100km (FP)/50km/ 70km/14MHz/28MHz/無効値/ 50km (FP)/30km (FP)
16	<input checked="" type="checkbox"/>	偏波	HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV/HH+HV+VH+VV/LCH+LCV/RCH+RC V/LH+LV
17	<input type="radio"/>	観測方向	右/左
18	<input type="radio"/>	シーンカタログ: ビーム番号	
19	<input type="radio"/>	シーンカタログ: サブビーム番号	
20	<input type="radio"/>	オフナディア角	
21	<input type="radio"/>	衛星進行方向	昇交/降交
22	<input type="radio"/>	シーンカタログ: 観測開始日時	
23	<input type="radio"/>	シーンカタログ: 観測終了日時	
24	<input checked="" type="checkbox"/>	高度(SPTのみ)	単位[m] ※AUG4 を用いて機会検索をした SPT モードのみ、機会検索時に指定した値が設定されます。 ※高度は梢円体高です。
25	<input checked="" type="checkbox"/>	シーン中心通算周回番号※1	
26	<input type="radio"/>	シーン中心パス番号※1	
27	<input type="radio"/>	シーン中心フレーム番号※1	
28	<input checked="" type="checkbox"/>	シーン中心日時※1	
29	<input checked="" type="checkbox"/>	観測パラメタセット番号	
30	<input type="radio"/>	プロダクト提供要求: 左上緯度経度	緯度: -90~90 経度: -180~180
31	<input type="radio"/>	プロダクト提供要求: 右上緯度経度	緯度: -90~90 経度: -180~180

表 付録 1.4-1 カート情報 (2/6)

No.	一覧	項目名	候補値等
32	○	プロダクト提供要求：右下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
33	○	プロダクト提供要求：左下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
34	○	L0 有無	有/無
35	○	処理レベル	L1. 1/L1. 2/L1. 5/L2. 1
36	○	使用軌道データ精度	使用可能な精度の良いもの/確定軌道暦
37	○	リサンプリング法	NN : ニアレストネイバー CC: キュービックコンボリューション (ALOS-2 のみ) CC44 : キュービックコンボリューション (4×4) (ALOS-4 のみ) CC66 : キュービックコンボリューション (6×6) (ALOS-4 のみ) BL : バイリニア * : 無効値
38	○	フレーミング	Geo-Reference : ジオリファレンス Geo-Coded : ジオコード * : 無効値
39	○	地図投影法	UTM : UTM 図法 PS : PS 図法 MER : MER 図法 * : 無効値
40	○	UTM ゾーンデフォルトフラグ	ON : UTM ゾーンデフォルトとする OFF : UTM ゾーンデフォルトとしない * : 無効値
41	×	UTM ゾーン番号	シーン中心経度から算出した整数 0 : 無効値
42	×	PS 基準デフォルト	ON : PS 基準デフォルトとする OFF : PS 基準デフォルトとしない * : 無効値
43	×	投影面処理方式	(橢円体高) 0m/観測中心高度/無効値
44	×	PS 基準経度	±NNN.NNNN 0.0 : 無効値
45	○	出力フォーマット	CEOS : CEOS フォーマット GeoTIFF : GeoTIFF フォーマット
46	×	縮小画像フォーマット	JPEG : JPEG フォーマット * : 無効値
47	×	レンジ窓関数	ON : レンジ窓関数を使用する OFF : レンジ窓関数を使用しない * : 無効値
48	×	アジマス窓関数	ON : アジマス窓関数を使用する OFF : アジマス窓関数を使用しない * : 無効値
49	×	外来干渉波ノイズ除去	ON : 干渉波ノイズ除去を行う OFF : 干渉波ノイズ除去を行わない * : 無効値

表 付録 1.4-1 カート情報 (3/6)

No.	一覧	項目名	候補値等
50	×	オートフォーカス	ON：オートフォーカスを使用する OFF：オートフォーカスを使用しない *：無効値
51	×	広域観測再生方式	フルアパーチャ方式/バースト方式/無効値
52	×	レンジアンテナパターン補正	ON：レンジアンテナパターン補正をする OFF：レンジアンテナパターン補正をしない *：無効値
53	×	アジマスアンテナパターン補正	ON：アジマスアンテナパターン補正をする OFF：アジマスアンテナパターン補正をしない *：無効値
54	×	偏波校正	ON：校正有り OFF：校正無し
55	×	出力偏波選択 (HH)	ON：選択 OFF：未選択
56	×	出力偏波選択 (HV)	ON：選択 OFF：未選択
57	×	出力偏波選択 (VV)	ON：選択 OFF：未選択
58	×	出力偏波選択 (VH)	ON：選択 OFF：未選択
59	×	L2 用出力偏波選択 (HH)	ON：選択 OFF：未選択
60	×	L2 用出力偏波選択 (HV)	ON：選択 OFF：未選択
61	×	L2 用出力偏波選択 (VV)	ON：選択 OFF：未選択
62	×	L2 用出力偏波選択 (VH)	ON：選択 OFF：未選択
63	×	オルソ補正 DEM	ALOS-2 の場合 AW3D30/GISMAP Terrain/無効値 ALOS-4 の場合 AW3D30/国土地理院 数値地図/SRTM/無効値
64	×	注文目的	通常/試験
65	×	パラメータ設定：処理アルゴリズムバージョン	
66	×	パラメータ設定：処理パラメータバージョン	
67	○	シーン指定方法	シーンシフト/ユーザ定義/シーン結合
68	○	シーンシフト：シフト量	単位[フレーム]
69	×	ユーザ定義：シーン中心緯度	緯度：-90～90
70	×	ユーザ定義：シーン中心経度	経度：-180～180
71	×	DEM 種別	AW3D30/無効値
72	×	ユーザ定義：グランドレンジ範囲	単位[km]
73	×	ユーザ定義：アジマス範囲	単位[km]
74	×	シーン結合：開始サブビーム番号	

表 付録 1.4-1 カート情報 (4/6)

No.	一覧	項目名	候補値等
75	×	シーン結合：終了サブビーム番号	
76	×	広域観測バンド幅	14MHz/28MHz
77	×	拡張モード	PRF 固定観測モード/電離層補正モード (84MHz 送受信)/ATI モード/マニュアル DBF モード/DBF 固定係数観測モード/電離層補正モード (オンボード帯域分割)
78	×	固定 PRI 値	
79	×	マニュアル DBF モードパターン	5~9
80	×	地上局名	
81	×	プロダクト提供要求：シーン中心緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
82	×	プロダクト提供要求：シーン四隅緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
83	×	シーン開始日時	
84	×	シーン終了日時	
85	×	プロダクト提供要求：開始ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
86	×	プロダクト提供要求：開始ファー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
87	×	プロダクト提供要求：終了ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
88	×	プロダクト提供要求：終了ファー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
89	×	PRI 初期値	
90	×	差分 PRI 値	
91	×	高速 PRI 数	
92	×	一次総合品質	プロダクト L1.1 の品質 Good/Fair/Poor/NG
93	×	二次総合品質	運用者が確認した品質 Good/Fair/Poor/NG
94	×	シーン番号	
95	×	送信中心周波数	単位 [MHz]
96	×	送信帯域幅	単位 [MHz]
97	×	最小入射角	
98	×	最大入射角	
99	×	衛星位置 X 成分	
100	×	衛星位置 Y 成分	
101	×	衛星位置 Z 成分	
102	×	衛星速度 X 成分	
103	×	衛星速度 Y 成分	
104	×	衛星速度 Z 成分	
105	×	緊急フラグ	ON : 緊急観測 OFF : 個別観測
106	×	準リアルタイムフラグ	ON : 準リアルタイム運用有り OFF : 準リアルタイム運用無し
107	×	ヨーステアリング有無フラグ	ON : ヨーステアリング有り OFF : ヨーステアリング無し

表 付録 1.4-1 カート情報 (5/6)

No.	一覧	項目名	候補値等
108	×	干渉波除去率	
109	×	電離層指標値	
110	×	軌道データ種別	PRED : 予測軌道暦 ONBD : オンボード軌道暦 FIXD : 確定軌道暦
111	×	プロダクト状態	ARCHIVED/ACQUIRED/CANCELLED/FAILED/PLANNED/POTENTIAL/REJECTED
112	×	シーンカタログ : 処理アルゴリズムバージョン	
113	×	シーンカタログ : 処理パラメタバージョン	
114	×	観測中心位置 X 成分	単位[m]
115	×	観測中心位置 Y 成分	単位[m]
116	×	観測中心位置 Z 成分	単位[m]
117	×	偏波数	
118	×	シーンカタログ : シーン中心緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
119	×	シーンカタログ : シーン四隅緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
120	×	シーンカタログ : シーン左上緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
121	×	シーンカタログ : シーン右上緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
122	×	シーンカタログ : シーン右下緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
123	×	シーンカタログ : シーン左下緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
124	×	シーンカタログ : シーン開始ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
125	×	シーンカタログ : シーン開始ファー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
126	×	シーンカタログ : シーン終了ニア緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
127	×	シーンカタログ : シーン終了ファー緯度経度	緯度 : -90~90 経度 : -180~180
128	×	シーンカタログ : 更新日時	
129	×	シーンカタログ : 登録日時	
130	×	プロダクトファイル削除実施日時	
131	×	パラメータ設定済みフラグ	ON : 設定済 Null : 設定未
132	×	品質 NG フラグ	ON : NG Null : NG 以外
133	×	シーンカタログ状態	受付済/計画済(週間観測計画)/計画済(日々、緊急観測計画)/計画済(処理計画)/観測済(L0データ)/処理済(予測軌道)/処理済(オンボード軌道)/処理済(確定軌道暦)
134	×	シーンカタログ : データ変換フラグ	ON : データ変換有り OFF : データ変換無し

表 付録 1.4-1 カート情報 (6/6)

No.	一覧	項目名	候補値等
135	×	シーンカタログ：不採用フラグ	仮想シーンカタログテーブルの不採用フラグ ON : 不採用 OFF : 採用
136	×	重複フラグ	True : 過去に注文したことがあるシーン False : 過去に注文したことがないシーン
137	×	要求者所属機関コード	
138	×	作成元プロダクト要求 ID	
139	×	シーンカタログ状態 ID	1 : 受付済 2 : 計画済 (週間観測計画) 3 : 計画済 (日々, 緊急観測計画) 4 : 計画済 (処理計画) 5 : 観測済 (L0 データ) 6 : 処理済 (予測軌道) 7 : 処理済 (オンボード軌道) 8 : 処理済 (確定軌道暦)
140	×	センサ運用セグメント ID	
141	×	再生 ID	
142	×	観測 ID	
143	×	プロダクト提供要求 SID	
144	×	偏波情報 SID	

※1 シーン開始、終了で値が異なる場合があり、シーンを一意に決めるため、シーン中心の項目を出力しています。

付録 1.5. プロダクト提供要求履歴情報

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (1/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
1	○	注文 ID	
2	○	注文詳細 ID	
3	×	要求者所属機関	
4	×	要求者 ID	
5	×	要求者	
6	×	注文操作者 ID	
7	×	注文操作者	
8	×	カート追加者 ID	
9	×	カート追加者	
10	×	プロダクト提供要求：年度	
11	×	消費枠数	
12	×	進捗状況	カート受付済み /プロダクト提供要求受付済み A /プロダクト提供要求受付済み B /プロダクト提供要求受付済み C /プロダクト作成完了待ち /プロダクト作成済み /目視検査待ち /プロダクト提供準備開始 /プロダクト提供準備完了 /プロダクト提供済み /プロダクト削除
13	×	注文受付日	
14	×	プロダクト提供要求：提供予定日	
15	×	プロダクト提供要求：提供日	
16	×	ダウンロード期限	
17	×	プロダクトファイル削除実施日時	
18	×	提供プロダクトファイルパス	
19	×	プロダクト想定サイズ	単位[GB]
20	×	配送方法	1 : HTTPS 2 : SFTP(ダウンロード) 3 : SFTP(ファイル転送)
21	×	個別提供フラグ	ON : 分割提供する OFF : まとめて提供する
22	×	パスワード保護フラグ	ON : パスワード保護する OFF : パスワード保護しない
23	×	シーン ID	
24	×	衛星名	ALOS-2/ALOS-4
25	×	センサ種別	PALSAR-2/PALSAR-3
26	×	観測モード	SPT/SM1/SM2/SM3/WD1/WD2/WD3

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (2/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
27	×	観測モード詳細	200km/100km/100km (FP)/50km/ 70km/14MHz/28MHz/無効値/ 50km (FP)/30km (FP)
28	×	偏波	HH/HV/VH/VV/HH+HV/VH+VV/HH+HV+VH+VV/LCH+LCV/RCH+RCV/LH+LV
29	×	観測方向	右/左
30	×	シーンカタログ：ビーム番号	
31	×	シーンカタログ：サブビーム番号	
32	×	オフナディア角	
33	×	衛星進行方向	昇交/降交
34	×	シーンカタログ：観測開始日時	
35	×	シーンカタログ：観測終了日時	
36	×	高度(SPTのみ)	単位[m] ※AUG4を用いて機会検索をしたSPTモードのみ、機会検索時に指定した値が設定されます。 ※高度は橢円体高です。
37	×	シーン中心通算周回番号※1	
38	×	シーン中心パス番号※1	
39	×	シーン中心フレーム番号※1	
40	×	シーン中心日時※1	
41	×	観測パラメタセット番号	
42	<input type="radio"/>	プロダクト提供要求：左上緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
43	<input type="radio"/>	プロダクト提供要求：右上緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
44	<input type="radio"/>	プロダクト提供要求：右下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
45	<input type="radio"/>	プロダクト提供要求：左下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
46	×	L0有無	有/無
47	×	処理レベル	L1.1/L1.2/L1.5/L2.1
48	×	使用軌道データ精度	使用可能な精度の良いもの/確定軌道暦
49	×	リサンプリング法	NN：ニアレストネイバー CC：キュービックコンボリューション (ALOS-2のみ) CC44：キュービックコンボリューション (4×4) (ALOS-4のみ) CC66：キュービックコンボリューション (6×6) (ALOS-4のみ) BL：バイリニア *：無効値

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (3/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
50	×	フレーミング	Geo-Reference : ジオリファレンス Geo-Coded : ジオコード *: 無効値
51	×	地図投影法	UTM : UTM 図法 PS : PS 図法 MER : MER 図法 *: 無効値
52	×	UTM ゾーンデフォルトフラグ	ON : UTM ゾーンデフォルトとする OFF : UTM ゾーンデフォルトとしない *: 無効値
53	×	UTM ゾーン番号	シーン中心経度から算出した整数 0 : 無効値
54	×	PS 基準デフォルト	ON : PS 基準デフォルトとする OFF : PS 基準デフォルトとしない *: 無効値
55	×	投影面処理方式	(楕円体高) 0m/観測中心高度/無効値
56	×	PS 基準経度	±NNN.NNNN 0.0 : 無効値
57	×	出力フォーマット	CEOS : CEOS フォーマット GeoTIFF : GeoTIFF フォーマット
58	×	縮小画像フォーマット	JPEG : JPEG フォーマット *: 無効値
59	×	レンジ窓関数	ON : レンジ窓関数を使用する OFF : レンジ窓関数を使用しない *: 無効値
60	×	アジマス窓関数	ON : アジマス窓関数を使用する OFF : アジマス窓関数を使用しない *: 無効値
61	×	外来干渉波ノイズ除去	ON : 干渉波ノイズ除去を行う OFF : 干渉波ノイズ除去を行わない *: 無効値
62	×	オートフォーカス	ON : オートフォーカスを使用する OFF : オートフォーカスを使用しない *: 無効値
63	×	広域観測再生方式	フルアパーチャ方式/バースト方式/無効値
64	×	レンジアンテナパターン補正	ON : レンジアンテナパターン補正をする OFF : レンジアンテナパターン補正をしない *: 無効値

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (4/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
65	×	アジマスアンテナパターン補正	ON：アジマスアンテナパターン補正をする OFF：アジマスアンテナパターン補正をしない *：無効値
66	×	偏波校正	ON：校正有り OFF：校正無し
67	×	出力偏波選択 (HH)	ON：選択 OFF：未選択
68	×	出力偏波選択 (HV)	ON：選択 OFF：未選択
69	×	出力偏波選択 (VV)	ON：選択 OFF：未選択
70	×	出力偏波選択 (VH)	ON：選択 OFF：未選択
71	×	L2 用出力偏波選択 (HH)	ON：選択 OFF：未選択
72	×	L2 用出力偏波選択 (HV)	ON：選択 OFF：未選択
73	×	L2 用出力偏波選択 (VV)	ON：選択 OFF：未選択
74	×	L2 用出力偏波選択 (VH)	ON：選択 OFF：未選択
75	×	オルソ補正 DEM	ALOS-2 の場合 AW3D30/GISMAP Terrain/無効値 ALOS-4 の場合 AW3D30/国土地理院 数値地図/SRTM/無効値
76	×	注文目的	通常/試験
77	×	パラメータ設定：処理アルゴリズムバージョン	
78	×	パラメータ設定：処理パラメータバージョン	
79	×	シーン指定方法	1：シーンシフト 2：ユーザ定義 3：シーン結合
80	×	シーンシフト：シフト量	単位[フレーム]
81	×	ユーザ定義：シーン中心緯度	緯度：-90～90
82	×	ユーザ定義：シーン中心経度	経度：-180～180
83	×	DEM 種別	AW3D30/無効値
84	×	ユーザ定義：グランドレンジ範囲	単位[km]
85	×	ユーザ定義：アジマス範囲	単位[km]
86	×	シーン結合：開始サブビーム番号	
87	×	シーン結合：終了サブビーム番号	
88	×	広域観測バンド幅	14MHz/28MHz

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (5/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
89	×	拡張モード	PRF 固定観測モード/電離層補正モード (84MHz 送受信)/ATI モード/マニュアル DBF モード/DBF 固定係数観測モード/電離層補正モード (オンボード帯域分割)
90	×	固定 PRI 値	
91	×	マニュアル DBF モードパターン	5~9
92	×	地上局名	
93	×	プロダクト提供要求：シーン中心緯度経度	緯度：-90~90 経度：-180~180
94	×	プロダクト提供要求：シーン四隅緯度経度	緯度：-90~90 経度：-180~180
95	×	シーン開始日時	
96	×	シーン終了日時	
97	×	プロダクト提供要求：開始ニア緯度経度	緯度：-90~90 経度：-180~180
98	×	プロダクト提供要求：開始ファー緯度経度	緯度：-90~90 経度：-180~180
99	×	プロダクト提供要求：終了ニア緯度経度	緯度：-90~90 経度：-180~180
100	×	プロダクト提供要求：終了ファー緯度経度	緯度：-90~90 経度：-180~180
101	×	PRI 初期値	
102	×	差分 PRI 値	
103	×	高速 PRI 数	
104	×	一次総合品質	プロダクト L1.1 の品質 Good/Fair/Poor/NG
105	×	二次総合品質	運用者が確認した品質 Good/Fair/Poor/NG
106	×	シーン番号	
107	×	送信中心周波数	単位 [MHz]
108	×	送信帯域幅	単位 [MHz]
109	×	最小入射角	
110	×	最大入射角	
111	×	衛星位置 X 成分	
112	×	衛星位置 Y 成分	
113	×	衛星位置 Z 成分	
114	×	衛星速度 X 成分	
115	×	衛星速度 Y 成分	
116	×	衛星速度 Z 成分	
117	×	緊急フラグ	ON : 緊急観測 OFF : 個別観測
118	×	準リアルタイムフラグ	ON : 準リアルタイム運用有り OFF : 準リアルタイム運用無し
119	×	ヨーステアリング有無フラグ	ON : ヨーステアリング有り OFF : ヨーステアリング無し
120	×	干渉波除去率	
121	×	電離層指標値	

