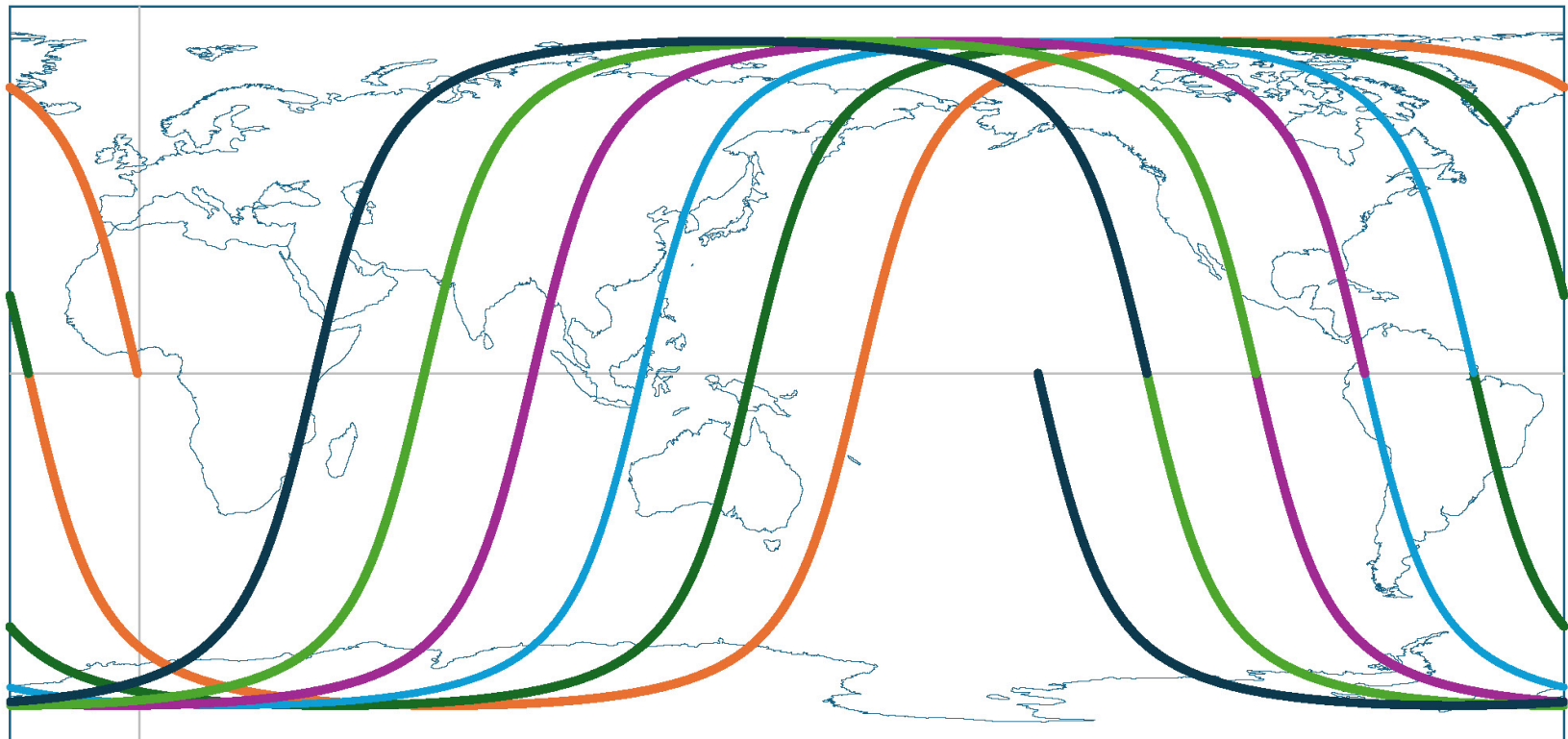


- ・ 昇交点→北極→南極→昇交点 を1つの単位とします。
- ・ 回帰周回数まで隣接軌道間隔で、西向きに順番に地上軌跡に番号を付加します。
- ・ GCOM-C の回帰日数は 34 日で、1 回帰の周回数は 485 となります。

