

Echoview v4.20 の新機能

2007年6月5日

ソナーデータ社から Echoview4.20 のご紹介です。このバージョンはプログラムに関するあらゆる範囲の機能を更に進化させました。どのようなデータ処理方法でも測深や、音響データ後処理の能率が高まることをお約束します。

Feature	Benefit
新しい Echoview ソナーモジュール	<p>3つの新しい Echoview ソナーモジュールがそれぞれ特定の目的に合わせて追加されています。</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 固定ソナーモジュール (Stationary sonar module) ● 2Dソナーモジュール (2D Sonar module) ● 3Dソナーモジュール (3D Sonar module)
ベースモジュールの強化	<p>このバージョンから Echoview ベースモジュールに4D視覚化機能がライセンス登録されました。この機能では以下のことが可能です。</p> <ul style="list-style-type: none"> ● シーン を使います。 ● シングルビームエコグラムとシングルビーム仮想エコグラムによって作られたサーフェイスとカーテンを表示します。 ● サーフェイスを Import します。 ● VRML フォーマットでシーンをエクスポートします。
ユーザーインターフェイスの強化	<p>Echoview ワークスペース上での管理が強化します。ユーザー情報のデータに簡単にアクセスすることができます。</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 新しい仮想変数を作成するときテキストを入力 (テキストフィルター)して演算子をフィルターすることができます。例えば、Resample by time interval を使いたい場合、“Res あるいは Resample”を打ち入れれば直ぐにそれに関連する演算子が出ます。この機能によって Echoview が提供する複数のさまざまな演算子 (オペレーター)を見なおす時間が短縮できます。 ● ライブ表示テンプレートのユーザー定義するロケーション(フォルータ)をサポートします。 ● 新しい、ラインドローツール(Line draw tool)の None というアクティブライン設定で描くことができます。この機能でエコグラムに新しいラインを引くのが容易になります。 ● エコグラム上でマウスポインター下のどのラインでも簡単にラインプロパティーがアクセスできます。
新シングルビーム-マルチビームループ化再生機能	<p>この機能は、シングルビームとそれに関連するマルチビームを同時に検証するユーザーにとって使い勝手の良い視覚化ツールです。このようなデータが必要となるのは、マルチビームデータから引き出したシングルターゲットエコグラムか、シングルビームソナーからのデータがマルチビームソナーと同時に動いている場合です。例えば、DIDSON ソナーのエコグラムとそのデータから作った Single target detection エコグラムを同時に表示できます。詳しくはループ化したマルチビーム再生 (About looped multibeam replay) についてを参照ください。</p>
新スクリプティング自動操作モデル	<p>COM オブジェクト自動化を使ったスクリプティングの開発は継続しています。この自動化モデルで特に優れている点は Echoview がスクリプトに情報を送り返すことができることです。これによってスクリプトでは、情報に基づく決定、ユーザーに決定を求める、あるいは、</p>