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (6/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
122	×	軌道データ種別	PRED：予測軌道暦 ONBD：オンボード軌道暦 FIXD：確定軌道暦
123	×	プロダクト状態	ARCHIVED/ACQUIRED/CANCELLED/FAILED/PLANNED/POTENTIAL/REJECTED
124	×	シーンカタログ：処理アルゴリズムバージョン	
125	×	シーンカタログ：処理パラメタバージョン	
126	×	観測中心位置 X 成分	単位[m]
127	×	観測中心位置 Y 成分	単位[m]
128	×	観測中心位置 Z 成分	単位[m]
129	×	偏波数	
130	×	シーンカタログ：シーン中心緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
131	×	シーンカタログ：シーン四隅緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
132	×	シーンカタログ：シーン左上緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
133	×	シーンカタログ：シーン右上緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
134	×	シーンカタログ：シーン右下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
135	×	シーンカタログ：シーン左下緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
136	×	シーンカタログ：シーン開始ニア緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
137	×	シーンカタログ：シーン開始ファー緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
138	×	シーンカタログ：シーン終了ニア緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
139	×	シーンカタログ：シーン終了ファー緯度経度	緯度：-90～90 経度：-180～180
140	×	シーンカタログ：更新日時	
141	×	シーンカタログ：登録日時	
142	×	プロダクト提供要求：削除理由	
143	×	プロダクト提供要求：SCMO 作成フラグ	
144	×	目視検査依頼フラグ	ON：依頼有り OFF：依頼無し ※カート画面では Null
145	×	目視検査済みフラグ	ON：目視検査済み OFF：目視検査未 ※カート画面では Null
146	×	提供遅延通知完了フラグ	ON：通知済 Null：通知未

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (7/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
147	×	提供完了フラグ	ON：提供完了済 Null：提供完了未
148	×	ダウンロード〆切り通知完了フラグ	ON：通知済 Null：通知未
149	×	プロダクト提供要求:削除フラグ	ON：削除済 OFF：削除未
150	×	パラメータ設定済みフラグ	ON：設定済 Null：設定未
151	×	品質 NG フラグ	ON：NG Null：NG 以外
152	×	シーンカタログ状態	受付済/計画済（週間観測計画）/計画済（日々、緊急観測計画）/計画済（処理計画）/観測済（L0 データ）/処理済（予測軌道）/処理済（オンボード軌道）/処理済（確定軌道暦）
153	×	シーンカタログ:データ変換フラグ	ON：データ変換有り OFF：データ変換無し
154	×	シーンカタログ:削除フラグ	ON：削除済 OFF：削除未
155	×	シーンカタログ:不採用フラグ	ON：不採用 OFF：採用
156	×	要求者所属機関コード	
157	×	作成元プロダクト提供要求 ID	
158	×	進捗状況 ID	10：カード受付済み 20：プロダクト提供要求受付済み A 21：プロダクト提供要求受付済み B 30：プロダクト提供要求受付済み C 40：プロダクト作成完了待ち 50：プロダクト作成済み 60：目視検査待ち 65：プロダクト提供準備開始 70：プロダクト提供準備完了 80：プロダクト提供済み 90：プロダクト削除
159	×	シーンカタログ状態 ID	1：受付済 2：計画済（週間観測計画） 3：計画済（日々、緊急観測計画） 4：計画済（処理計画） 5：観測済（L0 データ） 6：処理済（予測軌道） 7：処理済（オンボード軌道） 8：処理済（確定軌道暦）
160	×	センサ運用セグメント ID	
161	×	再生 ID	
162	×	観測 ID	

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (8/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
163	×	プロダクト提供要求 SID	
164	×	プロダクトカタログ:プロダクトカタログ SID	
165	×	プロダクトカタログ:仮想シーンカタログ SID	
166	×	プロダクトカタログ:シーン ID	
167	×	プロダクトカタログ:プロダクト ID	
168	×	プロダクトカタログ:プロダクト状態	
169	×	プロダクトカタログ:処理日時(UTC)	
170	×	プロダクトカタログ:パス番号	
171	×	プロダクトカタログ:ロウ/フレーム番号	
172	×	プロダクトカタログ:通算軌道番号	
173	×	プロダクトカタログ:ビーム番号	
174	×	プロダクトカタログ:サブビーム番号	
175	×	プロダクトカタログ:最小入射角	
176	×	プロダクトカタログ:最大入射角	
177	×	プロダクトカタログ:アルゴリズムバージョン	
178	×	プロダクトカタログ:パラメタバージョン	
179	×	プロダクトカタログ:シーンセンター緯度経度	
180	×	プロダクトカタログ:一次結果	プロダクト L1.1 の品質 Good/Fair/Poor/NG
181	×	プロダクトカタログ:二次結果	運用者が確認した品質 Good/Fair/Poor/NG
182	×	プロダクトカタログ:シーンセンタ日時(UTC)	
183	×	プロダクトカタログ:シーン四隅緯度経度	
184	×	プロダクトカタログ:オフナディア角	
185	×	プロダクトカタログ:シーン数	
186	×	プロダクトカタログ:更新日時	

表 付録 1.5-1 プロダクト提供要求履歴情報 (9/9)

No.	一覧	項目名	候補値等
187	×	プロダクトカタログ:軌道データ種別	PRED: 予測軌道暦 ONBD: オンボード軌道暦 FIXD: 確定軌道暦
188	×	プロダクトカタログ:シーン開始日時(UTC)	
189	×	プロダクトカタログ:シーン終了日時(UTC)	
190	×	プロダクトカタログ:衛星位置 X 成分	
191	×	プロダクトカタログ:衛星位置 Y 成分	
192	×	プロダクトカタログ:衛星位置 Z 成分	
193	×	プロダクトカタログ:衛星速度 X 成分	
194	×	プロダクトカタログ:衛星速度 Y 成分	
195	×	プロダクトカタログ:衛星速度 Z 成分	
196	×	プロダクトカタログ:干渉波除去率	
197	×	プロダクトカタログ:電離層指標値	
198	×	プロダクトカタログ:EICS 生成フラグ	ON: EICS にて作成 OFF: SCMO にて作成
199	×	プロダクトカタログ:保存状態	ON: プロダクトが作成済である OFF: プロダクトが削除済である
200	×	プロダクトカタログ:プロダクトフォーマット	
201	×	プロダクトカタログ:出力偏波	
202	×	プロダクトカタログ:左上緯度経度	
203	×	プロダクトカタログ:右上緯度経度	
204	×	プロダクトカタログ:右下緯度経度	
205	×	プロダクトカタログ:左下緯度経度	
206	×	プロダクトカタログ:開始ニア緯度経度	
207	×	プロダクトカタログ:開始ファー緯度経度	
208	×	プロダクトカタログ:終了ニア緯度経度	
209	×	プロダクトカタログ:終了ファー緯度経度	

※1 シーン開始、終了で値が異なる場合があり、シーンを一意に決めるため、シーン中心の項目を出力しています。

付録2 パラメータ設定項目

付録2.1. パラメータ詳細情報

パラメータ設定画面にて、設定可能な項目と各項目における候補値を表 付録2.1-1 に示します。

表 付録2.1-1 パラメータ設定画面で設定可能な項目と候補値 (1/2)

No.	項目名	衛星種別	候補値等
1	観測モード	-	選択したシーンの観測モード
2	処理レベル	ALOS-2	L1.1 / L1.5 / L2.1
		ALOS-4	L1.1 / L1.2 / L1.5 / L2.1
3	使用軌道データ精度	-	使用可能な最も精度の良いもの/確定軌道暦(精密暦)
4	リサンプリング法	ALOS-2	CC: 3次たたみこみ補間法 NN: 最近傍補間 BL: 双線形補間法
		ALOS-4	CC44: 3次たたみこみ補間法 (4×4) CC66: 3次たたみこみ補間法 (6×6) NN: 最近傍補間 BL: 双線形補間法
5	フレーミング	-	Geo-Coded: Geo-coded による地図投影を行う Geo-Reference: Geo-reference による地図投影を行う
6	地図投影法	-	UTM: ユニバーサル横メルカトル図法 PS: ユニバーサル極心平射図法 MER: メルカトル図法
7	UTM ゾーンデフォルトフラグ※1	-	ON: UTM ゾーン番号にデフォルト値を設定する OFF: UTM ゾーン番号にデフォルト値を設定しない
8	UTM ゾーン番号※1	-	シーン中心のゾーン番号/ゾーン番号(値を手入力)
9	PS 基準デフォルト※2	-	ON: PS 基準経度にデフォルト値を設定する OFF: PS 基準経度にデフォルト値を設定しない
10	PS 基準経度※2	-	PS 基準の経度/基準経度(値を手入力)
11	出力フォーマット	-	CEOS/ GeoTIFF
12	外来干渉波ノイズ除去	-	ON: 外来干渉波ノイズ除去を設定する OFF: 外来干渉波ノイズ除去を設定しない
13	広域観測再生方式	-	フルアーチャ処理/バースト処理
14	レンジアンテナパターン補正	-	ON: レンジアンテナパターン補正を設定する OFF: レンジアンテナパターン補正を設定しない
15	アジャマスアンテナパターン補正※3	-	ON: アジャマスアンテナパターン補正を設定する OFF: アジャマスアンテナパターン補正を設定しない
16	偏波間校正フラグ※4	-	ON: 偏波間校正を設定する OFF: 偏波間校正を設定しない

表 付録 2.1-1 パラメータ設定画面で設定可能な項目と候補値 (2/2)

No.	項目名	衛星種別	候補値等
17	出力偏波選択 (HH)	-	ON : 出力偏波 (HH) を設定する OFF : 出力偏波 (HH) を設定しない
18	出力偏波選択 (HV)	-	ON : 出力偏波 (HV) を設定する OFF : 出力偏波 (HV) を設定しない
19	出力偏波選択 (VV)	-	ON : 出力偏波 (VV) を設定する OFF : 出力偏波 (VH) を設定しない
20	出力偏波選択 (VH)	-	ON : 出力偏波 (VH) を設定する OFF : 出力偏波 (VH) を設定しない
21	オルゾ補正 DEM	ALOS-2	AW3D30 : ALOS 全球数値地表モデル GISMAP Terrain : 国土地理院発行の 1/25,000 地形図の 10m 間隔等高線から作成された、高分解能 DEM
		ALOS-4	AW3D30 : ALOS 全球数値地表モデル 国土地理院 SRTM
22	シーン指定方法	ALOS-2	シーンシフト
		ALOS-4	シーンシフト/ユーザ定義/シーン結合

- ※1 地図投影法にて「UTM」を選択した場合に設定可能です。「UTM ゾーンデフォルトフラグ」については、「UTM ゾーン番号」にて「シーン中心のゾーン番号」を選択した場合は ON が設定され、「ゾーン番号」を選択した場合は OFF が設定されます。
- ※2 地図投影法にて「PS」を選択した場合に設定可能です。「PS 基準デフォルト」については、「PS 基準経度」にて「PS 基準の経度」を選択した場合は ON が設定され、「基準経度」を選択した場合は OFF が設定されます。
- ※3 広域観測 L1.1 バースト方式または広域観測 L1.5/L2.1 の場合のみ設定可能です。それ以外は OFF が設定されます。
- ※4 フルポラメトリ観測の場合のみ設定可能です。フルポラメトリ観測以外は OFF が設定されます。

付録2.2. ALOS-2 パラメータ組み合わせ表

パラメータ設定画面にて、ALOS-2 観測のシーンについて、観測モードおよび処理レベル毎に設定可能な項目を表 付録 2.2-1 に示します。

表 付録 2.2-1 ALOS-2 パラメータ組み合わせ表

パラメータ項目	SPT	SM1	SM2	SM3	WD1	WD2	SPT	SM1	SM2	SM3	WD1	WD2	SPT	SM1	SM2	SM3	WD1	WD2	デフォルト値
観測モード																			L1.1
処理レベル	1.1						1.5						2.1						
使用軌道データ精度	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	確定軌道層（精密層）	
リサンプリング法	■						○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	CC	
フレーミング	■						○	○	○	○	○	○						Geo-Reference	
地図投影法	■						○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	UTM	
UTMゾーンデフォルトフラグ							○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	ON	
UTMゾーン番号	■						○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	シーン中心のゾーン番号	
PS基準デフォルト	■						○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	ON	
PS基準経度	■						○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	PS基準の経度	
出力フォーマット	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	CEOS	
縮小画像フォーマット	■																	JPEG	
レンジ窓関数フラグ	■																	ON	
アジャスチング関数フラグ	■																	ON	
外来干渉波ノイズ除去	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	ON	
オートフォーカスフラグ	■																	OFF	
広域観測再生方式					○	○												フルアバーチャ方式	
オルソ補正DEM	■												○	○	○	○	○	AW3D30	
注文目的	■																	通常	
処理アルゴリズムバージョン																		000.000	
処理パラメータバージョン	■																	000.000	
投影面処理方式	■																	1	
シーン指定方法																			
シーンシフト	■	○	○	○	○	○	■	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	ON	

付録2.3. ALOS-4 パラメータ組み合わせ表

パラメータ設定画面にて、ALOS-4 観測のシーンについて、観測モードおよび処理レベル毎に設定可能な項目を表 付録 2.3-1 に示します。

表 付録 2.3-1 ALOS-4 パラメータ組み合わせ表

パラメータ項目	SPT	SM1	SM2	SM3	WD3	SPT	SM1	SM2	SM3	WD3	SPT	SM1	SM2	SM3	WD3	SPT	SM1	SM2	SM3	WD3	デフォルト値	
観測モード																					L1.1	
処理レベル	1.1					1.2					1.5					2.1						
使用軌道データ精度	<input type="radio"/>	確定軌道暦																				
リサンプリング法											<input type="radio"/>	CC44										
フレーミング											<input type="radio"/>	Geo-Reference										
地図投影法											<input type="radio"/>	UTM										
UTMゾーンデフォルトフラグ											<input type="radio"/>	ON										
UTMゾーン番号											<input type="radio"/>	シーン中心のゾーン番号										
PS基準デフォルト											<input type="radio"/>	ON										
PS基準経度											<input type="radio"/>	PS基準の経度										
出力フォーマット											<input type="radio"/>	CEOS										
縮小画像フォーマット																					JPEG	
レンジ窓関数フラグ																					ON	
アジマス窓関数フラグ																					ON	
外来干渉波ノイズ除去	<input type="radio"/>	ON																				
オートフォーカスフラグ																					OFF	
広域観測再生方式						<input type="radio"/>															フルアバーチャ処理	
レンジアンテナパターン補正	<input type="radio"/>						<input type="radio"/>	ON														
アジマスアンテナパターン補正						<input type="radio"/>										<input type="radio"/>					ON	
偏波間校正フラグ		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>						<input type="radio"/>	ON										
出力偏波選択 (HH)	<input type="radio"/>	ON																				
出力偏波選択 (HV)	<input type="radio"/>	ON																				
出力偏波選択 (VV)	<input type="radio"/>	ON																				
出力偏波選択 (VH)	<input type="radio"/>	ON																				
オルソ補正DEM																	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	AW3D30	
注文目的																					通常	
処理アルゴリズムバージョン																					000.000	
処理パラメータバージョン																					000.000	
投影面処理方式																					1	
シーン指定方法																						
シーンシフト		<input type="radio"/>	ON																			
シーン切り出し (ユーザ定義)		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>						<input type="radio"/>	OFF										
シーン結合		<input type="radio"/>	OFF																			

付録3 CSWについて

<概要>

AUIG4の「Catalog Service for the Web」サービス（以下、「CSW」という）のインターフェース仕様について以下に示します。

付録3.1.インターフェース概要

付録3.1.1.0GC

AUIG4のCSWのうち、OGCは、「OGC® Catalogue Services Standard 2.0 Extension Package for ebRIM Application Profile: Earth Observation Products（以下、「OGC 06-131r6」と呼ぶ）」の規格に沿ったリクエストに対し、利用・情報システムにおける登録内容を反映したレスポンスを返します。

尚、サポートするリクエストは表付録3.1.1-1の必須オペレーションに対応したものです。

GetRecordsのリクエストにおいてサポートするパラメータを表付録3.1.1-2に示します。

また、GetRecords以外のオペレーションに対するリクエストのパラメータはOGC 06-131r6の規格にて必須と定義されたものをサポートします。

表付録3.1.1-1 必須オペレーション

Operation	Description
GetCapabilities	Allows a client to retrieve service metadata that describe the computational and non-computational characteristics of the service.
GetRecords	The principal operation used to search Catalogue content and retrieve all or some members of the result set.
GetRecordById	Allows a client to discover the information model(s) supported by the Catalogue and to retrieve type definitions.