★パスは経度方向の位置を決めるイメージです。

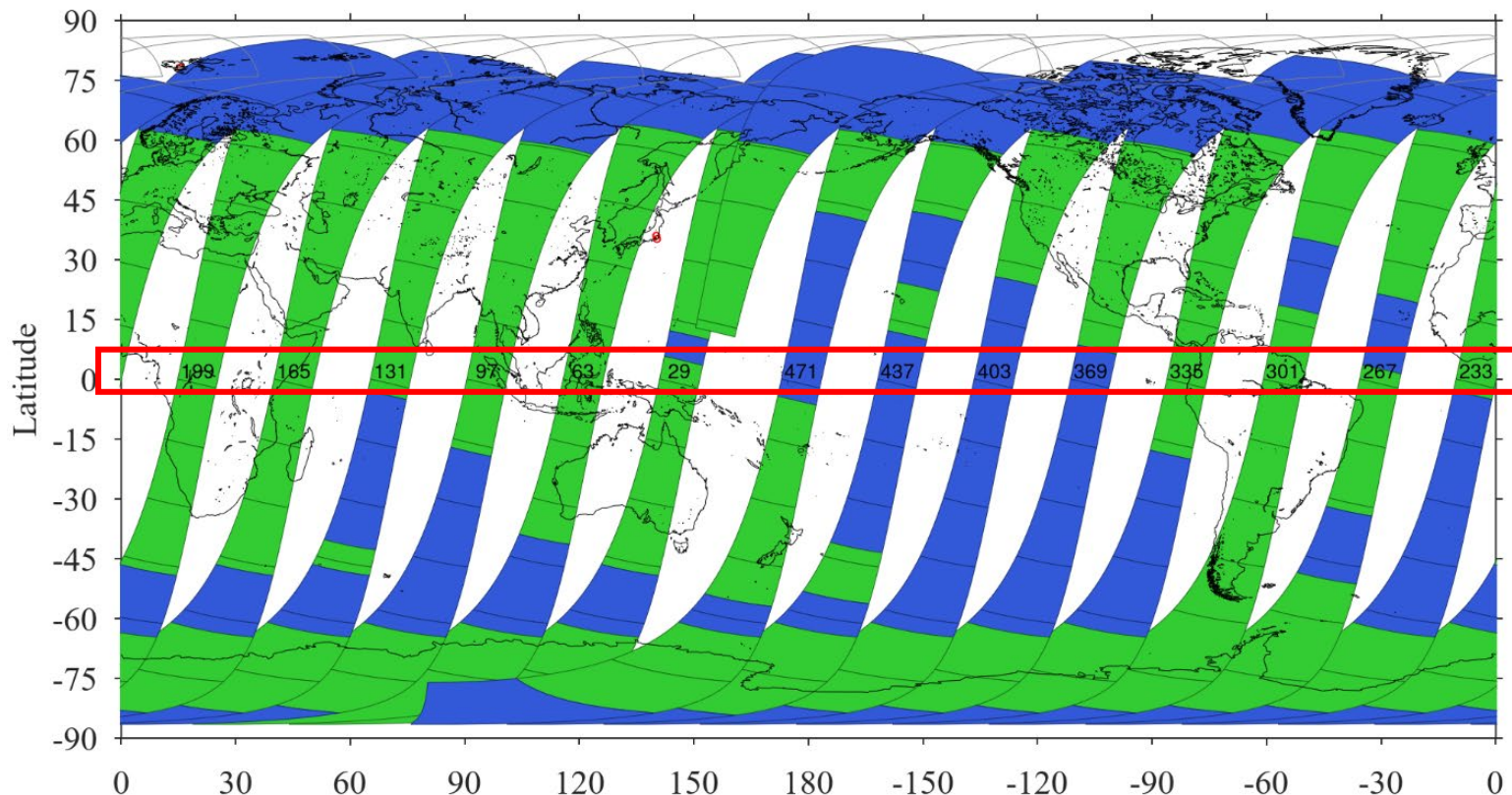
パスのイメージ

● PATH-01 ● PATH-35 ● PATH-69 ● PATH-103 ● PATH-137 ● PATH-171



特定の観測日とパス番号の対応については[観測計画](#)で確認できます。

Date: 20241113 (REQ: REQEORC4A20240101\_p0)



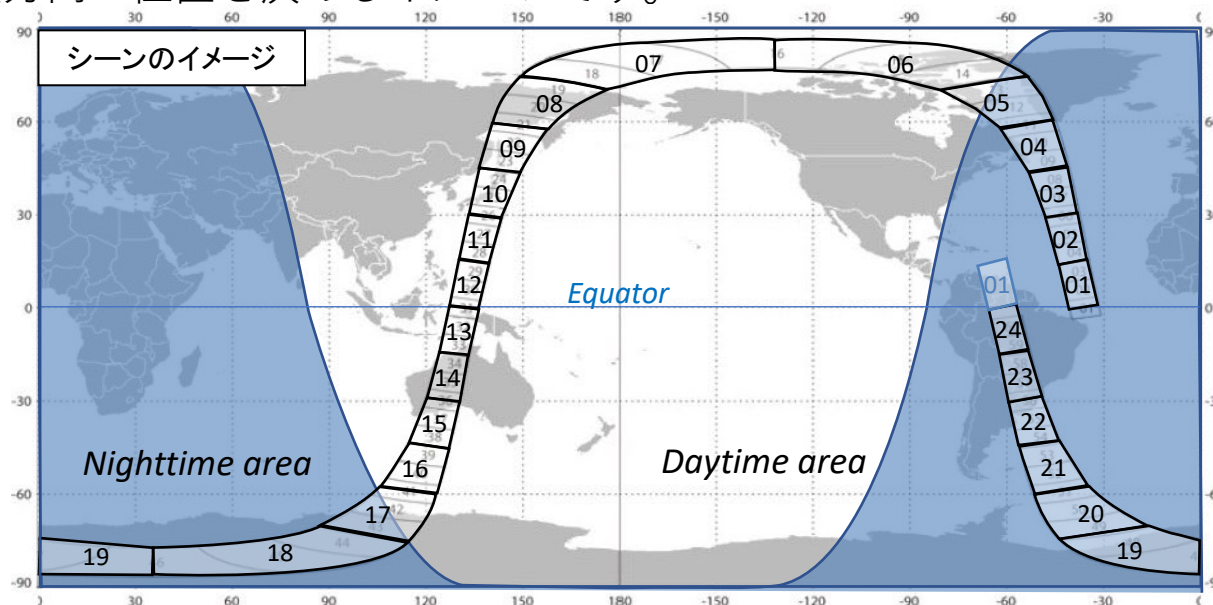
2024/11/13の例（赤枠内にパス番号が記載されています）

◆ シーン L1 VNR-NP (非偏光)、IRS (赤外)

◆ シーン L2 海洋圏プロダクト、雪氷圏プロダクト (OKIDのみ)

- ・ 「昇交点を起点とした衛星の1周回を24等分した範囲」を1シーンと定義します。
- ・ 解像度切り替わりやセンサOFFがある場合、シーンを複数プロダクトに分割して出力することがあります。
- ・ グラニューールIDのシーン番号は、昇交点から順に「01~24」の数字が記載されます。
- ・ データは観測時刻の順にプロダクトへ格納されるため、昇交軌道 (南から北) のプロダクトは画像上端が南、画像下端が北となります。

