

Simrad, Biosonics, DIDSON ユーザーのための Echoview v4.20 の機能とエラー報告

2007 年 6 月 12 日

1. Simrad ユーザーへ

シムラッド Ex60 魚探機の較正の変更

Echoview における較正に "From first ping" を使用すると、データファイルから Major axis 3dB angle と Minor axis 3dB beam angle を読み取ります。これらの送受波器設定は Variable properties dialog box の Calibration page に載っており、それらの設定は較正のみ使います。バージョン 4.20 以前で作成されたファイルでも、ファイルを開いたときには現行の機能に合わせて更新されます。

手動で較正するときは、これらの送受波器設定は Transducer properties dialog box で入力されなければなりません。このプロセスは変更されていません。

シムラッド SP70 詳細

ダイアログ詳細は、SP70 データファイルから読み込んだ Ping details をリストします。

シムラッド SH80 詳細

ダイアログ詳細は、SH80 データファイルから読み込んだ Ping details をリストします。

Ex60 と EK500 データの雑音計算

雑音計算のバグは修正されました。Ex60 や Ex500 データの Variable properties dialog box 較正 2 ページに適用されている場合、Time varied threshold (TVT) や、Sv_noise, ABC_noise, NASC_noise は TVG range correction を使います。(または、Ex60 や Ex500 を使用する Virtual variable の較正ページに適用されている場合)。

これまでの Echoview は TVG range correction を較正計算に当てはめませんでした。小さい値かも知れませんが、処理データには大きな誤差となります。誤差は 0.5dB (2m において) ~ 0.05dB (17m において) になります。

詳細は、Background noise を参照ください。: Data thresholding と Background noise subtraction.

Apply calibration setting を用いた誤差

Echoview 4.10 では (バージョン 4.10.66 以前のもの) Ex60 データファイルをファイルセットに追加するとき、Apply calibration settings の中の From first ping が、デフォルトで正しくない較正設定を変数に当てはめていました。この問題は Echoview 4.10.66 と 4.20 で改善されました。

詳しくは、Calibration settings for Ex60 raw data を参照ください。

2. Biosonics ユーザーへ

バイオソニック(Biosonics) データファイルページのアルゴリズム訂正

Sv と TS 計算の文書で、Formula for TS は、40 log (カウント) から正しい 20 log (カウント) に修正されました。実際 Echoview で使われるアルゴリズムは正しいのですが、文書だけが間違っていました。

Definition for counts にどのように値を得たか詳しい説明があります。

3. DIDSON ユザーへ

Stationary sonar module (固定ソナーモジュール)とループするマルチビーム再生

現在、Echoview では DIDSON データを処理し、視覚化することが容易になりました。DIDSON のユーザーにとって、Stationary sonar module や Looped multibeam replay 機能が便利です。

この新しい Stationary sonar module は、以前のマルチビームモジュールと比べると簡単で安くデータ処理を行うことができます。このモジュールについて詳しくは、support@sonardata.com にお問い合わせください。

support@sonardata.com