表付録3.1.1-2 GetRecords オペレーションパラメータ

パラメータ	設定値	必須
Service	「CSW」固定	○
Version	「3.0.0」固定	○
StartPosition	n … n n:任意の数字 デフォルト値は「1」	
MaxRecords	n … n n:任意の数字 デフォルト値は「10000 ※1」	
ElementSetName	brief summary（デフォルト値） full.	
Constraint	文字列（検索条件を設定）	

※1 検索件数の上限値

付録 3. 1. 2. OpenSearch

AUIG4のCSWのうち、OpenSearch は、表 付録3. 1. 2-1のOpenSearch基本仕様の規格に沿ったリクエストに対し、AUIG4における登録内容を反映したレスポンスを返します。

尚、サポートするリクエストは「OSGetRecords」オペレーションです。

OSGetRecordsのリクエストにおいてサポートするパラメータを表 付録3. 1. 2-2に示します。

表 付録 3. 1. 2-1 OpenSearch 基本仕様

インターフェース	「OpenSearch 1. 1 Draft 5」 http://www.opensearch.org/Specifications/OpenSearch/1.1/Draft_5
文字コード	UTF-8
出力フォーマット	Atom、text/html、JSON
複数項目検索	AND 検索

表 付録 3. 1. 2-2 検索クエリパラメータ

No.	パラメータ	値	内容
1	OutputFormat	application/atom%2bxml text/html application/json	出力フォーマット。 デフォルト値は「JSON」
2	StartPosition	数値	最初の検索結果のインデックス。 デフォルト値は「1」
3	MaxRecords	数値	最大検索結果数。 デフォルト値は「5000」。 検索件数の上限値は10000。
4	「別紙6 OSGetRecords 検索項目一覧」を参照 (※注) PALSAR-2 のレスポンスがブランク固定の項目が存在する。この項目をパラメータに設定した場合、PALSAR-2 での検索条件からは除外します。		

付録 3.2. インタフェース詳細

AUIG4 の CSW は、OGC 06-131r6 の 9.1 項に従い、リクエストとレスポンスは SOAP1.2 で通信可能です。また、HTTPS を使用したインターネット経由で接続できます。

SOAP の HTTP バインディングについては、「CSW-ebRIM Registry Service - Part 1: ebRIM profile of CSW (以下、「OGC 07-110r4」と呼ぶ)」の 7.1 項の規定に合わせた表 付録 3.2-1 の内容に対応します。

OpenSearch の規格である OSGetRecords については、GET メソッドとします。

表 付録 3.2-1 HTTP バインディング

オペレーション名	HTTP メソッド
GetCapabilities	GET
GetRecords	POST
GetRecordById	GET

付録 3.2.1. GET メソッド

各オペレーションにおける GET メソッドでアクセスする際の URL フォーマットを表 付録 3.2.1-2 に示します。

表 付録 3.2.1-2 GET メソッドの URL フォーマット

オペレーション名	URL フォーマット
GetCapabilities	https://xxxxx?Request=GetCapabilities
GetRecordById	https://xxxxx?Request=GetRecordById&service=CSW&version=3.0.0&Id=xxx ※1
OSGetRecords	https://xxxxx/?Request=OSGetRecords&Service=CSW&Version=3.0.0&(パラメータ=値)&(パラメータ=値)&…(パラメータ=値)

※ 「xxxxx」は任意の文字数の文字列

※1 rim:RegistryPackage の id

付録 3.2.2. POST メソッド

各オペレーションにおける POST メソッドでアクセスする際の HTTP ヘッダの Content-Type の設定値を表 付録 3.2.2-1 に示します。

表 付録 3.2.2-1 POST メソッドの HTTP ヘッダ (Content-Type) 設定値

オペレーション名	HTTP ヘッダ設定値
GetRecords	Content-Type: application/soap+xml; charset=utf-8; action="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0/request#GetRecords"

付録 3.2.3. 例外処理

AUIG4 の CSW は例外処理が発生した際に OGC 07-110r4 の 7.4 項の規定に合わせた表 付録 3.2.3-1 の内容のコードを返却します。

また、各オペレーションに対するリクエストにサポートしていないパラメータが含まれている場合は、基本的に例外処理ではなくパラメータを無視して処理を継続します。

表 付録 3.2.3-1 例外コード

Code	Reason	Status code
InvalidRequest	The request message is invalid for some reason.	400
NotImplemented	The request is not supported by the service.	500
NotFound	The requested resource does not exist or could not be found.	404
NotSupported	A service option or media type is unsupported.	415

付録 3.2.4. インタフェース項目一覧

AUIG4 の CSW のインターフェース項目一覧について表 付録 3.2.4-1 に示します。

表 付録 3.2.4-1 インタフェース項目一覧

No.	項目名	データ概要	提供システム
1	ALOS-2 カタログ情報	ALOS-2 のカタログ情報を提供します。対象とするセンサは PALSAR-2 です。	AUIG4
2	ALOS-4 カタログ情報	ALOS-4 のカタログ情報を提供します。対象とするセンサは PALSAR-3 です。	AUIG4

※ カタログ情報は定常運用期間のデータのみ

付録 3.3. カタログ情報

付録 3.3.1. カタログ情報の項目

AUIG4 の CSW に登録されているカタログ情報の項目を別紙 1 に示します。

付録 3.3.2. カタログ情報の取得

CSW のカタログ情報は GetRecords、GetRecordById、OSGetRecords のレスポンスとして取得できます。

GetRecords のリクエストの例を別紙 2 、リクエストの検索条件として使用できる比較演算子を別紙 3 に示します。

また、GetRecords、GetRecordById のレスポンスの例をそれぞれ別紙 4 、別紙 5 に示します。

OSGetRecords の検索パラメータを別紙 6 、レスポンス出力形式およびレスポンスの例を「Atom、JSON、HTML」形式ごとに別紙 8、別紙 9、別紙 10 に示します。

別紙1 カタログ情報 項目一覧(1/6)

別紙1 カタログ情報 項目一覧

No	タグ名	項目名	設定値	(Slot) Type ※1	ExtrinsicObject ※1	検索可 ※2	PALSAR-3	PALSAR-2	備考
1	eop:EarthObservation								
2	gml:metaDataProperty								
3	eop:EarthObservationMetaData								
4	eop:identifier	ID	X … X X:任意の文字列	/	EOProduct	×	○	○	シーンID
5	eop:beamNumber	ビーム番号	n … n n:任意の数字	Integer	EOProduct	○	○	○	
6	eop:subBeamNumber	サブビーム番号	n … n n:任意の数字	Integer	EOProduct	○	○	○	PALSAR-2はブランク
7	eop:acquisitionType	観測データ型	NOMINAL CALIBRATION OTHER	String	EOProduct	×	○	○	「NOMINAL」固定
8	eop:status	プロダクト状態	ARCHIVED ACQUIRED CANCELLED FAILED PLANNED POTENTIAL REJECTED	String	EOProduct	○	○	○	
9	eop:processing								
10	eop:ProcessingInformation								
11	eop:processingDate	処理日時(UTC)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	DateTime	EOProduct	○	○	○	
12	eop:downlinkedTo								
13	eop:DownlinkInformation								
14	eop:acquisitionStation	地上局名	X … X X:任意の文字列	String	EOProduct	○	○	○	
15	gml:validTime								
16	gml:TimePeriod								
17	gml:beginPosition	観測開始日時(UTC)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	DateTime	EOProduct	○	○	○	
18	gml:endPosition	観測終了日時(UTC)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	DateTime	EOProduct	○	○	○	
19	gml:using								
20	eop:EarthObservationEquipment								
21	eop:platform								
22	eop:Platform								
23	eop:shortName	衛星名	X … X X:任意の文字列	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	ALOS-4/ALOS-2
24	eop:instrument								
25	eop:Instrument								
26	eop:instrumentShortName	センサ名	X … X X:任意の文字列	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	PALSAR-3/PALSAR-2

別紙1 カタログ情報 項目一覧(2/6)

No	タグ名	項目名	設定値	(Slot) Type ※1	ExtrinsicObject ※1	検索可 ※2	PALSAR-3	PALSAR-2	備考
27	eop:sensor								
28	eop:Sensor								
29	eop:sensorType	センサタイプ	OPTICAL RADAR ALTIMETRIC ATMOSPHERIC	String	EOAcquisitionPlatform	×	○	○	「RADAR」固定
30	eop:sensorOperationalMode	センサ運用モード	X … X X:任意の文字列	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	
31	eop:fixedPrfMode	PRF固定観測モード	ON OFF	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	PALSAR-2はブランク
32	eop:atiMode	ATIモード	ON OFF	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	
33	eop:manualDbfMode	マニュアルDBF モード	ON OFF	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	PALSAR-2はブランク
34	eop:fixedDbfCoeffMode	DBF 固定係数観測モード	ON OFF	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	PALSAR-2はブランク
35	eop:ionoCorrFullbandRecvMod	電離層補正モード(84MHz 送受信)	ON OFF	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	PALSAR-2はブランク
36	eop:ionoCorrBandSplitMode	電離層補正モード(オンボーン 帯域分割)	ON OFF	String	EOAcquisitionPlatform	○	○	○	PALSAR-2はブランク
37	eop:acquisitionParameters								
38	eop:Acquisition								
39	eop:wrsLongitudeGrid	バス番号	X … X X:任意の文字列	String	EOProduct	○	○	○	
40	eop:wrsLatitudeGrid	ロウ/フレーム番号	X … X X:任意の文字列	String	EOProduct	○	○	○	
41	eop:lastOrbitNumber	通算軌道番号	n … n n:任意の数字	Integer	EOProduct	○	○	○	
42	eop:acrossTrackIncidenceAngle	ポインティング角	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	×	×	×	

別紙1 カタログ情報 項目一覧(3/6)

No	タグ名	項目名	設定値	(Slot) Type ※1	ExtrinsicObject ※1	検索可 ※2	PALSAR-3	PALSAR-2	備考
43	sar:polarisationMode	偏波モード	S D T Q UNDEFINED	String	EOProduct	○	○	○	
44	sar:polarisationChannels	偏波チャンネル	HH HV VH VV HH,VV HH,VH HH,HV VH,VV VH,HV VV,HV HH,VV,HV,VH UNDEFINED	String	EOProduct	○	○	○	
45	sar:antennaLookDirection	ビーム方向	LEFT RIGHT	String	EOProduct	○	○	○	
46	sar:minimumIncidenceAngle uom="radian"	最小入射角	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	
47	sar:maximumIncidenceAngle uom="radian"	最大入射角	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	
48	sar:incidenceAngleVariation	入射角バリエーション	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	×	○	○	ブランク
49	sar:radarCenterFrequency	送信中心周波数	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	
50	sar:pulseBandwidth	送信帯域幅	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	
51	sar:dopplerFrequency	ドップラー周波数	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	×	○	○	ブランク
52	gml:resultOf								
53	eop:dopplerFrequency								
54	eop:product								
55	eop:ProductInformation								
56	eop:fileName	プロダクトファイル名	X … X X:任意の文字列	URI	EOProductInformation	×	○	○	ブランク
57	eop:size uom="bytes"	プロダクトサイズ	n … n n:任意の数字	Integer	EOProductInformation	×	○	○	「0」固定
58	eop:version	プロダクトバージョン	X … X X:任意の文字列	String	EOProductInformation	×	○	○	「-」固定
59	eop:browse								
60	eop:BrowseInformation								
61	eop:type	プラウズ画像タイプ	QUICKLOOK	String	EOBrowseInformation	×	○	○	「QUICKLOOK」固定
62	eop:fileName	プラウズ画像ファイル名	X … X X:任意の文字列	URI	EOBrowseInformation	×	○	○	URIにオンラインでアクセスすることで ファイル入手可能
63	eop:referenceSystemIdentifier	リファレンスシステムID	X … X X:任意の文字列	String	EOBrowseInformation	×	○	○	ブランク

別紙1 カタログ情報 項目一覧(4/6)

No	タグ名	項目名	設定値	(Slot) Type ※1	ExtrinsicObject ※1	検索可 ※2	PALSAR-3	PALSAR-2	備考
64	eop:browse								
65	eop:BrowseInformation								
66	eop:type	サムネイル画像タイプ	THUMBNAIL	String	EOBrowseInformation	×	○	○	「THUMBNAIL」固定
67	eop:fileName	サムネイル画像ファイル	X … X X :任意の文字列	URI	EOBrowseInformation	×	○	○	ブランク
68	eop:referenceSystemIdentifier	リファレンスシステムID	X … X X :任意の文字列	String	EOBrowseInformation	×	○	○	ブランク
69	opt:cloudCoverPercentage uom="%"	雲量(%)	n … n n :任意の数字	Double	EOProduct	×	×	×	
70	gml:target								
71	eop:Footprint								
72	gml:multiExtentOf								
73	gml:MultiSurface								
74	gml:surfaceMembers								
75	gml:Polygon								
76	gml:exterior								
77	gml:LinearRing								
78	gml:posList	観測緯度経度1～n	n … n n :任意の数字	GM_Object	EOProduct	○	○	○	「経度1 緯度1 経度2 緯度2 経度3 緯度3 経度4 緯度4 経度1 緯度1」
79	gml:centerOf								
80	gml:Point								
81	gml:pos	シーンセンタ緯度経度	n … n n :任意の数字	GM_Object	EOProduct	○	○	○	「経度 緯度」
82	eic:Metadata								
83	eic:totalQualityCode	総合品質コード	Good Fair Poor NG -	String	EOProduct	○	○	○	レベル1処理を実施したシーンに対しては、同処理の品質結果 (Good, Fair, Poor, NG) を格納する。 レベル1処理を実施していないシーンに対しては「-」を格納する
84	eic:rfiEliminationRate	干渉波除去率	n … n n :任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	PALSAR-2はブランク
85	eic:ionosphereIndex	電離層指標値	n … n n :任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	PALSAR-2はブランク
86	eic:physicalQuantity								
87	eic:physicalQuantity	物理量名	X … X X :任意の文字列	String	EOProduct	×	○	○	ブランク
88	eic:browseImageSize uom="bytes"	ブラウス画像サイズ	X … X X :任意の文字列	String	EOProduct	○	○	○	
89	eic:orbitDirection	衛星方向	Ascending Descending	String	EOProduct	○	○	○	
90	eic:sceneCenterTime uom="UTC"	シーンセンタ日時(UTC)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss].[ccc]Z	DateTime	EOProduct	○	○	○	ゼロ ドップラー時刻。ミリ秒精度

別紙1 カタログ情報 項目一覧(5/6)

No	タグ名	項目名	設定値	(Slot) Type ※1	ExtrinsicObject ※1	検索可 ※2	PALSAR-3	PALSAR-2	備考
91	eic:sceneUpperLeftCorner								
92	gml:Point								
93	gml:pos	シーン左上角	n … n n:任意の数字	GM_Object	EOPrint	○	○	○	「経度 緯度」
94	eic:sceneUpperRightCorner								
95	gml:Point								
96	gml:pos	シーン右上角	n … n n:任意の数字	GM_Object	EOPrint	○	○	○	「経度 緯度」
97	eic:sceneBottomLeftCorner								
98	gml:Point								
99	gml:pos	シーン左下角	n … n n:任意の数字	GM_Object	EOPrint	○	○	○	「経度 緯度」
100	eic:sceneBottomRightCorner								
101	gml:Point								
102	gml:pos	シーン右下角	n … n n:任意の数字	GM_Object	EOPrint	○	○	○	「経度 緯度」
103	eic:numberMissingLines	ライン欠損数	n … n n:任意の数字	Integer	EOPrint	×	×	×	
104	eic:scenelIdentifier	シーンID	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
105	eic:off-Nadir-Angle	オフナディア角	n … n n:任意の数字	Double	EOPrint	○	○	○	
106	eic:repIDentifier	再生ID	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
107	eic:sensorSegmentIdentifier	センサ運用セグメントID	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
108	eic:sceneCount	シーン数	n … n n:任意の数字	Integer	EOPrint	○	○	○	
109	eic:dataTransmissionRate	観測データレート	n … n n:任意の数字	Integer	EOPrint	×	○	○	「NOMINAL」固定
110	eic:parameterSetNumber	観測パラメタセット番号	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
111	eic:compressionMode	圧縮モード	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	×	○	○	ブランク
112	eic:updateDate	更新日時	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.cc]]Z	DateTime	EOPrint	○	○	○	
113	eic:urgentObservationFlag	緊急フラグ	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
114	eic:nearRealtimeFlag	準リアルフラグ	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
115	eic:yawsteeringFlag	ヨーステアリング有無	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	
116	eic:orbitData	軌道データ種別	X … X X:任意の文字列	String	EOPrint	○	○	○	

別紙1 カタログ情報 項目一覧(6/6)

No	タグ名	項目名	設定値	(Slot) Type ※1	ExtrinsicObject ※1	検索可 ※2	PALSAR-3	PALSAR-2	備考
117	eic:sceneStartDate	シーン開始日時(UTC)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.cc]]Z	DateTime	EOProduct	○	○	○	
118	eic:positionVectorXComponent	位置X成分	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	シーンセンタ日時(UTC)における位置
119	eic:positionVectorYComponent	位置Y成分	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	シーンセンタ日時(UTC)における位置
120	eic:positionVectorZComponent	位置Z成分	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	シーンセンタ日時(UTC)における位置
121	eic:velocityVectorXComponent	速度X成分	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	シーンセンタ日時(UTC)における位置
122	eic:velocityVectorYComponent	速度Y成分	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	シーンセンタ日時(UTC)における位置
123	eic:velocityVectorZComponent	速度Z成分	n … n n:任意の数字	Double	EOProduct	○	○	○	シーンセンタ日時(UTC)における位置

別紙2 GetRecords リクエスト例

```
<soapenv:Envelope xmlns:soapenv="http://www.w3.org/2003/05/soap-envelope">
  <soapenv:Header/>
  <soapenv:Body>
    <csw:GetRecords version="3.0.0" service="CSW" startPosition="1" maxRecords="50" xmlns:csw="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0"
      xmlns:ogc="http://www.opengis.net/ogc" xmlns:gml="http://www.opengis.net/gml" xmlns:rim="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:xsd:rim:3.0">
      <csw:Query typeNames="rim:ExtrinsicObject rim:ExtrinsicObject_ACQPLAT">
        <csw:ElementSetName typeNames="rim:ExtrinsicObject">full</csw:ElementSetName>
        <csw:Constraint version="1.1.0">
          <ogc:Filter>
            <ogc:And>
              <!--EOProduct-->
              <ogc:PropertyIsEqualTo>
                <ogc:PropertyName>/rim:ExtrinsicObject/@objectType</ogc:PropertyName>
                <ogc:Literal>urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProduct</ogc:Literal>
              </ogc:PropertyIsEqualTo>
              <!--EOAcquisitionPlatform-->
              <ogc:PropertyIsEqualTo>
                <ogc:PropertyName>$ACQPLAT/@objectType</ogc:PropertyName>
                <ogc:Literal>urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOAcquisitionPlatform</ogc:Literal>
              </ogc:PropertyIsEqualTo>
              <!--検索条件-->
              <!--プロダクト状態-->
              <ogc:PropertyIsEqualTo>
                <ogc:PropertyName>/rim:ExtrinsicObject/rim:Slot[@name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::status"]/rim:ValueList/rim:Value[1]</ogc:PropertyName>
                <ogc:Literal>ARCHIVED</ogc:Literal>
              </ogc:PropertyIsEqualTo>
              <!--センサ名-->
              <ogc:PropertyIsEqualTo>
                <ogc:PropertyName>$ACQPLAT/rim:Slot[@name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::instrumentShortName"]/rim:ValueList/rim:Value[1]</ogc:PropertyName>
                <ogc:Literal>PALSAR-2</ogc:Literal>
              </ogc:PropertyIsEqualTo>
              <!--更新日時の範囲-->
              <ogc:PropertyIsGreaterThanOrEqualTo>
                <ogc:PropertyName>/rim:ExtrinsicObject/rim:Slot[@name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::updateDate"]/rim:ValueList/rim:Value[1]</ogc:PropertyName>
                <ogc:Literal>2015-06-18T05:00:00Z</ogc:Literal>
              </ogc:PropertyIsGreaterThanOrEqualTo>
            </ogc:And>
          </ogc:Filter>
        </csw:Constraint>
```

```
</csw:Query>
</csw:GetRecords>
</soapenv:
    Body>
</soapenv:Envelope>
```

