风云三号(03 批)气象卫星地面应用系统工程 E 星中分辨率光谱成像仪

L1 数据(1KM)产品特性卡

(V2.0)

编写: 徐寒列 张晓云

校对: 徐寒列 刘成保

审核: 孙凌

批准: 胡秀清

国家卫星气象中心 2021年1月

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品

所属主题: L1 数据产品

页码: 2/15

文档修改记录

版本号	日期	修改者	修改描述
V1.0	2020.09.07	徐寒列,张 晓云	基于 D 星数据格式创建初始版本
V2.0	2020.11.23	徐寒列,张晓云	修改微光通道数据集输出及通道描述
V2.0	2020.12.21	徐寒列,张晓云	基于内审建议修改: (1) 微光通道存储内容修改,存储归一化后的 DN 值; (2) 微光通道定标系数内容修改,存储归一化后的定标系数; (3) 删除黑体和星上定标器的观测统计值记录;
V2.0	2021.1.26	徐寒列	基于审查会意见修改: (1)封面内容信息规范 (2)增加微光通道观测数据增益选择信息 (3)私有属性新增增益间比值系数及版本号和更新时间

文件名: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 1/15

1 FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)概况

1.1数据概况

表 1. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)概况表

FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)				
FY-3E MERSI Level 1 1KM Resolution Data				
该产品存放经过辐射定标预处理后的地球观测 1000m 分辨				
率 MERSI 观测数据。				
This product includes the MERSI 1000m resolution earth				
viewing data after calibration processing.				
该产品主要用于 1000 米空间分辨率的大气、海洋和陆地遥				
感产品生成。				
This product is mainly used to generate the 1km resolution				
atmospheric, land and ocean products.				
大气、陆地和海洋遥感产品生成用户				
User of atmosphere, land and ocean L2 products of MERSI				

1.2数据基本信息

表 2. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)基本信息表

产品名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)						
文件名约定:						
FY3E_MERSI_GR	AN_L1_YYYYMMDD_HHmm_1000M_Vn.	HDF				
栏目	值	备注				
卫星名	FY3E					
仪器名称	MERSI					
数据区域类型	GRAN					
数据级别	L1					
分辨率/数据子	1000M					
名						
数据格式名称	HDF					
更新频率	288					
更新频率单位	Day					
分块方式	块/5分钟					
单个文件数据量	205					

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 2/15

数据量单位	MB	
日文件数据量	57.7	
日文件数据量单	GB	
位		

2 L1 数据规格

2.1 HDF 数据格式结构

表 3. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM) HDF 结构

	全局文件属性						
	私有文件属性						
	科学数据集						
分组名称		科学数据集	科学数据集名(英文)	科学数据集中文描述			
	SDS1	EV_250_Aggr.1K M_Emissive	250m Emissive Bands Earth View Science Data Aggregated to 1 km	地球观测 250m 热红外 通道融合到 1km			
Data Fields	SDS2	EV_1KM_Emissiv	1KM Emissive Bands Earth View Science Data	地球观测 1km 热红外 通道			
	SDS3	EV_1KM_LL	1km Low Light Bands Earth View Science Data	地球观测 1km 微光通 道			
	SDS4	Frame_Count	Frame Count	扫描帧计数			
	SDS5	Kmirror_Side	Kmirror Side (0 or 1 side) Flag	K 镜镜面标识			
	SDS6	EV_start_time	Earth View Start Time Since J2000.0	EV 起始时间			
	SDS7	SV_DN_average_ Emissive	Emissive Bands Space View DN average	红外通道标准探元的 冷空 DN 平均值			
Calibratio	SDS8	LL_Gain_Stage_T able	Low light Band Gain stage table	微光通道增益阶段选 择表			
n Fields	SDS9	IR_Cal_Coeff	Emissive Bands calibration Coefficients	红外通道定标系数			
	SDS10	LL_Cal_Coeff	Low Light Bands calibration Coefficients	微光通道定标系数			
	SDS11	Effect_Center_Wa veLength	Effect Center WaveLength	等效中心波长			
	SDS12	Solar_Irradiance	Solar Irradiance	太阳反射通道太阳辐射			