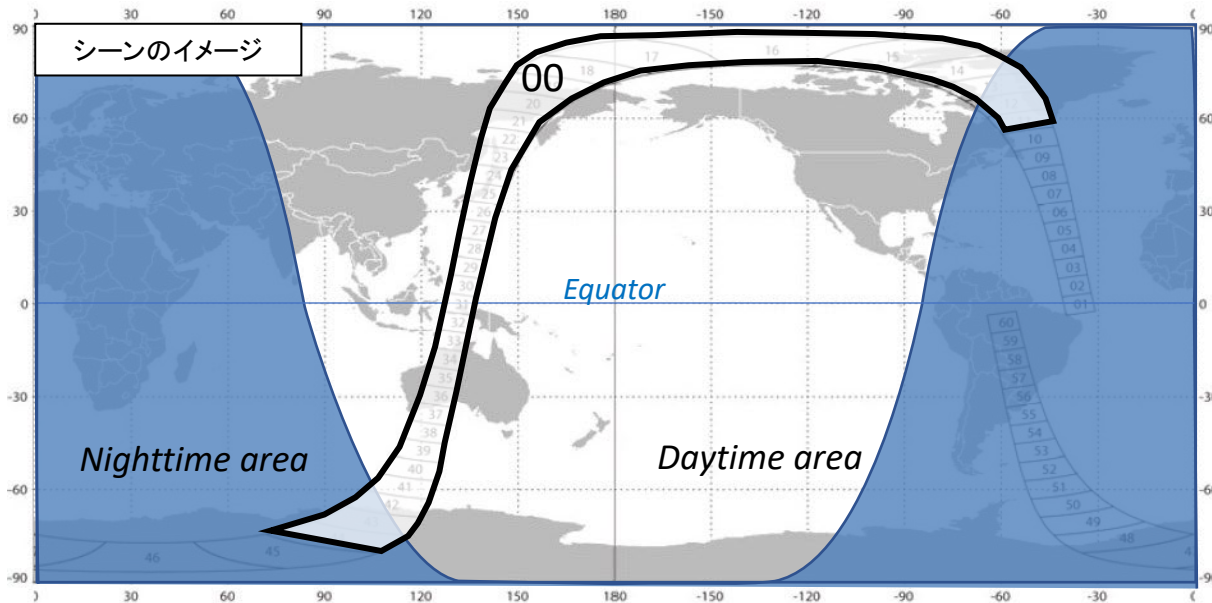
★ シーンは緯度方向の位置を決めるイメージです。



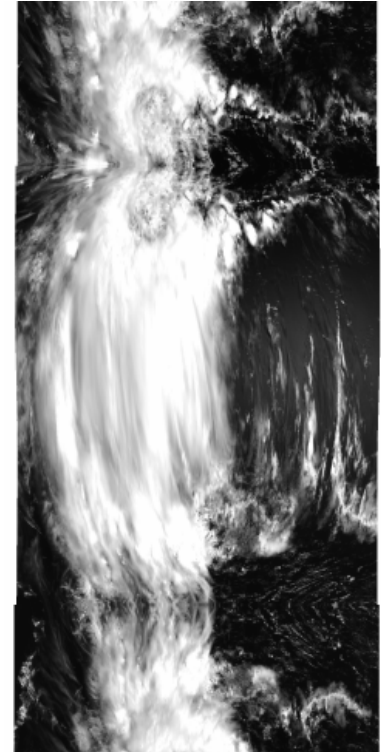
VNR-NPおよびIRS のシーン定義

## ◆ シーン L1 VNR-PL (偏光)

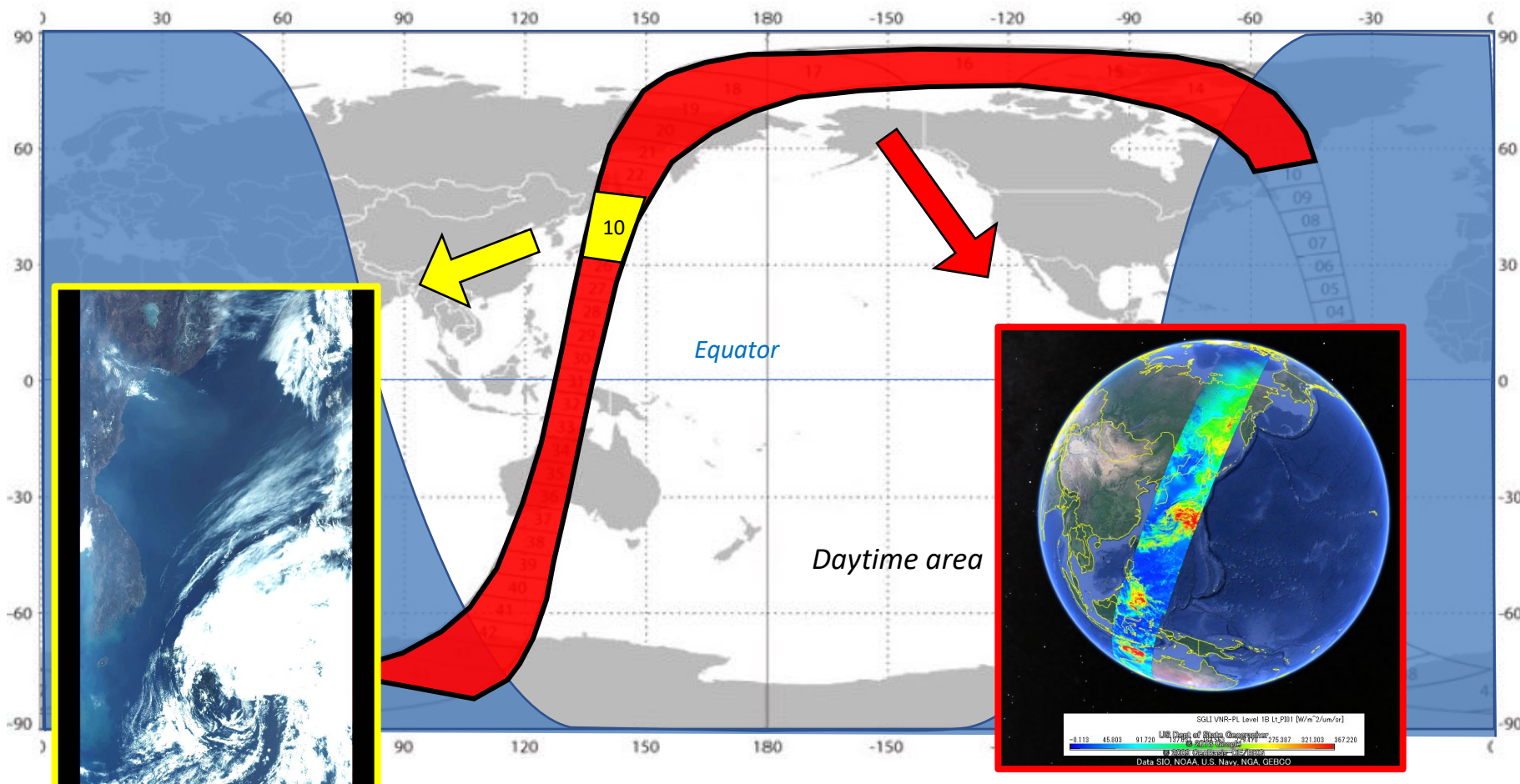
- ・ VNR-PLは「衛星1周回中の日照観測域をすべて含む範囲」を1シーンと定義する。
- ・ 緯度0度付近はチルト駆動中のため、画像に不連続な領域や引き伸ばされたように見える領域が存在する。
- ・ グラニューールIDのシーン番号はすべて「00」と記載される。



VNR-PL シーン定義



チルト駆動中の画像



VNR-NPおよびIRSの  
1シーン

VNR-PLの1シーン  
(Google Earth に表示)