別紙3 GetRecords で使用できる比較演算子

(Slot) Type	比較演算子
String	PropertyIsEqualTo
Double Integer	PropertyIsEqualTo PropertyIsGreaterThanOrEqualTo PropertyIsLessThanOrEqualTo
DateTime	PropertyIsEqualTo PropertyIsGreaterThanOrEqualTo PropertyIsLessThanOrEqualTo
GM_Object	BBOX (※1)

※1 BBOX の検索方式

BBOX の示す領域と指定タグの保有する領域を比較し、重なる部分の有無(Overlaps)で判定します。

別紙4 GetRecords レスポンス

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<soapenv:Envelope xmlns:soapenv="http://www.w3.org/2003/05/soap-envelope">
  <soapenv:Header />
  <soapenv:Body>
    <csw:GetRecordsResponse xmlns="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0" xmlns:csw="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0"
      xmlns:gml="http://www.opengis.net/gml" xmlns:wrs="http://www.opengis.net/cat/wrs/1.0"
      xsi:schemaLocation="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0 http://schemas.opengis.net/csw/3.0.0/profiles/ebrim/1.0/csw-ebrim.xsd">
      <csw:SearchStatus />
      <csw:SearchResults numberOfRecordsMatched="3" numberOfRecordsReturned="3" xsi:schemaLocation="">
        <rim:RegistryPackage id="scene_id7" objectType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:ObjectType:RegistryObject:RegistryPackage">
          <rim:Name>
            <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="scene_id7" xml:lang="en-US" />
          </rim:Name>
          <rim:RegistryObjectList>
            <rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:0" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProduct">
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value>NOMINAL</rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value>10</rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::subBeamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value></rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::status" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value>ARCHIVED</rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::processingDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value>2019-08-21T01:47:02.279180Z</rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionStation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value>station_name</rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
              <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beginPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
                <rim:ValueList>
                  <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
                </rim:ValueList>
              </rim:Slot>
            </rim:ExtrinsicObject>
          </rim:RegistryObjectList>
        </csw:SearchResults>
      </csw:GetRecordsResponse>
    </soapenv:Body>
  </soapenv:Envelope>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::endPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::wrsLongitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::wrsLatitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::lastOrbitNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::polarisationMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>S</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::polarisationChannels" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>HH, VV, HV, VH</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::antennaLookDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>L</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::minimumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>27.249926</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::maximumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>5.591903</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::incidenceAngleVariation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::radarCenterFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:Value>9.03212539851665</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::pulseBandwidth" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
<rim:ValueList>
<rim:Value>72.338122362271</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dopplerFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::multiExtentOf" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Polygon srsName="EPSG:4338">
<gml:exterior>
<gml:LineString srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>126.320 30.008</gml:pos>
<gml:pos>129.937 29.444</gml:pos>
<gml:pos>129.230 26.261</gml:pos>
<gml:pos>125.724 26.832</gml:pos>
<gml:pos>126.320 30.008</gml:pos>
</gml:LineString>
</gml:exterior>
</gml:Polygon>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::centerOf" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>127.583 28.183</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::totalQualityCode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>Good</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::physicalQuantity" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::browseImageSize" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
<rim:ValueList>
<rim:Value>1024</rim:Value>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>A</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCenterTime" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-07-31T08:13:51.728711Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>126.320 30.008</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperRightCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>129.937 29.444</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>125.724 26.832</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomRightCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>129.230 26.261</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>scene_id7</rim:Value>
  </rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::off-Nadir-Angle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>11.482176</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::repIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>rep_id7</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorSegmentIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>segment_id7</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCount" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>256</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dataTransmissionRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::parameterSetNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>param_set_no7</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::compressionMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::updateDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::urgentObservationFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>ON</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::nearRealtimeFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>ON</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::yawsteeringFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:ValueList>
  <rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitData" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>Type1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneStartDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>79.533229</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>14.501183</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>.176689</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>77.179625</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>98.212200</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>79.881170</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::rfiEliminationRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionosphereIndex" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:1" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOAcquisitionPlatform">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="ALOS-2" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::instrumentShortName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>PALSAR-2</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>RADAR</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorOperationalMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedPrfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::atiMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>ON</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::manualDbfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedDbfCoeffMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrFullbandRecvMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrBandSplitMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::AcquiredBy" id="scene_id7:2" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:1" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:3" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProductInformation">
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::size" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>0</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::version" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>-</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasProductInformation" id="scene_id7:4" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:3" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:5" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="QUICKLOOK" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id7:6" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:5" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:7" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="THUMBNAIL" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id7:8" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:7" />
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:RegistryObjectList>
</rim:RegistryPackage>
<rim:RegistryPackage id="scene_id9" objectType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:ObjectType:RegistryObject:RegistryPackage">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="scene_id9" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:RegistryObjectList>
    <rim:ExtrinsicObject id="scene_id9:0" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProduct">
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>NOMINAL</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>10</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::subBeamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value></rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::status" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>ARCHIVED</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::processingDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>2019-08-21T01:47:02.279180Z</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionStation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>station_name</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beginPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::endPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::wrsLongitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
        <rim:ValueList>
          <rim:Value>1</rim:Value>
        </rim:ValueList>
      </rim:Slot>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::wrsLatitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::lastOrbitNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::polarisationMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>S</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::polarisationChannels" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>HH, VV, HV, VH</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::antennaLookDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>L</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::minimumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>99.959213</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::maximumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>73.001601</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::incidenceAngleVariation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::radarCenterFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>52.2379520349205</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::pulseBandwidth" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>53.1732346396893</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dopplerFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:ValueList>
  <rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::multiExtentOf" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Polygon srsName="EPSG:4338">
        <gml:exterior>
          <gml:LineString srsName="EPSG:4338">
            <gml:pos>179.089 64.106</gml:pos>
            <gml:pos>179.775 64.017</gml:pos>
            <gml:pos>179.973 63.414</gml:pos>
            <gml:pos>178.861 63.502</gml:pos>
            <gml:pos>179.089 64.106</gml:pos>
          </gml:LineString>
        </gml:exterior>
      </gml:Polygon>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::centerOf" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>179.537 63.761</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::totalQualityCode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>Good</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::physicalQuantity" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::browseImageSize" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1024</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>A</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCenterTime" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:Value>2019-07-31T08:13:51.728711Z</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>179.089 64.106</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperRightCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>179.775 64.017</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>178.861 63.502</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomRightCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>179.973 63.414</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>scene_id9</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::off-Nadir-Angle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
<rim:ValueList>
<rim:Value>5.507655</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::repIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>rep_id9</rim:Value>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorSegmentIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>segment_id9</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCount" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>256</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dataTransmissionRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::parameterSetNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>param_set_no9</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::compressionMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::updateDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::urgentObservationFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>OFF</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::nearRealtimeFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>ON</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::yawsteeringFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>ON</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitData" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>Type1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneStartDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>69.774041</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>74.903247</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>89.178931</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>65.431087</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>59.160555</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>31.190006</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::rfiEliminationRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionosphereIndex" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id9:1" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOAcquisitionPlatform">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="ALOS-2" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::instrumentShortName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:Value>PALSAR-2</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>RADAR</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorOperationalMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>1</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedPrfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::atiMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::manualDbfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedDbfCoeffMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrFullbandRecvMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrBandSplitMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::AcquiredBy" id="scene_id9:2" sourceObject="scene_id9:0" targetObject="scene_id9:1" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id9:3" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProductInformation">
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::size" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:ValueList>
  <rim:Value>0</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::version" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>-</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasProductInformation" id="scene_id9:4" sourceObject="scene_id9:0" targetObject="scene_id9:3" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id9:5" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="QUICKLOOK" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  </rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id9:6" sourceObject="scene_id9:0" targetObject="scene_id9:5" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id9:7" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="THUMBNAIL" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  </rim:ExtrinsicObject>
  <rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id9:8" sourceObject="scene_id9:0" targetObject="scene_id9:7" />
</rim:RegistryObjectList>
</rim:RegistryPackage>
<rim:RegistryPackage id="scene_id11" objectType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:ObjectType:RegistryObject:RegistryPackage">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="scene_id11" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:RegistryObjectList>
    <rim:ExtrinsicObject id="scene_id11:0" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProduct">
      <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:ValueList>
  <rim:Value>NOMINAL</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>10</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::subBeamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::status" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>ARCHIVED</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::processingDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-21T01:47:02.279180Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionStation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>station_name</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beginPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::endPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::wrsLongitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::wrsLatitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::lastOrbitNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::polarisationMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>S</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::polarisationChannels" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>HH, HV, VH</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::antennaLookDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>L</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::minimumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>31.776668</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::maximumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>72.670884</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::incidenceAngleVariation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::radarCenterFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>81.0760777909309</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::pulseBandwidth" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>74.3074749596417</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dopplerFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::multiExtentOf" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrss:ValueList>
    <wrss:AnyValue>
      <gml:Polygon srsName="EPSG:4338">
        <gml:exterior>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<gml:LineString srsName="EPSG:4338">
  <gml:pos>179.673 65.572</gml:pos>
  <gml:pos>-179.128 65.481</gml:pos>
  <gml:pos>-179.401 64.878</gml:pos>
  <gml:pos>179.427 64.968</gml:pos>
  <gml:pos>179.673 65.572</gml:pos>
</gml:LineString>
</gml:exterior>
</gml:Polygon>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::centerOf" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>179.857 65.226</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::totalQualityCode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>Good</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::physicalQuantity" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::browseImageSize" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1024</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>A</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCenterTime" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-07-31T08:13:51.728711Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>179.673 65.572</gml:pos>
      </gml:Point>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperRightCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>-179.128 65.481</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>179.427 64.968</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomRightCorner" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
<wrs:ValueList>
<wrs:AnyValue>
<gml:Point srsName="EPSG:4338">
<gml:pos>179.401 64.878</gml:pos>
</gml:Point>
</wrs:AnyValue>
</wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>scene_id11</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::off-Nadir-Angle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
<rim:ValueList>
<rim:Value>80.211753</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::repIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>rep_id11</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorSegmentIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>segment_id11</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCount" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
<rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:Value>256</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dataTransmissionRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::parameterSetNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>param_set_noll</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::compressionMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::updateDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
<rim:ValueList>
<rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::urgentObservationFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::nearRealtimeFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::yawsteeringFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitData" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>Type1</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneStartDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
<rim:ValueList>
<rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
<rim:ValueList>
<rim:Value>45.403685</rim:Value>
</rim:ValueList>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>72.066768</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::positionVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>47.722341</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>7.756682</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>5.684859</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::velocityVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>70.993799</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::rfiEliminationRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionosphereIndex" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id11:1" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOAcquisitionPlatform">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="ALOS-2" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::instrumentShortName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>PALSAR-2</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>RADAR</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorOperationalMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
<rim:ValueList>
  <rim:Value>1</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedPrfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::atiMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>ON</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::manualDbfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedDbfCoeffMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrFullbandRecvMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrBandSplitMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::AcquiredBy" id="scene_id11:2" sourceObject="scene_id11:0" targetObject="scene_id11:1" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id11:3" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProductInformation">
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::size" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>0</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::version" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>-</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
```

別紙4 GetRecords レスポンス

```
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasProductInformation" id="scene_id11:4" sourceObject="scene_id11:0" targetObject="scene_id11:3" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id11:5" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="QUICKLOOK" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id11:6" sourceObject="scene_id11:0" targetObject="scene_id11:5" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id11:7" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="THUMBNAIL" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id11:8" sourceObject="scene_id11:0" targetObject="scene_id11:7" />
</rim:RegistryObjectList>
</rim:RegistryPackage>
</csw:SearchResults>
</csw:GetRecordsResponse>
</soapenv:Body>
</soapenv:Env
  elope>
```

別紙5 GetRecordById レスポンス例

```

<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<soapenv:Envelope xmlns:soapenv="http://www.w3.org/2003/05/soap-envelope">
  <soapenv:Header />
  <soapenv:Body>
    <csw:GetRecordByIdResponse xmlns="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0" xmlns:csw="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0"
      xmlns:gml="http://www.opengis.net/gml" xmlns:wrs="http://www.opengis.net/cat/wrs/1.0"
      xsi:schemaLocation="http://www.opengis.net/cat/csw/3.0.0 http://schemas.opengis.net/csw/3.0.0/profiles/ebrim/1.0/csw-ebrim.xsd">
      <rim:RegistryPackage id="scene_id7" objectType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:ObjectType:RegistryObject:RegistryPackage">
        <rim:Name>
          <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="scene_id7" xml:lang="en-US" />
        </rim:Name>
        <rim:RegistryObjectList>
          <rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:0" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProduct">
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>NOMINAL</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>10</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::subBeamNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value></rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::status" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>ARCHIVED</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::processingDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>2019-08-21T01:47:02.279180Z</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::acquisitionStation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>station_name</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::beginPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
            <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::endPosition" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
              <rim:ValueList>
                <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
              </rim:ValueList>
            </rim:Slot>
          </rim:ExtrinsicObject>
        </rim:RegistryObjectList>
      </rim:RegistryPackage>
    </csw:GetRecordByIdResponse>
  </soapenv:Body>
</soapenv:Envelope>

```

```
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::wrsLongitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::wrsLatitudeGrid" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::lastOrbitNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::polarisationMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>S</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::polarisationChannels" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>HH, VV, HV, VH</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::antennaLookDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>L</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::minimumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>27.249926</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::maximumIncidenceAngle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>5.591903</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::incidenceAngleVariation" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::radarCenterFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>9.03212539851665</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
```

別紙5 GetRecordById レスポンス例 (3/9)

```
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::pulseBandwidth" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>72.338122362271</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dopplerFrequency" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::multiExtentOf" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Polygon srsName="EPSG:4338">
        <gml:exterior>
          <gml:LineString srsName="EPSG:4338">
            <gml:pos>126.320 30.008</gml:pos>
            <gml:pos>129.937 29.444</gml:pos>
            <gml:pos>129.230 26.261</gml:pos>
            <gml:pos>125.724 26.832</gml:pos>
            <gml:pos>126.320 30.008</gml:pos>
          </gml:LineString>
        </gml:exterior>
      </gml:Polygon>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::centerOf" slotType="urn:ogc:def:dataType:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>127.583 28.183</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::totalQualityCode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>Good</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::physicalQuantity" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::browseImageSize" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>1024</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::orbitDirection" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
```

別紙5 GetRecordById レスポンス例 (4/9)

```
<rim:ValueList>
  <rim:Value>A</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCenterTime" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-07-31T08:13:51.728711Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>126.320 30.008</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneUpperRightCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>129.937 29.444</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomLeftCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>125.724 26.832</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneBottomRightCorner" slotType="urn:ogc:def:datatype:ISO-19107:2003:GM_Object">
  <wrs:ValueList>
    <wrs:AnyValue>
      <gml:Point srsName="EPSG:4338">
        <gml:pos>129.230 26.261</gml:pos>
      </gml:Point>
    </wrs:AnyValue>
  </wrs:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>scene_id7</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::off-Nadir-Angle" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
```

別紙5 GetRecordById レスポンス例 (5/9)

```
<rim:Value>11.482176</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::repIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>rep_id7</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorSegmentIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>segment_id7</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sceneCount" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
<rim:ValueList>
<rim:Value>256</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::dataTransmissionRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::parameterSetNumber" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>param_set_no7</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::compressionMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value></rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::updateDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
<rim:ValueList>
<rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::urgentObservationFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::nearRealtimeFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::yawsteeringFlag" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
<rim:ValueList>
<rim:Value>ON</rim:Value>
</rim:ValueList>
```

```
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::orbitData" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>Type1</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::sceneStartDate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:DateTime">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>2019-08-02T02:45:08.321871Z</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::positionVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>79.533229</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::positionVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>14.501183</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::positionVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>.176689</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::velocityVectorXComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>77.179625</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::velocityVectorYComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>98.212200</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::velocityVectorZComponent" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>79.881170</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::rfiEliminationRate" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-EO::ionosphereIndex" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Double">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
```

別紙5 GetRecordById レスポンス例 (7/9)

```
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:1" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOAcquisitionPlatform">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="ALOS-2" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::instrumentShortName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>PALSAR-2</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorType" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>RADAR</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::sensorOperationalMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedPrfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::atiMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>ON</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::manualDbfMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fixedDbfCoeffMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrFullbandRecvMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::ionoCorrBandSplitMode" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::AcquiredBy" id="scene_id7:2" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:1" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:3" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOProductInformation">
```

別紙5 GetRecordById レスポンス例 (8/9)

```
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value></rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::size" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:Integer">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>0</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
<rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::version" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
  <rim:ValueList>
    <rim:Value>-</rim:Value>
  </rim:ValueList>
</rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasProductInformation" id="scene_id7:4" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:3" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:5" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="QUICKLOOK" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id7:6" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:5" />
<rim:ExtrinsicObject id="scene_id7:7" objectType="urn:ogc:def:objectType:OGC-CSW-ebRIM-E0::EOBrowseInformation">
  <rim:Name>
    <rim:LocalizedString charset="UTF-8" value="THUMBNAIL" xml:lang="en-US" />
  </rim:Name>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::fileName" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:URI">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value>1</rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
  <rim:Slot name="urn:ogc:def:slot:OGC-CSW-ebRIM-E0::referenceSystemIdentifier" slotType="urn:oasis:names:tc:ebxml-regrep:DataType:String">
    <rim:ValueList>
      <rim:Value></rim:Value>
    </rim:ValueList>
  </rim:Slot>
</rim:ExtrinsicObject>
<rim:Association associationType="urn:ogc:def:associationType:OGC-CSW-ebRIM-E0::HasBrowseInformation" id="scene_id7:8" sourceObject="scene_id7:0" targetObject="scene_id7:7" />
</rim:RegistryObjectList>
</rim:RegistryPackage>
</csw:GetRecordByIdResponse>
```

