대외제공용 레이더합성

1) 파일명 : RDR_CMP_{HSR|PPI|CPP|CMX}_PUB_년월일시분.bin.gz
- HSR : HSR, PPI : PPI, CPP : CAPPI(1.5km), CMX : CMAX

2) 자료구조

시간 해상도		5분
공간 해상도		500m
격자수		2305 × 2881
지도	투영방법	Lambert conformal conic projection
	기준위경도	N 38.0°, E 126.0°
	기준격자점	1121, 1681
자료구조	해더	1024 bytes
	반사도	2bytes(short int.)×2305×2881
비압축 용량		13,282,434bytes
자료 정보		○관측영역내 표시를 위한 최소값 : - 20000 ○관측영역내 비관측영역 NULL값 : -25000 ○관측반경 밖 NULL값 : -30000 ○값정보 -반사도(dBz) : 값 × 100 - 왼쪽 아래에서 오른쪽 위로

3) 헤더구조

① RDR_CMP_HEAD(64 bytes) + ② RDR_CMP_STN_LIST(20 bytes) X 48 = 1024bytes

① RDR_CMP_HEAD(64 bytes)

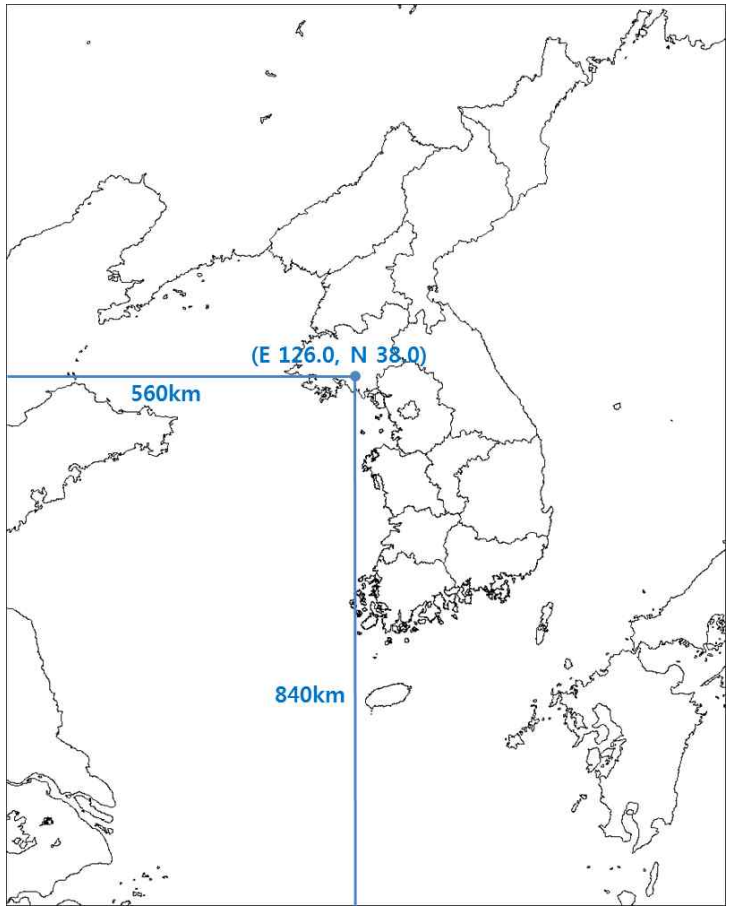
구조명	변수명	크기(bytes)	설명
struct RDR_CMP_HEAD	char version	1	포멧버전
	short ptype	2	생산Product
	struct TIME_SS tm	7	레이더 관측시각*
	struct TIME_SS tm_in	7	합성자료 생성시각
	char num_stn	1	합성에 사용된 레이더 지점수
	char map_code	1	지도정보 코드*
	char map_etc	1	기타 지도 정보코드(예비)
	short nx	2	X축 격자점수
	short ny	2	Y축 격자점수
	short nz	2	Z축 격자점수
	short dxy	2	격자점간의 수평거리(m)
	short dz	2	격자점간의 수직거리(m) (nz=1이면 dz=0)
	short z_min	2	nz > 1인 경우, 최저고도값(m) (nz <= 1이면 0)
	char num_data	1	(nx*ny*nz)를 1개 자료블럭으로 했을때, 저장된 자료블럭수
	char data_code[16]	16	저장된 자료블럭별 특성 코드*
	char etc[15]	15	예비

* ptype: 0(PPI0), 1(CAPPI), 2(CMAX), 3(ETOP), 4(EBASE), 5(HSR), 6(HCI), 7(VIL), 8(WIND), 9(LNG), 10(PCP), 15(NUM)
* map_code: 1(투영법 : LCC, 기준위경도 : 38N, 126E, 기준 격자점 : 좌에서 1121, 우에서 1681번째)
2(투영법 : LCC, 기준위경도 : 38N, 126E, 기준 격자점 : 좌에서 801, 우에서 1001번째)
* data_code: 1(에코), 2(고도), 3(지점순서), 4(자료수, 누적에사용된자료수), 5(강수량), 6(수상체), 15(3km이하 고도에 대하여 합성 시 일정값 이상 에코가 탐지된 횟수)

② RDR_CMP_STN_LIST(20 bytes)

구조명	변수명	크기(bytes)	설명
struct RDR_CMP_STN_LIST	char stn_cd[6]	6	레이더 지점코드
	struct TIME_SS tm	7	레이더 관측시각
	struct TIME_SS tm_in	7	레이더 자료 생성시각

* TIME_SS(7 bytes)

구조명	변수명	크기(bytes)	설명
struct TIME_SS	short YY	2	년
	char MM	1	월
	char DD	1	일
	char HH	1	시
	char MI	1	분
	char SS	1	초

4) 지도영역(1152km × 1440km)