	Echoview からユーザーに情報を送ることなどが可能です。この COM 自動化についてもっと詳しく知りたい場合はソナーデータ社に直接お問い合わせ下さい。
相対平均値 dB (Relative Mean dB) グラフの強化	相対平均値 dB グラフは、複数周波数におけるリジョンやセレクションにおける基準変数 (Reference variable、基準周波数) と他の周波数の変数との相関関係、すなわち相対平均値 (dB) を表示することが出来ます。
スレッショルド応答グラフ・デザイン変更	スレッショルド応答グラフでは現在、複数の変数を表示することが可能で、ビューメニューを経由して見る事ができます。スレッショルドの範囲の中における複数の変数を表示することが可能です。
新演算子や演算子の強化	<p>これらの新演算子や演算子強化内容によって、より柔軟性のあるツールを用いてデータ処理を行うことが可能です。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 新しい距離補正演算子を使って距離変数のオフセットやスケールリングをすることが可能です。この機能は、船舶記録 (Vessel log) で距離データに誤差があるときなど有効です。 • 新しいビームの部分集合 (Beam subset) 演算子では、マルチビームオペランドから特定のビームを用いて変数を作ることが可能です。 • 新しい 3 色最大限演算子 (3 color maximum) では、3つのオペランドを用いて特定色に転換します。それは、オペランドの最大値を持つサンプルのデータ変数を設定した色を使い、表すことが出来ます。この機能によって能率的な複数周波数エコーグラムを、明確な3つの周波数から作り、周波数特性を用いた生物種の識別が可能です。これは仮想変数環境で Echoview を使っているユーザーの要望によって試験されて作られた演算子で、使い勝手の良さに大きな評価を得ています。 • ピングタイムシフト演算子 (Ping time shift operator) では、特定された数のピングデータを時間内に移すのに使うことが出来ます。 • 再サンプリング演算子は今後、解析エクスポートモジュールで認可されます。(以前までは、仮想エコーグラムモジュールが必要でした。) • dB タイプ変換演算子はタイプ演算子 (Type conversion operator) と名称が変わりました。そして魚体長タイプのオペランドが使えます。 • 新しい TS 置換演算子 (TS substitution operator) は、インポート CSV シングルターゲットファイルからのカスタムフィールドを、シングルターゲット仮想変数 TS-comp か、TS-uncomp カラムのどちらか、またはどちらにも置換します。この機能はシングルターゲットデータの視覚的な処理を柔軟に行うことが出来ます。
仮想ライン強化	<p>Echoview ではこれから測深モジュールの中で新しくライン演算子グループというのを追加しました。これらの新機能は、ライン作成機能を反映させるもので、編集可能なラインを作成時に有効です。仮想ラインは変数とジオメトリウィンドウや、エコーグラムで簡単に検視、作成及び修正ができます。</p> <p>固定深度や線形オフセットのほかに以下のような新しいライン演算子があります；</p> <ul style="list-style-type: none"> • 最大 Sv ラインピック • 切れ目をスパン(延長する) (Span gaps) • 軸ずれ角オフセット (Off-axis angle offset) <p>特に、テンプレートでデータ処理するとき有意義に利用できます。</p>
NMEA GPS スtring及び GPS フィルターを全てサポート	<p>現在 Echoview ではすべての NMEA GPS スtring (string) をサポートします。新しく追加された GPS position の変数プロパティの Fixes の Page で、位置変数に含まれる GPS スtrings を見ることが出来ます。位置変数を調整するために、新しく GPS フィルター演算子を追加しました。ピング位置データの補助となる複数の GPS のデータ (String) を減らすことで、データ処理がより正確で有意義なものとなります。詳しくは、Processing and smoothing cruise tracks を参照ください。</p>
3D魚群探知強化	<p>これら機能の強化は、3D魚群探知の設定や、表示されているピングの迅速な探知についてなどもっと詳しい情報を知ることができます。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 3D魚群探知プロパティダイアログボックスに2つの新しいタブ (tab) が追加されまし

	<p>た。これらのタブは3D魚群探知アルゴリズムに応用されるプロパティ の設定に使われま す。</p> <ul style="list-style-type: none"> • ピングごとのアルゴリズム (By ping algorithm) に対するプラットフォーム設定の制限が明確になりました。 • ピングごとのアルゴリズムを使って、表示されているピングの上に探知が可能です。 • マルチビームソナーを使って魚群量の予想、に関する論文がヘルプファイルに追加されました。
シングルターゲット データエクスポート 強化	<p>シングルターゲットデータエクスポートに海底深度に関する変数 (Exclude_below_line_depth) が含まれます。この変数はシングルターゲットデータ解析を行うとき多大な効果があります。</p>
バグフィックス	<p>同じ時間スタンプを持つ複数の GPS String の fixes は現在は正しく表示されています。 これは GPS 強化で、GPS フィルターによってバグフィックスされました。</p>
マイクロソフトウィ ンドウズビスタと Echoview	<p>Echoview は v4.20 でも、今後もマイクロソフトビスタオペレーティングシステムをサポートして いきます。Echoview とマイクロソフトウィンドウズビスタを参照してください。</p>
ピングキャッシュ進 化	<p>ピングデータキャッシュするために全く新しい自動メモリー管理システムを導入しました。こ れまで膨大なデータを使うユーザーが体験したようなパフォーマンス問題も解決し、これまで 一部でしか得られなかったゲインによるパフォーマンスが全てで得られるようになりました。 エコービューコンフィギュレーションダイアログボックスで行う手動パフォーマンス設定も 重要なくなり、よって省かれました。</p>

Echoview 4.20.52 のバージョンに対する Echoview help file 4.20.19 です。2007 年 5 月 17 日

support@sonardata.com