```
</soapenv:Body>
</soapenv:Envelope>
```

別紙6 OSGetRecords 検索項目一覧

OSGetRecords 検索項目一覧

No	検索パラメータ	値	内容
1	startTime ※注1)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	beginPosition(観測開始日時(UTC))。
2	endTime ※注1)	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	endPosition(観測終了日時(UTC))。
3	bbox ※注2)	数値	centerOf(シーン中心緯度経度)
4	beamNumber	数値	ビーム番号
5	subBeamNumber	数値	サブビーム番号
6	status	ARCHIVED ACQUIRED CANCELLED FAILED PLANNED POTENTIAL REJECTED	プロダクト状態
7	processingDate	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	処理日時(UTC)
8	acquisitionStation	文字列	地上局名
9	beginPosition	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	観測開始日時(UTC)
10	endPosition	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	観測終了日時(UTC)
11	satelliteName	文字列	衛星名
12	instrumentShortName	文字列	センサ名
13	sensorOperationalMode	文字列	センサ運用モード
14	fixedPrfMode	ON OFF	PRF 固定観測モード
15	atiMode	ON OFF	ATI モード
16	manualDbfMode	ON OFF	マニュアル DBF モード
17	fixedDbfCoeffMode	ON OFF	DBF 固定係数観測モード
18	ionoCorrFullbandRecvMode	ON OFF	電離層補正モード(84MHz 送受信)
19	ionoCorrBandSplitMode	ON OFF	電離層補正モード(オンボード帯域分割)
20	wrsLongitudeGrid	文字列	パス番号

No	検索パラメータ	値	内容
21	wrsLatitudeGrid	文字列	ロウ/フレーム番号
22	lastOrbitNumber	数値	通算軌道番号
23	polarisationMode	S D T Q UNDEFINED	偏波モード
24	polarisationChannels	HH HV VH VV HH, VV HH, VH HH, HV VH, VV VH, HV VV, HV HH, VV, HV, VH UNDEFINED	偏波チャンネル
25	antennaLookDirection	LEFT RIGHT	ビーム方向
26	minimumIncidenceAngle	数値	最小入射角
27	maximumIncidenceAngle	数値	最大入射角
28	radarCenterFrequency	数値	送信中心周波数
29	pulseBandwidth	数値	送信帯域幅
30	multiExtentOf	数値	観測緯度経度 1~n
31	centerOf	数値	シーンセンタ緯度経度
32	totalQualityCode	Good Fair Poor NG -	総合品質コード
33	rfiEliminationRate	数値	干渉波除去率
34	ionosphereIndex	数値	電離層指標値

No	検索パラメータ	値	内容
35	ionosphereDecision	Ok Fair Poor	電離層判定
36	browseImageSize	文字列	ブラウズ画像サイズ
37	orbitDirection	Ascending Descending	衛星方向
38	sceneCenterTime	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.ccc]]Z	シーンセンタ日時(UTC)
39	sceneUpperLeftCorner	数値	シーン左上角
40	sceneUpperRightCorner	数値	シーン右上角
41	sceneBottomLeftCorner	数値	シーン左下角
42	sceneBottomRightCorner	数値	シーン右下角
43	sceneIdentifier	文字列	シーン ID
44	offNadirAngle	数値	オフナディア角
45	repIdentifier	文字列	再生 ID
46	sensorSegmentIdentifier	文字列	センサ運用セグメント ID
47	sceneCount	数値	シーン数
48	parameterSetNumber	文字列	観測パラメタセット番号
49	updateDate	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.cc]]Z	更新日時
50	urgentObservationFlag	文字列	緊急フラグ
51	nearRealtimeFlag	文字列	準リアルフラグ
52	yawsteeringFlag	文字列	ヨーステアリング有無
53	orbitData	文字列	軌道データ種別
54	sceneStartDate	CCYY-MM-DD-Thh:mm[:ss[.cc]]Z	シーン開始日時(UTC)
55	positionVectorXComponent	数値	位置 X 成分
56	positionVectorYComponent	数値	位置 Y 成分
57	positionVectorZComponent	数値	位置 Z 成分
58	velocityVectorXComponent	数値	速度 X 成分
59	velocityVectorYComponent	数値	速度 Y 成分
60	velocityVectorZComponent	数値	速度 Z 成分

※注 1)

No. 1 と No. 2 は必ず同時に検索(指定)して下さい。

No. 1 と No. 2 を両方指定された場合、以下の検索条件となります。

「beginPosition が startTime の検索値以上」かつ「endPosition が endTime の検索値以下」

※注 2)

No. 3 「bbox」は、検索値の範囲内に「centerOf(シーン中心緯度経度)」が存在するデータを返却します。

※注 3)

No. 4～以降は、完全一致したデータを返却します。

別紙7 OSGetRecords レスポンス出力内容一覧

Atom 及び JSON 出力タグ一覧

No	第1階層	第2階層	第3階層	内容
1	EarthObservation			
2		EarthObservationMetaData		
3			identifier	ID
4			beamNumber	ビーム番号
5			subBeamNumber	サブビーム番号
6			acquisitionType	観測データ型
7			status	プロダクト状態
8			processingDate	処理日時(UTC)
9			acquisitionStation	地上局名
10		validTime		
11			beginPosition	観測開始日時(UTC)
12			endPosition	観測終了日時(UTC)
13		EarthObservationEquipment		
14			satelliteName	衛星名
15			instrumentShortName	センサ名
16			sensorType	センサタイプ
17			sensorOperationalMode	センサ運用モード
18			fixedPrfMode	PRF 固定観測モード
19			atiMode	ATI モード
20			manualDbfMode	マニュアル DBF モード
21			fixedDbfCoeffMode	DBF 固定係数観測モード
22			ionoCorrFullbandRecvMode	電離層補正モード(84MHz 送受信)
23			ionoCorrBandSplitMode	電離層補正モード(オンボード帯域分割)
24			wrsLongitudeGrid	パス番号
25			wrsLatitudeGrid	ロウ/フレーム番号
26			lastOrbitNumber	通算軌道番号
27			polarisationMode	偏波モード
28			polarisationChannels	偏波チャンネル

No	第1階層	第2階層	第3階層	内容
29			antennaLookDirection	ビーム方向
30			minimumIncidenceAngle	最小入射角
31			maximumIncidenceAngle	最大入射角
32			incidenceAngleVariation	入射角バリエーション
33			radarCenterFrequency	送信中心周波数
34			pulseBandwidth	送信帯域幅
35			dopplerFrequency	ドップラー周波数
36	EarthObservationResult			
37			productName	プロダクトファイル名
38			productFileSize	プロダクトサイズ
39			productFileVersion	プロダクトバージョン
40			Browse_QUICKLOOK	ブラウズ画像ファイル名(QUICKLOOK)
41			Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier	リファレンスシステム ID(QUICKLOOK)
42			Browse_THUMBNAIL	サムネイル画像ファイル(THUMBNAIL)
43			Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier	リファレンスシステム ID(THUMBNAIL)
	Footprint			
44			multiExtentOf	観測緯度経度 1~n
45			centerOf	シーンセンタ緯度経度
46	Metadata			
47			totalQualityCode	総合品質コード
48			rfiEliminationRate	干渉波除去率
49			ionosphereIndex	電離層指標値
50			ionosphereDecision	電離層判定
51			physicalQuantity	物理量名
52			browseImageSize	ブラウズ画像サイズ
53			orbitDirection	衛星方向
54			sceneCenterTime	シーンセンタ日時(UTC)
55			sceneUpperLeftCorner	シーン左上角
56			sceneUpperRightCorner	シーン右上角
57			sceneBottomLeftCorner	シーン左下角
58			sceneBottomRightCorner	シーン右下角

No	第1階層	第2階層	第3階層	内容
59			sceneIdentifier	シーン ID
60			offNadirAngle	オフナディア角
61			repIdentifier	再生 ID
62			sensorSegmentIdentifier	センサ運用セグメント ID
63			sceneCount	シーン数
64			dataTransmissionRate	観測データレート
65			parameterSetNumber	観測パラメタセット番号
66			compressionMode	圧縮モード
67			updateDate	更新日時
68			urgentObservationFlag	緊急フラグ
69			nearRealtimeFlag	準リアルフラグ
70			yawsteeringFlag	ヨーステアリング有無
71			orbitData	軌道データ種別
72			sceneStartDate	シーン開始日時(UTC)
73			positionVectorXComponent	位置 X 成分
74			positionVectorYComponent	位置 Y 成分
75			positionVectorZComponent	位置 Z 成分
76			velocityVectorXComponent	速度 X 成分
77			velocityVectorYComponent	速度 Y 成分
78			velocityVectorZComponent	速度 Z 成分

HTML 出力テーブル一覧

Earth observation Metadata

No	タグ名	項目名
1	identifier	ID
2	beamNumber	ビーム番号
3	subBeamNumber	サブビーム番号
4	acquisitionType	観測データ型
5	status	プロダクト状態
6	processingDate	処理日時(UTC)
7	acquisitionStation	地上局名

Valid time

No	タグ名	項目名
1	beginPosition	観測開始日時(UTC)
2	endPosition	観測終了日時(UTC)

Earth observation equipment

No	タグ名	項目名
1	satelliteName	衛星名
2	instrumentShortName	センサ名
3	sensorType	センサタイプ
4	sensorOperationalMode	センサ運用モード
5	fixedPrfMode	PRF 固定観測モード
6	atiMode	ATI モード
7	manualDbfMode	マニュアル DBF モード
8	fixedDbfCoeffMode	DBF 固定係数観測モード
9	ionoCorrFullbandRecvMode	電離層補正モード(84MHz 送受信)
10	ionoCorrBandSplitMode	電離層補正モード(オンボード帯域分割)
11	wrsLongitudeGrid	パス番号
12	wrsLatitudeGrid	ロウ/フレーム番号
13	lastOrbitNumber	通算軌道番号

No	タグ名	項目名
14	polarisationMode	偏波モード
15	polarisationChannels	偏波チャンネル
16	antennaLookDirection	ビーム方向
17	minimumIncidenceAngle	最小入射角
18	maximumIncidenceAngle	最大入射角
19	incidenceAngleVariation	入射角バリエーション
20	radarCenterFrequency	送信中心周波数
21	pulseBandwidth	送信帯域幅
22	dopplerFrequency	ドップラー一周波数

Earth observation Result

No	タグ名	項目名
1	productFileName	プロダクトファイル名
2	productFileSize	プロダクトサイズ
3	productFileVersion	プロダクトバージョン
4	Browse_QUICKLOOK	ブラウズ画像ファイル名(QUICKLOOK)
5	Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier	リファレンスシステム ID(QUICKLOOK)
6	Browse_THUMBNAIL	サムネイル画像ファイル(THUMBNAIL)
7	Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier	リファレンスシステム ID(THUMBNAIL)

Footprint

No	タグ名	項目名
1	multiExtentOf	観測緯度経度 1~n
2	centerOf	シーンセンタ緯度経度

Metadata

No	タグ名	項目名
1	totalQualityCode	総合品質コード
2	rfiEliminationRate	干渉波除去率
3	ionosphereIndex	電離層指標値
4	ionosphereDecision	電離層判定
5	physicalQuantity	物理量名

No	タグ名	項目名
6	browseImageSize	ブラウズ画像サイズ
7	orbitDirection	衛星方向
8	sceneCenterTime	シーンセンタ日時(UTC)
9	sceneUpperLeftCorner	シーン左上角
10	sceneUpperRightCorner	シーン右上角
11	sceneBottomLeftCorner	シーン左下角
12	sceneBottomRightCorner	シーン右下角
13	sceneIdentifier	シーン ID
14	offNadirAngle	オフナディア角
15	repIdentifier	再生 ID
16	sensorSegmentIdentifier	センサ運用セグメント ID
17	sceneCount	シーン数
18	dataTransmissionRate	観測データレート
19	parameterSetNumber	観測パラメタセット番号
20	compressionMode	圧縮モード
21	updateDate	更新日時
22	urgentObservationFlag	緊急フラグ
23	nearRealtimeFlag	準リアルフラグ
24	yawsteeringFlag	ヨーステアリング有無
25	orbitData	軌道データ種別
26	sceneStartDate	シーン開始日時(UTC)
27	positionVectorXComponent	位置 X 成分
28	positionVectorYComponent	位置 Y 成分
29	positionVectorZComponent	位置 Z 成分
30	velocityVectorXComponent	速度 X 成分
31	velocityVectorYComponent	速度 Y 成分
32	velocityVectorZComponent	速度 Z 成分

別紙8 OSGetRecords Atom レスポンス出力形式及び出力例

Atom レスポンス出力形式

No.	第1階層	第2階層	第3階層	第4階層	属性	内容	備考
1	xml					XML 文書であることを宣言	<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
2	feed				xmlns xmlns : opensearch	ルートノード	xmlns = "http://www.w3.org/2005/Atom" xmlns : opensearch = " http://a9.com/-/spec/opensearch/1.1/"
3		title				フィードのタイトル	「AUIG4 OpenSearch results」
4		link			rel href	リクエストされた URI	rel="self"
5		id				リクエストされた URI	link 要素と同じ
6		updated				検索が行われた日時	
7		author				著者	
8			name			著者名	Japan Aerospace Exploration Agency
9		opensearch:totalResults				検索結果総数	
10		opensearch:startIndex				開始番号	検索結果の何件目から表示しているかを示す
11		opensearch:itemsPerPage				件数	レスポンスに何件の検索結果が含まれているか
12		entry				検索結果を格納するコンテナ	検索結果の件数分繰り返す。
13			title			タイトル	空
15			id			xml 内でユニーク ID	Base URL+シーン ID
16			updated			更新日時	仮想シーンカタログテーブルの更新日時
17			content		type	検索結果開始	type="text/xml"
18				EarthObservation		検索結果	「別紙7 OSGetRecords レスポンス出力内容一覧」を参照
19				:			

Atom レスポンス出力例

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<feed xmlns="http://www.w3.org/2005/Atom" xmlns:opensearch="http://a9.com/-/spec/opensearch/1.1/">
  <title>AUIG4 OpenSearch results</title>
  <link href="http://127.0.0.1:8000/csw?request=OSGetRecords&outputFormat=application/atom%2bxml" rel="self" />
  <id>http://127.0.0.1:8000/csw?request=OSGetRecords&outputFormat=application/atom%2bxml</id>
  <updated>2019-10-03T09:55:17.680957</updated>
  <author>
    <name>Japan Aerospace Exploration Agency</name>
  </author>
  <opensearch:totalResults>18</opensearch:totalResults>
  <opensearch:startIndex>1</opensearch:startIndex>
  <opensearch:itemsPerPage>18</opensearch:itemsPerPage>
  <entry>
    <title />
    <id>http://127.0.0.1:8000/csw?request=OSGetRecords&outputformat=application%2fatom%2bxml&sceneIdentifier=scene_id7</id>
    <updated>2019-08-02T02:45:08.321871+00:00</updated>
    <content type="text/xml">
      <EarthObservation>
        <EarthObservationMetaData>
          <identifier>7</identifier>
          <beamNumber>10</beamNumber>
          <subBeamNumber></subBeamNumber>
          <acquisitionType>NOMINAL</acquisitionType>
          <status>ARCHIVED</status>
          <processingDate>2019-08-21T01:47:02.279180Z</processingDate>
          <acquisitionStation>station_name</acquisitionStation>
        </EarthObservationMetaData>
        <validTime>
          <beginPosition>2019-08-02T02:45:08.321871Z</beginPosition>
          <endPosition>2019-08-02T02:45:08.321871Z</endPosition>
        </validTime>
        <EarthObservationEquipment>
          <satelliteName>ALOS-2</satelliteName>
          <instrumentShortName>PALSAR-2</instrumentShortName>
          <sensorType>RADAR</sensorType>
          <sensorOperationalMode>1</sensorOperationalMode>
          <fixedPrfMode></fixedPrfMode>
          <atiMode>ON</atiMode>
        </EarthObservationEquipment>
      </EarthObservation>
    </content>
  </entry>
</feed>
```

```
<manualDbfMode></manualDbfMode>
<fixedDbfCoeffMode></fixedDbfCoeffMode>
<ionoCorrFullbandRecvMode></ionoCorrFullbandRecvMode>
<ionoCorrBandSplitMode></ionoCorrBandSplitMode>
<wrsLongitudeGrid>1</wrsLongitudeGrid>
<wrsLatitudeGrid>1</wrsLatitudeGrid>
<lastOrbitNumber>1</lastOrbitNumber>
<polarisationMode>S</polarisationMode>
<polarisationChannels>HH, VV, HV, VH</polarisationChannels>
<antennaLookDirection>L</antennaLookDirection>
<minimumIncidenceAngle>27. 249926</minimumIncidenceAngle>
<maximumIncidenceAngle>5. 591903</maximumIncidenceAngle>
<incidenceAngleVariation></incidenceAngleVariation>
<radarCenterFrequency>9. 03212539851665</radarCenterFrequency>
<pulseBandwidth>72. 338122362271</pulseBandwidth>
<dopplerFrequency></dopplerFrequency>
</EarthObservationEquipment>
<EarthObservationResult>
  <productName></productName>
  <productFileSize>0</productFileSize>
  <productFileVersion>-</productFileVersion>
  <Browse_QUICKLOOK>1</Browse_QUICKLOOK>
  <Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier></Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier>
  <Browse_THUMBNAIL>1</Browse_THUMBNAIL>
  <Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier></Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier>
</EarthObservationResult>
<Footpri>
  <multiExtentOf>126. 320 30. 008, 129. 937 29. 444, 129. 230 26. 261, 125. 724 26. 832, 126. 320 30. 008</multiExtentOf>
  <centerOf>127. 583 28. 183</centerOf>
</Footpri>
<Metadata>
  <totalQualityCode>Good</totalQualityCode>
  <rfiEliminationRate></rfiEliminationRate>
  <ionosphereIndex></ionosphereIndex>
  <ionosphereDecision></ionosphereDecision>
  <physicalQuantity></physicalQuantity>
  <browseImageSize>1024</browseImageSize>
  <orbitDirection>A</orbitDirection>
  <sceneCenterTime>2019-07-31T08:13:51. 728711Z</sceneCenterTime>
  <sceneUpperLeftCorner>126. 320 30. 008</sceneUpperLeftCorner>
  <sceneUpperRightCorner>129. 937 29. 444</sceneUpperRightCorner>
```

```
<sceneBottomLeftCorner>125.724 26.832</sceneBottomLeftCorner>
<sceneBottomRightCorner>129.230 26.261</sceneBottomRightCorner>
<sceneIdentifier>scene_id7</sceneIdentifier>
<offNadirAngle>11.482176</offNadirAngle>
<repIdentifier>rep_id7</repIdentifier>
<sensorSegmentIdentifier>segment_id7</sensorSegmentIdentifier>
<sceneCount>256</sceneCount>
<dataTransmissionRate></dataTransmissionRate>
<parameterSetNumber>param_set_no7</parameterSetNumber>
<compressionMode></compressionMode>
<updateDate>2019-08-02T02:45:08.321871Z</updateDate>
<urgentObservationFlag>ON</urgentObservationFlag>
<nearRealtimeFlag>ON</nearRealtimeFlag>
<yawsteeringFlag>ON</yawsteeringFlag>
<orbitData>Type1</orbitData>
<sceneStartDate>2019-08-02T02:45:08.321871Z</sceneStartDate>
<positionVectorXComponent>79.533229</positionVectorXComponent>
<positionVectorYComponent>14.501183</positionVectorYComponent>
<positionVectorZComponent>.176689</positionVectorZComponent>
<velocityVectorXComponent>77.179625</velocityVectorXComponent>
<velocityVectorYComponent>98.212200</velocityVectorYComponent>
<velocityVectorZComponent>79.881170</velocityVectorZComponent>
</Metadata>
</EarthObservation>
</content>
</entry>
<entry>
<title />
<id>http://127.0.0.1:8000/csw?request=OSGetRecords&outputformat=application%2fatom%2bxml&sceneIdentifier=scene_id8</id>
<updated>2019-09-24T06:18:04.652610+00:00</updated>
<content type="text/xml">
<EarthObservation>
<EarthObservationMetaData>
<identifier>8</identifier>
<beamNumber>12</beamNumber>
<subBeamNumber>48</subBeamNumber>
<acquisitionType>NOMINAL</acquisitionType>
<status>PLANNED</status>
<processingDate>2019-09-24T05:39:49.848746Z</processingDate>
<acquisitionStation>test_station</acquisitionStation>
</EarthObservationMetaData>
```

```
<validTime>
<beginPosition>2019-09-24T06:11:55.863286Z</beginPosition>
<endPosition>2019-09-24T06:13:41.227666Z</endPosition>
</validTime>
<EarthObservationEquipment>
<satelliteName>ALOS-4</satelliteName>
<instrumentShortName>PALSAR-3</instrumentShortName>
<sensorType>RADAR</sensorType>
<sensorOperationalMode>2</sensorOperationalMode>
<fixedPrfMode>OFF</fixedPrfMode>
<atiMode>OFF</atiMode>
<manualDbfMode>OFF</manualDbfMode>
<fixedDbfCoeffMode>OFF</fixedDbfCoeffMode>
<ionoCorrFullbandRecvMode>OFF</ionoCorrFullbandRecvMode>
<ionoCorrBandSplitMode>OFF</ionoCorrBandSplitMode>
<wrsLongitudeGrid>2</wrsLongitudeGrid>
<wrsLatitudeGrid>2</wrsLatitudeGrid>
<lastOrbitNumber>65536</lastOrbitNumber>
<polarisationMode>UNDEFINED</polarisationMode>
<polarisationChannels>UNDEFINED</polarisationChannels>
<antennaLookDirection>R</antennaLookDirection>
<minimumIncidenceAngle>13.907736</minimumIncidenceAngle>
<maximumIncidenceAngle>74.067262</maximumIncidenceAngle>
<incidenceAngleVariation></incidenceAngleVariation>
<radarCenterFrequency>19.8665793053806</radarCenterFrequency>
<pulseBandwidth>55.3024397231638</pulseBandwidth>
<dopplerFrequency></dopplerFrequency>
</EarthObservationEquipment>
<EarthObservationResult>
<productFileName></productFileName>
<productFileSize>0</productFileSize>
<productFileVersion>-</productFileVersion>
<Browse_QUICKLOOK>2</Browse_QUICKLOOK>
<Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier></Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier>
<Browse_THUMBNAIL>2</Browse_THUMBNAIL>
<Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier></Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier>
</EarthObservationResult>
<Footpri>
<multiExtentOf>-179.911 66.548, -178.666 66.455, -178.955 65.854, 179.830 65.945, -179.911 66.548</multiExtentOf>
<centerOf>-179.425 66.202</centerOf>
</Footpri>
```

```
<Metadata>
<totalQualityCode>Fair</totalQualityCode>
<rfiEliminationRate>9</rfiEliminationRate>
<ionosphereIndex>1.13091305829585</ionosphereIndex>
<ionosphereDecision>Fair</ionosphereDecision>
<physicalQuantity></physicalQuantity>
<browseImageSize>2048</browseImageSize>
<orbitDirection>D</orbitDirection>
<sceneCenterTime>2019-09-24T06:15:55.238406Z</sceneCenterTime>
<sceneUpperLeftCorner>-179.911 66.548</sceneUpperLeftCorner>
<sceneUpperRightCorner>-178.666 66.455</sceneUpperRightCorner>
<sceneBottomLeftCorner>179.830 65.945</sceneBottomLeftCorner>
<sceneBottomRightCorner>-178.955 65.854</sceneBottomRightCorner>
<sceneIdentifier>scene_id8</sceneIdentifier>
<offNadirAngle>89.860555</offNadirAngle>
<repIdentifier>rep_id8</repIdentifier>
<sensorSegmentIdentifier>segment_id8</sensorSegmentIdentifier>
<sceneCount>1024</sceneCount>
<dataTransmissionRate></dataTransmissionRate>
<parameterSetNumber>param_set_no8</parameterSetNumber>
<compressionMode></compressionMode>
<updateDate>2019-09-24T06:18:04.652610Z</updateDate>
<urgentObservationFlag></urgentObservationFlag>
<nearRealtimeFlag></nearRealtimeFlag>
<yawsteeringFlag></yawsteeringFlag>
<orbitData>Type2</orbitData>
<sceneStartDate>2019-09-24T06:18:04.669948Z</sceneStartDate>
<positionVectorXComponent>81.656982</positionVectorXComponent>
<positionVectorYComponent>76.916068</positionVectorYComponent>
<positionVectorZComponent>28.690739</positionVectorZComponent>
<velocityVectorXComponent>51.579241</velocityVectorXComponent>
<velocityVectorYComponent>79.796166</velocityVectorYComponent>
<velocityVectorZComponent>17.700346</velocityVectorZComponent>
</Metadata>
</EarthObservation>
</content>
</entry>
</feed>
```

別紙9 OSGetRecords JSON レスポンス出力形式及び出力例

JSON レスポンス出力形式

JSON フォーマットにおける検索レスポンスの出力されるタグ一覧は「別紙7 レスポンス出力内容一覧」を参照して下さい。

JSON レスポンス出力例

```
[
  {
    "EarthObservation": {
      "EarthObservationMetaData": {
        "identifier": "7",
        "beamNumber": "10",
        "subBeamNumber": "",
        "acquisitionType": "NOMINAL",
        "status": "ARCHIVED",
        "processingDate": "2019-08-21T01:47:02.279180Z",
        "acquisitionStation": "station_name"
      },
      "validTime": {
        "beginPosition": "2019-08-02T02:45:08.321871Z",
        "endPosition": "2019-08-02T02:45:08.321871Z"
      },
      "EarthObservationEquipment": {
        "satelliteName": "ALOS-2",
        "instrumentShortName": "PALSAR-2",
        "sensorType": "RADAR",
        "sensorOperationalMode": "1",
        "fixedPrfMode": "",
        "atiMode": "ON",
        "manualDbfMode": "",
        "fixedDbfCoeffMode": "",
        "ionoCorrFullbandRecvMode": "",
        "ionoCorrBandSplitMode": "",
        "wrsLongitudeGrid": "1",
        "wrsLatitudeGrid": "1",
        "lastOrbitNumber": "1",
        "polarisationMode": "S",
        "polarisationChannels": "HH, VV, HV, VH",
        "antennaLookDirection": "L",
        "minimumIncidenceAngle": "27.249926",
        "maximumIncidenceAngle": "5.591903",
        "incidenceAngleVariation": "",
        "radarCenterFrequency": "9.03212539851665",
        "pulseBandwidth": "72.338122362271",
      }
    }
  }
]
```

```
"dopplerFrequency": "",  
},  
"EarthObservationResult": {  
    "productFileName": "",  
    "productFileSize": "0",  
    "productFileVersion": "-",  
    "Browse_QUICKLOOK": "1",  
    "Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier": "",  
    "Browse_THUMBNAIL": "1",  
    "Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier": ""  
},  
"Footpri": {  
    "multiExtentOf": "126.320 30.008, 129.937 29.444, 129.230 26.261, 125.724 26.832, 126.320 30.008",  
    "centerOf": "127.583 28.183"  
},  
"Metadata": {  
    "totalQualityCode": "Good",  
    "rfiEliminationRate": "",  
    "ionosphereIndex": "",  
    "ionosphereDecision": "",  
    "physicalQuantity": "",  
    "browseImageSize": "1024",  
    "orbitDirection": "A",  
    "sceneCenterTime": "2019-07-31T08:13:51.728711Z",  
    "sceneUpperLeftCorner": "126.320 30.008",  
    "sceneUpperRightCorner": "129.937 29.444",  
    "sceneBottomLeftCorner": "125.724 26.832",  
    "sceneBottomRightCorner": "129.230 26.261",  
    "sceneIdentifier": "scene_id7",  
    "offNadirAngle": "11.482176",  
    "repIdentifier": "rep_id7",  
    "sensorSegmentIdentifier": "segment_id7",  
    "sceneCount": "256",  
    "dataTransmissionRate": "",  
    "parameterSetNumber": "param_set_no7",  
    "compressionMode": "",  
    "updateDate": "2019-08-02T02:45:08.321871Z",  
    "urgentObservationFlag": "ON",  
    "nearRealtimeFlag": "ON",  
    "yawsteeringFlag": "ON",  
    "orbitData": "Type1",
```

```
"sceneStartDate": "2019-08-02T02:45:08.321871Z",
"positionVectorXComponent": "79.533229",
"positionVectorYComponent": "14.501183",
"positionVectorZComponent": ".176689",
"velocityVectorXComponent": "77.179625",
"velocityVectorYComponent": "98.212200",
"velocityVectorZComponent": "79.881170"
},
},
},
{
"EarthObservation": {
"EarthObservationMetaData": {
"identifier": "8",
"beamNumber": "12",
"subBeamNumber": "48",
"acquisitionType": "NOMINAL",
"status": "PLANNED",
"processingDate": "2019-09-24T05:39:49.848746Z",
"acquisitionStation": "test_station"
},
"validTime": {
"beginPosition": "2019-09-24T06:11:55.863286Z",
"endPosition": "2019-09-24T06:13:41.227666Z"
},
"EarthObservationEquipment": {
"satelliteName": "ALOS-4",
"instrumentShortName": "PALSAR-3",
"sensorType": "RADAR",
"sensorOperationalMode": "2",
"fixedPrfMode": "OFF",
"atiMode": "OFF",
"manualDbfMode": "OFF",
"fixedDbfCoeffMode": "OFF",
"ionoCorrFullbandRecvMode": "OFF",
"ionoCorrBandSplitMode": "OFF",
"wrsLongitudeGrid": "2",
"wrsLatitudeGrid": "2",
"lastOrbitNumber": "65536",
"polarisationMode": "UNDEFINED",
"polarisationChannels": "UNDEFINED",

```

```
"antennaLookDirection": "R",
"minimumIncidenceAngle": "13.907736",
"maximumIncidenceAngle": "74.067262",
"incidenceAngleVariation": "",
"radarCenterFrequency": "19.8665793053806",
"pulseBandwidth": "55.3024397231638",
"dopplerFrequency": ""

},
"EarthObservationResult": {
  "productFileName": "",
  "productFileSize": "0",
  "productFileVersion": "-",
  "Browse_QUICKLOOK": "2",
  "Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier": "",
  "Browse_THUMBNAIL": "2",
  "Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier": ""
},
"Footpri": {
  "multiExtentOf": "-179.911 66.548, -178.666 66.455, -178.955 65.854, 179.830 65.945, -179.911 66.548",
  "centerOf": "-179.425 66.202"
},
"Metadata": {
  "totalQualityCode": "Fair",
  "rfiEliminationRate": "9",
  "ionosphereIndex": "1.13091305829585",
  "ionosphereDecision": "Fair",
  "physicalQuantity": "",
  "browseImageSize": "2048",
  "orbitDirection": "D",
  "sceneCenterTime": "2019-09-24T06:15:55.238406Z",
  "sceneUpperLeftCorner": "-179.911 66.548",
  "sceneUpperRightCorner": "-178.666 66.455",
  "sceneBottomLeftCorner": "179.830 65.945",
  "sceneBottomRightCorner": "-178.955 65.854",
  "sceneIdentifier": "scene_id8",
  "offNadirAngle": "89.860555",
  "repIdentifier": "rep_id8",
  "sensorSegmentIdentifier": "segment_id8",
  "sceneCount": "1024",
  "dataTransmissionRate": "",
  "parameterSetNumber": "param_set_no8",
```

```
"compressionMode": "",  
"updateDate": "2019-09-24T06:18:04.652610Z",  
"urgentObservationFlag": "",  
"nearRealtimeFlag": "",  
"yawsteeringFlag": "",  
"orbitData": "Type2",  
"sceneStartDate": "2019-09-24T06:18:04.669948Z",  
"positionVectorXComponent": "81.656982",  
"positionVectorYComponent": "76.916068",  
"positionVectorZComponent": "28.690739",  
"velocityVectorXComponent": "51.579241",  
"velocityVectorYComponent": "79.796166",  
"velocityVectorZComponent": "17.700346"  
}  
}  
},  
{  
"EarthObservation": {  
"EarthObservationMetaData": {  
"identifier": "9",  
"beamNumber": "10",  
"subBeamNumber": "",  
"acquisitionType": "NOMINAL",  
"status": "ARCHIVED",  
"processingDate": "2019-08-21T01:47:02.279180Z",  
"acquisitionStation": "station_name"  
},  
"validTime": {  
"beginPosition": "2019-08-02T02:45:08.321871Z",  
"endPosition": "2019-08-02T02:45:08.321871Z"  
},  
"EarthObservationEquipment": {  
"satelliteName": "ALOS-2",  
"instrumentShortName": "PALSAR-2",  
"sensorType": "RADAR",  
"sensorOperationalMode": "1",  
"fixedPrfMode": "",  
"atiMode": "ON",  
"manualDbfMode": "",  
"fixedDbfCoeffMode": "",  
"ionoCorrFullbandRecvMode": ""  
}
```

```
"ionoCorrBandSplitMode": "",  
"wrsLongitudeGrid": "1",  
"wrsLatitudeGrid": "1",  
"lastOrbitNumber": "1",  
"polarisationMode": "S",  
"polarisationChannels": "HH, VV, HV, VH",  
"antennaLookDirection": "L",  
"minimumIncidenceAngle": "99.959213",  
"maximumIncidenceAngle": "73.001601",  
"incidenceAngleVariation": "",  
"radarCenterFrequency": "52.2379520349205",  
"pulseBandwidth": "53.1732346396893",  
"dopplerFrequency": ""},  
"EarthObservationResult": {  
    "productFileName": "",  
    "productFileSize": "0",  
    "productFileVersion": "-"  
    "Browse_QUICKLOOK": "1",  
    "Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier": "",  
    "Browse_THUMBNAIL": "1",  
    "Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier": ""},  
"Footpri": {  
    "multiExtentOf": "179.089 64.106, -179.775 64.017, 179.973 63.414, 178.861 63.502, 179.089 64.106",  
    "centerOf": "179.537 63.761"},  
"Metadata": {  
    "totalQualityCode": "Good",  
    "rfiEliminationRate": "",  
    "ionosphereIndex": "",  
    "ionosphereDecision": "",  
    "physicalQuantity": "",  
    "browseImageSize": "1024",  
    "orbitDirection": "A",  
    "sceneCenterTime": "2019-07-31T08:13:51.728711Z",  
    "sceneUpperLeftCorner": "179.089 64.106",  
    "sceneUpperRightCorner": "-179.775 64.017",  
    "sceneBottomLeftCorner": "178.861 63.502",  
    "sceneBottomRightCorner": "179.973 63.414",  
    "sceneIdentifier": "scene_id9",
```

```
"offNadirAngle": "5.507655",
"repIdentifier": "rep_id9",
"sensorSegmentIdentifier": "segment_id9",
"sceneCount": "256",
"dataTransmissionRate": "",
"parameterSetNumber": "param_set_no9",
"compressionMode": "",
"updateDate": "2019-08-02T02:45:08.321871Z",
"urgentObservationFlag": "OFF",
"nearRealtimeFlag": "ON",
"yawsteeringFlag": "ON",
"orbitData": "Type1",
"sceneStartDate": "2019-08-02T02:45:08.321871Z",
"positionVectorXComponent": "69.774041",
"positionVectorYComponent": "74.903247",
"positionVectorZComponent": "89.178931",
"velocityVectorXComponent": "65.431087",
"velocityVectorYComponent": "59.160555",
"velocityVectorZComponent": "31.190006"
}
}
}
]
```

別紙10 OSGetRecords HTML レスポンス出力形式及び出力例

HTML レスポンス出力形式

No.	第1階層	第2階層	第3階層	第4階層	属性	内容	備考
1	DOCTYPE				html	DOCTYPE宣言	<!DOCTYPE html>
2	html				lang	ルートノード	lang="en"
3	head						
4		title				フィードのタイトル	「AUIG4 OpenSearch - 」に検索語を連結したもの。
5		meta			charset	文字コード指定	charset="UTF-8"
6		meta			name content	検索結果総数	name="totalResults" content="4230000"
7		meta			name content	開始番号	name="startIndex" content="1"
8		meta			name content	件数	name="itemsPerPage" content="10"
9	body					検索結果本体	
10	:						「別紙7 OSGetRecords レスポンス出力内容一覧」を参照

HTML レスポンス出力例

```
<!DOCTYPE html>
<html lang="en">
  <head>
    <title>A4EICS OpenSearch - request=OSGetRecords&outputFormat=text/html</title>
    <meta charset="UTF-8">
    <meta name="totalResults" content="18"/>
    <meta name="startIndex" content="1"/>
    <meta name="itemsPerPage" content="18"/>

    <style type="text/css">
      h1 {
        background-color: #add8e6;
      }
      th {
        background-color: #c0c0c0;
        vertical-align: top;
        font-size: small;
        min-width: 350px;
      }
      td {
        min-width: 50px;
      }
    </style>
  </head>
  <body>
    <h1>EarthObservation (scene_id7)</h1>
    <h3>EarthObservationMetaData</h3>
```

```

<table border="1"><tr><th>identifier</th><td>7</td></tr><tr><th>beamNumber</th><td>10</td></tr><tr><th>subBeamNumber</th><td></td></tr><tr><th>acquisitionType</th><td>NOMINAL</td></tr><tr><th>status</th><td>ARCHIVED</td></tr><tr><th>processingDate</th><td>2019-08-21T01:47:02.279180Z</td></tr><tr><th>acquisitionStation</th><td>station_name</td></tr></table><h3>validTime</h3>
<table border="1"><tr><th>beginPosition</th><td>2019-08-02T02:45:08.321871Z</td></tr><tr><th>endPosition</th><td>2019-08-02T02:45:08.321871Z</td></tr></table><h3>EarthObservationEquipment</h3>
<table border="1"><tr><th>satelliteName</th><td>ALOS-2</td></tr><tr><th>instrumentShortName</th><td>PALSAR-2</td></tr><tr><th>sensorType</th><td>RADAR</td></tr><tr><th>sensorOperationalMode</th><td>1</td></tr><tr><th>fixedPrfMode</th><td></td></tr><tr><th>atiMode</th><td>ON</td></tr><tr><th>manualDbfMode</th><td></td></tr><tr><th>fixedDbfCoeffMode</th><td></td></tr><tr><th>ionoCorrFullbandRecvMode</th><td></td></tr><tr><th>ionoCorrBandSplitMode</th><td></td></tr><tr><th>wrsLongitudeGrid</th><td>1</td></tr><tr><th>wrsLatitudeGrid</th><td>1</td></tr><tr><th>lastOrbitNumber</th><td>1</td></tr><tr><th>polarisationMode</th><td>S</td></tr><tr><th>polarisationChannels</th><td>HH, HV, VH</td></tr><tr><th>antennaLookDirection</th><td>L</td></tr><tr><th>minimumIncidenceAngle</th><td>27.249926</td></tr><tr><th>maximumIncidenceAngle</th><td>5.591903</td></tr><tr><th>incidenceAngleVariation</th><td></td></tr><tr><th>radarCenterFrequency</th><td>9.03212539851665</td></tr><tr><th>pulseBandwidth</th><td>72.338122362271</td></tr><tr><th>dopplerFrequency</th><td></td></tr></table><h3>EarthObservationResult</h3>
<table border="1"><tr><th>productName</th><td></td></tr><tr><th>productFileSize</th><td>0</td></tr><tr><th>productFileVersion</th><td>-</td></tr><tr><th>Browse_QUICKLOOK</th><td>1</td></tr><tr><th>Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier</th><td></td></tr><tr><th>Browse_THUMBNAIL</th><td>1</td></tr><tr><th>Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier</th><td></td></tr></table><h3>Footprint</h3>
<table border="1"><tr><th>multiExtentOf</th><td>126.320 30.008, 129.937 29.444, 129.230 26.261, 125.724 26.832, 126.320 30.008</td></tr><tr><th>centerOf</th><td>127.583 28.183</td></tr></table><h3>Metadata</h3>
<table border="1"><tr><th>totalQualityCode</th><td>Good</td></tr><tr><th>rfiEliminationRate</th><td></td></tr><tr><th>ionosphereIndex</th><td></td></tr><tr><th>ionosphereDecision</th><td></td></tr><tr><th>physicalQuantity</th><td></td></tr><tr><th>browseImageSize</th><td>1024</td></tr><tr><th>orbitDirection</th><td>A</td></tr><tr><th>sceneCenterTime</th><td>2019-07-31T08:13:51.728711Z</td></tr><tr><th>sceneUpperLeftCorner</th><td>126.320 30.008</td></tr><tr><th>sceneUpperRightCorner</th><td>129.937 29.444</td></tr><tr><th>sceneBottomLeftCorner</th><td>125.724 26.832</td></tr><tr><th>sceneBottomRightCorner</th><td>129.230 26.261</td></tr><tr><th>sceneIdentifier</th><td>scene_id7</td></tr><tr><th>offNadirAngle</th><td>11.482176</td></tr><tr><th>repIdentifier</th><td></td></tr>

```

```

rep_id7</td></tr><tr><th>sensorSegmentIdentifier</th><td>segment_id7</td></tr><tr><th>sceneCount</th><td>256</td></tr><tr><th>dataTransmissionRate</th><td></td></tr><tr><th>parameterSetNumber</th><td>param_set_no7</td></tr><tr><th>compressionMode</th><td></td></tr><tr><th>updateDate</th><td>2019-08-02T02:45:08.321871Z</td></tr><tr><th>urgentObservationFlag</th><td>ON</td></tr><tr><th>nearRealtimeFlag</th><td>ON</td></tr><tr><th>yawsteeringFlag</th><td>ON</td></tr><tr><th>orbitData</th><td>Type1</td></tr><tr><th>sceneStartDate</th><td>2019-08-02T02:45:08.321871Z</td></tr><tr><th>positionVectorXComponent</th><td>79.533229</td></tr><tr><th>positionVectorYComponent</th><td>14.501183</td></tr><tr><th>positionVectorZComponent</th><td>.176689</td></tr><tr><th>velocityVectorXComponent</th><td>77.179625</td></tr><tr><th>velocityVectorYComponent</th><td>98.212200</td></tr><tr><th>velocityVectorZComponent</th><td>79.881170</td></tr></table>
<h1>EarthObservation (scene_id8)</h1>
<h3>EarthObservationMetaData</h3>
<table border="1"><tr><th>identifier</th><td>8</td></tr><tr><th>beamNumber</th><td>12</td></tr><tr><th>subBeamNumber</th><td>48</td></tr><tr><th>acquisitionType</th><td>NOMINAL</td></tr><tr><th>status</th><td>PLANNED</td></tr><tr><th>processingDate</th><td>2019-09-24T05:39:49.848746Z</td></tr><tr><th>acquisitionStation</th><td>test_station</td></tr></table><h3>validTime</h3>
<table border="1"><tr><th>beginPosition</th><td>2019-09-24T06:11:55.863286Z</td></tr><tr><th>endPosition</th><td>2019-09-24T06:13:41.227666Z</td></tr></table><h3>EarthObservationEquipment</h3>
<table border="1"><tr><th>satelliteName</th><td>ALOS-4</td></tr><tr><th>instrumentShortName</th><td>PALSAR-3</td></tr><tr><th>sensorType</th><td>RADAR</td></tr><tr><th>sensorOperationalMode</th><td>2</td></tr><tr><th>fixedPrfMode</th><td>OFF</td></tr><tr><th>atiMode</th><td>OFF</td></tr><tr><th>manualDbfMode</th><td>OFF</td></tr><tr><th>fixedDbfCoeffMode</th><td>OFF</td></tr><tr><th>ionoCorrFullbandRecvMode</th><td>OFF</td></tr><tr><th>ionoCorrBandSplitMode</th><td>OFF</td></tr><tr><th>wrsLongitudeGrid</th><td>2</td></tr><tr><th>wrsLatitudeGrid</th><td>2</td></tr><tr><th>lastOrbitNumber</th><td>65536</td></tr><tr><th>polarisationMode</th><td>UNDEFINED</td></tr><tr><th>polarisationChannels</th><td>UNDEFINED</td></tr><tr><th>antennaLookDirection</th><td>R</td></tr><tr><th>minimumIncidenceAngle</th><td>13.907736</td></tr><tr><th>maximumIncidenceAngle</th><td>74.067262</td></tr><tr><th>incidenceAngleVariation</th><td></td></tr><tr><th>radarCenterFrequency</th><td>19.8665793053806</td></tr><tr><th>pulseBandwidth</th><td>55.3024397231638</td></tr><tr><th>dopplerFrequency</th><td></td></tr></table><h3>EarthObservationResult</h3>
<table border="1"><tr><th>productFileName</th><td></td></tr><tr><th>productFileSize</th><td>0</td></tr><tr><th>productFileVersion</th><td>-</td></tr><tr><th>Browse_QUICKLOOK</th><td>2</td></tr><tr><th>Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier</th><td></td></tr><tr><th>Browse_THUMBNAIL</th><td>2</td></tr><tr><th>Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier</th><td></td></tr></table><h3>Footpri</h3>
```

```

<table border="1"><tr><th>multiExtent0f</th><td>-179.911       66.548, -178.666       66.455, -178.955       65.854, 179.830       65.945, -179.911
66.548</td></tr><tr><th>center0f</th><td>-179.425 66.202</td></tr></table><h3>Metadata</h3>
<table border="1"><tr><th>totalQualityCode</th><td>Fair</td></tr><tr><th>rfiEliminationRate</th><td>9</td></tr><tr><th>ionosphereIndex</th><td>1.13091305
829585</td></tr><tr><th>ionosphereDecision</th><td>Fair</td></tr><tr><th>physicalQuantity</th><td></td></tr><tr><th>browseImageSize</th><td>2048</td></tr><tr><th>orbitDirection</th><td>D</td></tr><tr><th>sceneCenterTime</th><td>2019-09-24T06:15:55.238406Z</td></tr><tr><th>sceneUpperLeftCorne
r</th><td>-179.911   66.548</td></tr><tr><th>sceneUpperRightCorner</th><td>-178.666   66.455</td></tr><tr><th>sceneBottomLeftCorner</th><td>179.830
65.945</td></tr><tr><th>sceneBottomRightCorner</th><td>-178.955
65.854</td></tr><tr><th>sceneIdentifier</th><td>scene_id8</td></tr><tr><th>offNadirAngle</th><td>89.860555</td></tr><tr><th>repIdentifier</th><td>
rep_id8</td></tr><tr><th>sensorSegmentIdentifier</th><td>segment_id8</td></tr><tr><th>sceneCount</th><td>1024</td></tr><tr><th>dataTransmissionRat
e</th><td></td></tr><tr><th>parameterSetNumber</th><td>param_set_no8</td></tr><tr><th>compressionMode</th><td></td></tr><tr><th>updateDate</th><td
>2019-09-24T06:18:04.652610Z</td></tr><tr><th>urgentObservationFlag</th><td></td></tr><tr><th>nearRealtimeFlag</th><td></td></tr><tr><th>yawsteeri
ngFlag</th><td></td></tr><tr><th>orbitData</th><td>Type2</td></tr><tr><th>sceneStartDate</th><td>2019-09-24T06:18:04.669948Z</td></tr><tr><th>posi
tionVectorXComponent</th><td>81.656982</td></tr><tr><th>positionVectorYComponent</th><td>76.916068</td></tr><tr><th>positionVectorZComponent</th>
<td>28.690739</td></tr><tr><th>velocityVectorXComponent</th><td>51.579241</td></tr><tr><th>velocityVectorYComponent</th><td>79.796166</td></tr><tr>
<th>velocityVectorZComponent</th><td>17.700346</td></tr></table>
<h1>EarthObservation (scene_id9)</h1>
<h3>EarthObservationMetaData</h3>
<table border="1"><tr><th>identifier</th><td>9</td></tr><tr><th>beamNumber</th><td>10</td></tr><tr><th>subBeamNumber</th><td></td></tr><tr><th>acquisitio
nType</th><td>NOMINAL</td></tr><tr><th>status</th><td>ARCHIVED</td></tr><tr><th>processingDate</th><td>2019-08-21T01:47:02.279180Z</td></tr><tr><th>acquisitionStation</th><td>station_name</td></tr></table><h3>validTime</h3>
<table border="1"><tr><th>beginPosition</th><td>2019-08-02T02:45:08.321871Z</td></tr><tr><th>endPosition</th><td>2019-08-02T02:45:08.321871Z</td></tr></t
able><h3>EarthObservationEquipment</h3>
<table border="1"><tr><th>satelliteName</th><td>ALOS-2</td></tr><tr><th>instrumentShortName</th><td>PALSAR-2</td></tr><tr><th>sensorType</th><td>RADAR</t
d></tr><tr><th>sensorOperationalMode</th><td>1</td></tr><tr><th>fixedPrfMode</th><td></td></tr><tr><th>atiMode</th><td>ON</td></tr><tr><th>manualD
bfMode</th><td></td></tr><tr><th>fixedDbfCoeffMode</th><td></td></tr><tr><th>ionoCorrFullbandRecvMode</th><td></td></tr><tr><th>ionoCorrBandSplitM

```

```

      ode</th><td></td></tr><th>wrsLongitudeGrid</th><td>1</td></tr><th>wrsLatitudeGrid</th><td>1</td></tr><th>lastOrbitNumber</th><td>1</td>
    </tr><th>polarisationMode</th><td>S</td></tr><th>polarisationChannels</th><td>HH, VV, HV, VH</td></tr><th>antennaLookDirection</th><td>L
    </td></tr><th>minimumIncidenceAngle</th><td>99. 959213</td></tr><th>maximumIncidenceAngle</th><td>73. 001601</td></tr><th>incidenceAngle
    Variation</th><td></td></tr><th>radarCenterFrequency</th><td>52. 2379520349205</td></tr><th>pulseBandwidth</th><td>53. 1732346396893</td></t
    r><th>dopplerFrequency</th><td></td></tr></table><h3>EarthObservationResult</h3>
<table
border="1"><tr><th>productName</th><td></td></tr><th>productFileSize</th><td>0</td></tr><th>productFileVersion</th><td>-</td></tr>
<th>Browse_QUICKLOOK</th><td>1</td></tr><th>Browse_QUICKLOOK_referenceSystemIdentifier</th><td></td></tr><th>Browse_THUMBNAIL</th><td>1</t
d></tr><th>Browse_THUMBNAIL_referenceSystemIdentifier</th><td></td></tr></table><h3>Footpri</h3>
<table border="1"><tr><th>multiExtentOf</th><td>179. 089           64. 106, -179. 775           64. 017, 179. 973           63. 414, 178. 861           63. 502, 179. 089
64. 106</td></tr><tr><th>centerOf</th><td>179. 537 63. 761</td></tr></table><h3>Metadata</h3>
<table
border="1"><tr><th>totalQualityCode</th><td>Good</td></tr><th>rfiEliminationRate</th><td></td></tr><th>ionosphereIndex</th><td></td></tr>
<th>ionosphereDecision</th><td></td></tr><th>physicalQuantity</th><td></td></tr><th>browseImageSize</th><td>1024</td></tr><th>orbit
Direction</th><td>A</td></tr><th>sceneCenterTime</th><td>2019-07-31T08:13:51. 728711Z</td></tr><th>sceneUpperLeftCorner</th><td>179. 089
64. 106</td></tr><th>sceneUpperRightCorner</th><td>-179. 775           64. 017</td></tr><th>sceneBottomLeftCorner</th><td>178. 861
63. 502</td></tr><th>sceneBottomRightCorner</th><td>179. 973
63. 414</td></tr><th>sceneIdentifier</th><td>scene_id9</td></tr><th>offNadirAngle</th><td>5. 507655</td></tr><th>repIdentifier</th><td>r
ep_id9</td></tr><th>sensorSegmentIdentifier</th><td>segment_id9</td></tr><th>sceneCount</th><td>256</td></tr><th>dataTransmissionRate<
/th><td></td></tr><th>parameterSetNumber</th><td>param_set_no9</td></tr><th>compressionMode</th><td></td></tr><th>updateDate</th><td>2
019-08-02T02:45:08. 321871Z</td></tr><th>urgentObservationFlag</th><td>OFF</td></tr><th>nearRealtimeFlag</th><td>ON</td></tr><th>yawste
eringFlag</th><td>ON</td></tr><th>orbitData</th><td>Type1</td></tr><th>sceneStartDate</th><td>2019-08-02T02:45:08. 321871Z</td></tr><th
>positionVectorXComponent</th><td>69. 774041</td></tr><th>positionVectorYComponent</th><td>74. 903247</td></tr><th>positionVectorZComponent<
/th><td>89. 178931</td></tr><th>velocityVectorXComponent</th><td>65. 431087</td></tr><th>velocityVectorYComponent</th><td>59. 160555</td></tr
><th>velocityVectorZComponent</th><td>31. 190006</td></tr></table>
</body>
</html>

```

付録4 インタフェロメトリペア候補検索方式について

付録4.1. ALOS-4/EICSにおけるインタフェロメトリペア候補の干渉判定条件

ALOS-4/EICSのインタフェロメトリペア候補検索では、下記の全ての条件に合致するシーンが2件以上存在する場合、これを検索結果として表示する。

付録4.1.1. センサの組み合わせに関する条件

対象センサの組み合わせが、次のいずれかである。

- ✓ PALSAR-3 と PALSAR-3
- ✓ PALSAR-3 と PALSAR-2
- ✓ PALSAR-2 と PALSAR-2

ただし、「PALSAR-2 の ScanSAR」と「PALSAR-3 の ScanSAR」の組み合わせは干渉ペアとしない。

また、スポットライトモードについては、AUGI2と同様に、「PALSAR-2 同士のスポットライトモード」、「PALSAR-3 同士のスポットライトモード」の組み合わせのみとする。

理由：スポットライトモードとそれ以外のモード（StripMap や ScanSAR）が本当に干渉するかどうかについては、アジマス周波数（ドップラ周波数）の重複有無を計算する必要があるが、カタログ情報のみでは計算に必要な情報が得られない。例えば観測開始から終了までの軌道値及びビームステアリング（角度）が必要である。

付録4.1.2. 飛行方向に関する条件

- ・ パス番号が一致する

ただし、パス番号・フレーム番号は昇交点通過前後で不連続となるため、付録4.3.4. 項記載の方法によって不整合が発生しないようにする。

付録4.1.3. カバレッジ重複に関する条件

- ・ ビーム方向が一致する（右出し、または、左出し）
- ・ シーン開始から終了までのフレーム番号にオーバーラップする部分がある（図 付録4.1.3-1 参照）。
- ・ 最小、最大入射角が一定割合（50%程度。設定ファイルで変更可能とする）以上、オーバーラップしている（図 付録4.1.3-1 参照）。

シーン重複の判定のイメージを図 付録4.1.3-1 に示す。

最小・最大入射角はカタログ情報に格納する値を使用する。

開始・終了フレーム番号はカタログ情報には格納されていないので、以下のようにする。ただし、フレーム番号は昇交点において不連続に変化することを考慮しなければならない（付録4.3.4 項参照）。

- ✓ Strip Map
開始・終了フレーム番号=中心フレーム番号±5
- ✓ ScanSAR
開始・終了フレーム番号=中心フレーム番号±25
- ✓ Spotlight
開始・終了フレーム番号=中心フレーム番号±2

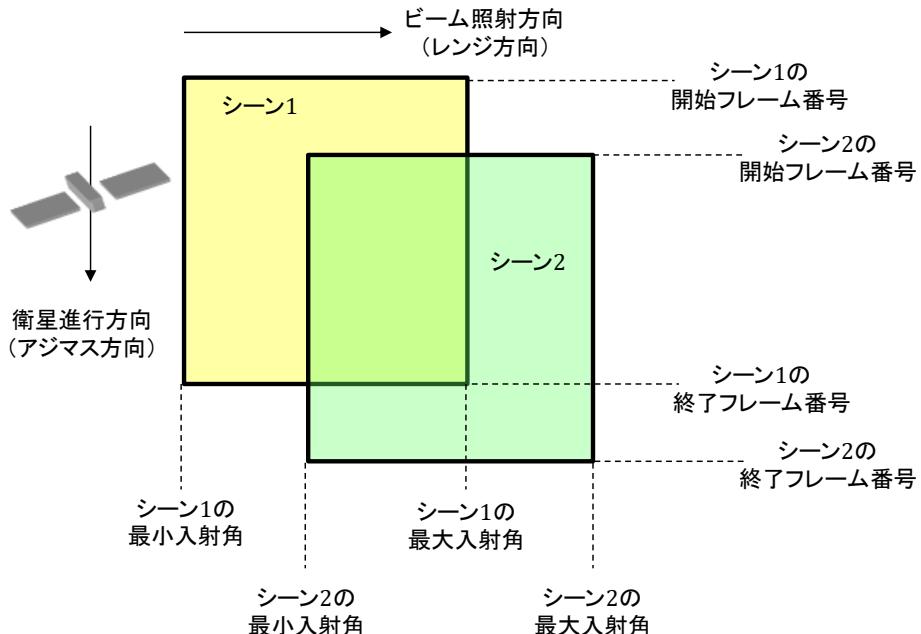


図 付録 4.1.3-1 シーン重複の判定のイメージ

付録 4.1.4. 周波数帯域や偏波等に関する条件

- ・ 送信周波数の帯域に重複がある。
- ・ ヨーステアリングの有り・無しが一致する。
- ・ 互いの偏波が重複している（例えば HH 単偏波同士、あるいは HH 単偏波と HH+HV の 2 偏波のペアリング）。

送信周波数の帯域重複について補足する。

例えば、ある日=D1 のモード A による観測の中心周波数と送信帯域幅がそれぞれ f_{c1} 、 B_1 であったとする。別の日=D2 のモード B（モード A と同一でも異なってもよい）による観測の中心周波数と送信帯域幅はそれぞれ f_{c2} 、 B_2 であったとする。

モード A とモード B が同一の場合、 $B_1=B_2$ だが、 $f_{c1}=f_{c2}$ とは限らない（D1 から D2 の間に設定変更した場合）。また、モードが異なると一般に $f_{c1} \neq f_{c2}$ 、 $B_1 \neq B_2$ である。

D1 における送信周波数は $f_{c1}-B_1/2 \sim f_{c1}+B_1/2$ であり、D2 における帯域は $f_{c2}-B_2/2 \sim f_{c2}+B_2/2$ となる。これらに重複が無いと干渉しない。

付録 4.1.5. ペアグループ作成方法

インターフェロメトリ成立条件をチェックしながら、ペアグループを作成する。

ここでは、ペアグループの作成方法について説明する。

- ① プロダクト検索結果を以下の 4 つの「カテゴリ」に振り分ける。

- カテゴリ 1=PALSAR-2 のスポットライト
- カテゴリ 2=PALSAR-3 のスポットライト
- カテゴリ 3=StripMap のみ（センサは混在）
- カテゴリ 4=ScanSAR 及び StripMap（センサは混在）

カテゴリ3とカテゴリ4には、いずれもストリップマップが含まれる（つまり重複がある）。

以下、カテゴリごとに処理を行う。

概略イメージとしては、カテゴリ内に1つないし複数のペアグループという器を用意し、その器の中にインタフェロメトリが成立するシーンを格納していくというものである。

② プロダクト検索結果を仮想シーンIDの昇順に並べる。

③ 先頭シーンを基準シーンとする。

④ 同一カテゴリ内の他のシーンに対して、基準シーンとのインタフェロメトリ成立条件をチェックする。

⑤ インタフェロメトリが成立するシーンが存在する場合、ペアグループ名を生成する。

ペアグループ名=P2SP_AAA_B_PPP_FFFF_NNNN	カテゴリ1 (PALSAR-2 スポットライトのみ)
P3SP_AAA_B_PPP_FFFF_NNNN	カテゴリ2 (PALSAR-3 スポットライトのみ)
STMP_AAA_B_PPP_FFFF_NNNN	カテゴリ3 (StripMapのみ)
SCST_AAA_B_PPP_FFFF_NNNN	カテゴリ4 (ScanSARのみ、ないし、ScanSAR と StripMap が混在)

P2SP、P3SP、STMP、SCST：固定文字列

AAA：衛星進行方向。Asc（昇交）またはDsc（降交）

B：観測方向。L（左）またはR（右）

PPP：基準シーンのパス番号（001～207）

FFFF：基準シーンの中心フレーム番号（0000～7199）

NNNN：ペアグループを一意にするための通番（0000～9999）（※）

※FFFF（中心フレーム番号）までの文字列にはレンジ方向に関する情報（ビーム番号・サブビーム番号・オフナディア角など）が含まれないため、区別すべき複数のペアグループが1つのグループに属してしまうことがある。しかしながらレンジ方向に関する情報はいずれを採用するにしても分かりにくいため、通番とする。

⑥ 上記で生成したペアグループ名が新規の場合、同ペアグループ名を付した器（メモリ領域）を用意し、その中に基準シーン及びそれとのインタフェロメトリが成立するシーンを登録する。

⑦ ペアグループ名が既存の場合、同ペアグループ名を有する器（メモリ領域）の中に基準シーン及びそれとのインタフェロメトリが成立するシーンを登録する。ただし、すでに登録されているシーンは登録不要。

⑧ 以降、カテゴリ内の2番目のシーン、3番目のシーン・・・のように基準シーンを入れ替えて、上記④～⑦を実施する。

ペアグループ内の各シーンを、シーン中心時刻の昇順に並び替える。

付録4.2. ALOS-4/EICSにおける基線値算出方法

ALOS-4/EICS では中心フレーム番号が一致しないペア間に対しても正確な基線値を算出する方法を用意する。

例えば ScanSAR-StripMap のペアにおいて、ScanSAR の観測範囲が広いため、ScanSAR の中心フレーム番号と、StripMap の中心フレーム番号が一致しない。

基線ベクトルを算出するためには、「地心」、「基準シーンの衛星位置」、「基準シーンの中心」、「ペア候補の衛星位置」の4つが同一平面上に存在する必要がある、ScanSAR-StripMap の干渉ペアは必ずしもそのような位置関係にならない。

ALOS-4/EICS では、「地心」、「基準シーンの衛星位置」、「基準シーンの中心」の3点が含まれる平面に対して、ペア候補の衛星位置を伝播計算し、同平面を通過する衛星位置を求ることで基線ベクトルを算出する（図 付録4.2-1 参照）。

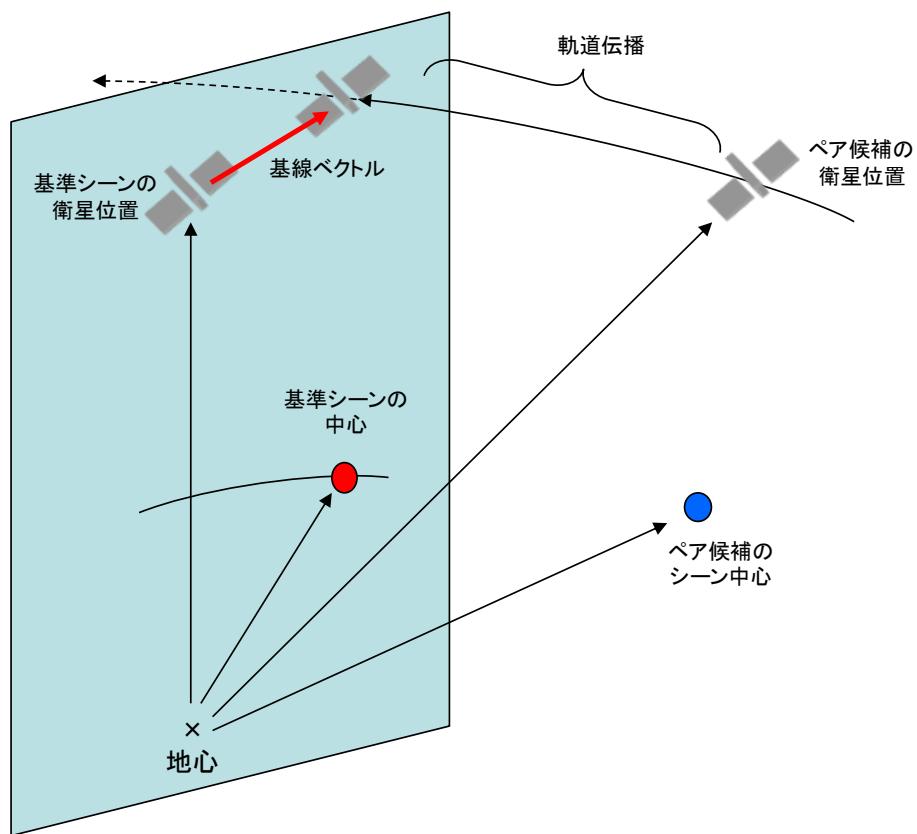
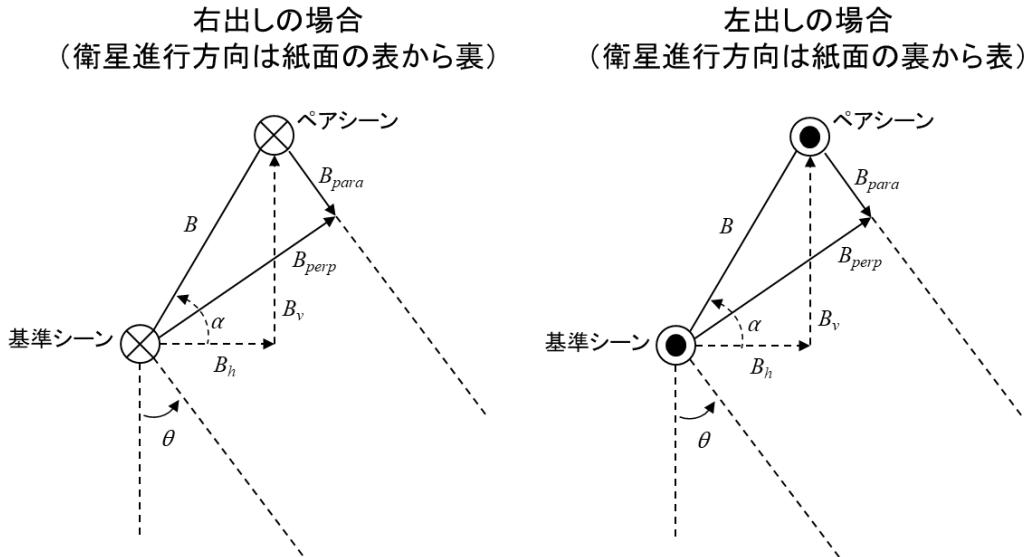


図 付録4.2-1 ScanSAR-StripMap干渉における基線計算

付録4.3. ALOS-4/EICSにおけるユーザ利便性向上への対応

付録4.3.1. Bperp、Bpara、重複帯域幅の定義説明

ALOS-4/EICSにおける基線の定義を図 付録4.3.1-1に示す。



$$B_{perp} = B_h \cos \theta + B_v \sin \theta = B \cos(\theta - \alpha)$$

$$B_{para} = B_h \sin \theta - B_v \cos \theta = B \sin(\theta - \alpha)$$

図 付録4.3.1-1 基線の定義

重複帯域幅は、wave number shift (*1) を考慮して、下式のように周波数シフトを計算する。下式の α は局所斜度であり、ゼロとして計算する。ここで λ は、干渉ペア間の送信周波数の重複部分の中心 f_c としたとき、 $\lambda = c / f_c$ である (c は光速)。

$$\Delta f = \left| -\frac{c B_{perp}}{2r\lambda \tan(\theta - \alpha)} \right|$$

*1: F. Gatelli, et al. "The Wavenumber Shift in SAR Interferometry," *IEEE TRANSACTIONS ON GEOSCIENCE AND REMOTE SENSING*, VOL. 32, NO. 4, July 1994.

付録4.3.2. 検索結果一覧への観測間隔（日数）表示

ALOS-4/EICSでは、干渉候補の検索結果一覧において、Bperp等と並んで観測間隔（日数）を表示する。観測間隔は回帰日数の倍数となる。ALOS-2、4で同一地域を同日に観測した場合は「0日」となる。

付録 4.3.3. インタフェロメトリペア候補検索におけるパス番号・フレーム番号の扱い

付録 4.1において、ALOS-4/EICSにおけるインタフェロメトリペア候補の干渉判定条件について説明した。その中で、「パス番号の一致」や「フレーム番号の重複」を条件として挙げた。

しかしながら、昇交点の通過前後においてパス番号・フレーム番号は不連続に変化する。本節ではこの点もふまえてパス番号・フレーム番号の扱い方を述べる。

付録 4.3.3.1. パス番号とフレーム番号の定義

フレーム番号の定義を図 付録 4.3.3.1-1 に示す。フレーム番号は 0~7199、昇交点=0 である。

パス番号は 1~207 であり、昇交点を通過するごとに 14 ずつ増加する。ただし 207 を超えない。

例：1, 15, …, 183, 197, 4, 18, …

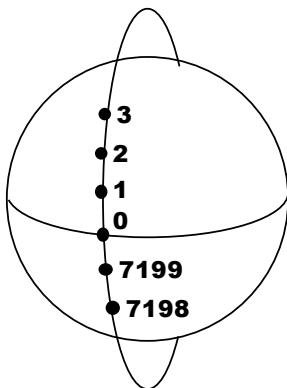


図 付録 4.3.3.1-1 フレーム番号の定義

付録 4.3.3.2. フレーム番号の扱い

フレーム番号 F に対し、 $F + \Delta F$ を演算する場合は、演算結果が 0~7199 となるようにする。具体的には $\text{mod}(F + \Delta F + 7200, 7200)$ と計算する。ここで $\text{mod}(m, n)$ は正の整数 m を n で割った余りである。

$F + \Delta F + 7200$ のように 7200 を加えているのは、 $\Delta F < 0$ の場合を考慮し、負数に対する剰余(mod)の計算を避けるためである。

$\Delta F > 0$ の例：

$F = 7199, \Delta F = 3$ の場合、 $\text{mod}(7199 + 3 + 7200, 7200) = \text{mod}(7202 + 7200, 7200) = \text{mod}(7202, 7200) = 2$ 。
 $\text{mod}(m+n, n) = \text{mod}(m, n)$ であることを使用した。

$\Delta F < 0$ の例：

$F = 2, \Delta F = -4$ の場合、 $\text{mod}(2 - 4 + 7200, 7200) = \text{mod}(7198, 7200) = 7198$ 。

2つのフレーム番号 F_1, F_2 の差を求める場合も同様で、 $\text{mod}(F_1 - F_2 + 7200, 7200)$ と計算する。

付録 4.3.3.3. パス番号「一致」の扱い

あるシーン（＝シーン1）のフレーム番号とパス番号をF1, P1、別のシーン（シーン2）のフレーム番号とパス番号をF2, P2とする。また、図 付録4.1.3-1 のように入射角方向・フレーム方向はオーバーラップしているとする。その他、付録4.1項記載の条件のうち、パス番号以外の条件は満たしているとする。

- ケース1 $|F1-F2| \leq 7200/2$ の場合：

P1=P2 であれば、干渉ペア候補である。

- ケース2 $|F1-F2| > 7200/2$ かつ $F1 > 7200/2$

F1 は昇交点付近の南側、F2 は昇交点付近の北側となる（例：F1=7195, F2=5, $|F1-F2|=7190$ ）。

この場合、P1 に対して P2 は $P1+14$ でなければならない。

$P1+14$ は 207 を超える場合があるため、具体的には $P2=\text{mod}((P1-1)+14, 207)+1$ であればよい。

mod 内の-1 や、最後の+1 は、 mod 計算時にパス番号を 1 開始から 0 開始の数値へいったん変換し、最後に 1 開始の数値にするために付加している。

例：P1 = 200 の場合、 $P2=\text{mod}((200-1)+14, 207)+1 = \text{mod}(213, 207)+1 = 6+1 = 7$ であれば「同一パス」とみなす。

- ケース3 $|F1-F2| > 7200/2$ かつ $F2 > 7200/2$

F1 は昇交点付近の北側、F2 は昇交点付近の南側となる（例：F1=5, F2=7195, $|F1-F2|=7190$ ）。

この場合、P1 に対して P2 は $P1-14$ でなければならない。 $P1-14$ は 0 以下となる場合があるため、 $\text{mod}((P1-1)-14+207, 207)+1$ を計算する。

例：P1 = 7 の場合、 $P2=\text{mod}((7-1)-14+207, 207)+1 = \text{mod}(199, 207)+1 = 199+1 = 200$ であれば「同一パス」とみなす。

付録5 プロダクトについて

付録5.1. ZIP ファイルについて

注文されたプロダクトは ZIP 化されたファイルとして提供されます。

付録5.2. ZIP ファイル名について

個別で注文した場合の ZIP ファイルのファイル名は以下となります。

注文 ID_注文詳細 ID_シーン ID_プロダクト ID.zip

まとめて注文した場合の ZIP ファイル名のファイル名は以下となります。

注文 ID.zip

付録5.3. ZIP ファイルの内容について

ZIP ファイルを展開すると以下のようになります。

個別注文 ZIP ファイル

```
├─注文詳細 ID フォルダ
|   ├─プロダクトファイル
└─当該シーンの KML ファイル
```

まとめて注文 ZIP ファイル

```
├─全シーンの KML ファイル
├─注文 ID_注文詳細 ID_シーン ID_プロダクト ID フォルダ (1 つ目の注文)
|   ├─注文詳細 ID フォルダ
|   |   ├─プロダクトファイル
|   |   └─当該シーンの KML ファイル
|
|   ├─注文 ID_注文詳細 ID_シーン ID_プロダクト ID フォルダ (2 つ目の注文)
|   |   ├─注文詳細 ID フォルダ
|   |   |   ├─プロダクトファイル
|   |   |   └─当該シーンの KML ファイル
```

なお、シーンの KML ファイルについて、以下の通りとなっています。

【ALOS-4 の場合】

処理レベル L1.1、1.5、2.1：処理結果の四隅、処理レベル L1.0、1.2：注文時の四隅

【ALOS-2 の場合】

処理レベル L1.1、1.5、2.1：処理結果の四隅、処理レベル L1.0：注文時の四隅

付録5.4. プロダクトファイル名について
提供されるプロダクトのファイル名は以下となります。

【ALOS-4 CEOS の場合】

ボリュームディレクトリファイル
VOL-シーン ID-プロダクト ID
SAR リーダファイル
LED-シーン ID-プロダクト ID
SAR イメージファイル (ATI の場合)
IMG-XX-Y-シーン ID-プロダクト ID
SAR イメージファイル (広域観測かつ L1.1 の場合)
IMG-XX-シーン ID-プロダクト ID-XN
SAR イメージファイル (上記以外)
IMG-XX-シーン ID-プロダクト ID
SAR トレイラファイル
TRL-シーン ID-プロダクト ID

【ALOS-4 GeoTIFF の場合】

GeoTIFF
IMG-XX-シーン ID-プロダクト ID.tif

XX : 偏波情報 (HH, HV, VH, WV)
(送信偏波、受信偏波の順)
Y : 受信アンテナ (F : F 系、R : R 系)
X : 処理方式 (F : フルアパーチャ、B : バースト)
N : スキャン番号 (1~4)

【ALOS-2 CEOS の場合】

ボリュームディレクトリファイル
VOL-シーン ID-プロダクト ID
リーダファイル
LED-シーン ID-プロダクト ID
イメージファイル
IMG-XX-シーン ID-プロダクト ID
イメージファイル (広域観測かつ L1.1 の場合)
IMG-XX-シーン ID-プロダクト ID-XN
トレイラファイル
TRL-シーン ID-プロダクト ID

【ALOS-2 GeoTIFF の場合】

GeoTIFF

IMG-XX-シーン ID-プロダクト ID.tif

XX : 偏波情報 (HH, HV, VH, WV)

(送信偏波、受信偏波の順)

Y : 受信アンテナ (F : F 系、R : R 系)

X : 処理方式 (F : フルアパーチャ、B : バースト)

N : スキャン番号 (1~7)

付録5.5. 分割された ZIP ファイルについて

ZIP ファイル容量が大きい場合、ファイル分割されて提供されます。

その場合のファイル名は以下となります。

- ・個別で注文した場合

注文 ID_注文詳細 ID_シーン ID_プロダクト ID.zip.0001

注文 ID_注文詳細 ID_シーン ID_プロダクト ID.zip.0002

注文 ID_注文詳細 ID_シーン ID_プロダクト ID.zip.0003

※分割数は容量によって変わります。

- ・まとめて注文した場合

注文 ID.zip.0001

注文 ID.zip.0002

注文 ID.zip.0003

※分割数は容量によって変わります。

分割された ZIP ファイルは「プロダクトファイル結合ツール」で結合して下さい。

「プロダクトファイル結合ツール」とツールのマニュアルはAUIG4 のヘルプ画面からダウンロードできます。