电邮: xuhanlie@cma.gov.cn

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间 电话: 68406763

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 3/15

CEO	SDS13	Latitude	Latitude for Every five Pixels	每隔5像元纬度	
GEO Fields	SDS14	Longitude	Longitude for Every five	每隔5像元经度	
rieius			Pixels		
QA Fields	SDS15	QA_Frame_Flag	Quality Assurance_Flag for	扫描帧预处理质量标	
QA Fields			Each Frame	识	

2.2 全局文件属性

表 4. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)全局文件属性定义

描述	属性名称	数据类型	数量	值
卫星名称	Satellite Name	8-bit signed char	不定长	FY-3E
仪器名称	Sensor Name	8-bit signed char	不定长	Medium Resolution Spectral Imager LL
传感器代码	Sensor Identification Code	8-bit signed char	不定长	MERSI LL
数据集名称	Dataset Name	8-bit signed char	不定长	MERSI L1 SDR 1km Data
文件名称	File Name	8-bit signed char	不定长	FY3E_MERSI_GRAN_ L1_YYYYMMDD_HH mm_1000M_Vn.HDF
文件别名	File Alias Name	8-bit signed char	不定长	MERSI_L1_SDR_1KM
产品生成地	Responser	8-bit signed char	不定长	NSMC
定标参数版本号	Version Of Calibration Parameter	8-bit signed char	不定长	V 1.0
定标参数更新日期	Calibration Parameter Revision Date	8-bit signed char	不定长	YYYY-MM-DD
定标系数版本号	Version Of Coefficient Index	8-bit signed char	不定长	V 1.0
定标系数更新日期	Coefficient Index Revision Date	8-bit signed char	不定长	YYYY-MM-DD
数据观测开始日期(包括年月日)	Observing Beginning Date	8-bit signed char	不定长	YYYY-MM-DD
数据观测开始时间(包 括时分秒毫秒)	Observing Beginning Time	8-bit signed char	不定长	Hh:mm:ss.sss
数据观测结束日期(包 括年月日)	Observing Ending Date	8-bit signed char	不定长	YYYY-MM-DD
数据观测结束时间(包 括时分秒毫秒)	Observing Ending Time	8-bit signed char	不定长	Hh:mm:ss.sss
数据创建日期(包括年 月日)	Data Creating Date	8-bit signed char	不定长	YYYY-MM-DD
数据创建时间(包括时 分秒毫秒)	Data Creating Time	8-bit signed char	不定长	Hh:mm:ss.sss

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间 电话: 68406763 电邮: xuhanlie@cma.gov.cn

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 4/15

描述	属性名称	数据类型	数量	值
白天夜间标志	Day Or Night Flag	8-bit signed char	不定长	D:Day N:Night M:Mix
轨道号	Orbit Number	32-bit unsigned Integer	1	
轨道周期(分钟)	Orbit Period(min.)	16-bit unsigned Integer	1	102
轨道方向	Orbit Direction	8-bit signed char	1	A:Ascend D:Descend M:Mixed
数据完整性标记(0-5级)	Data Integrity	8-bit unsigned Integer	1	0为最好,5为最差(具体定义参见注1)
总扫描线数	Number Of Scans	32-bit signed Integer	1	
白天模式扫描线数	Number Of Day mode scans	32-bit signed Integer	1	注2
晚上模式扫描线数	Number of Night mode scans	32-bit signed Integer	1	注3
处理成功的扫描线数	Successfully pre-pressed Scans	32-bit signed Integer	1	注4
地球椭球参考坐标系ID (WGS84)	Reference Ellipsoid Model ID	8-bit signed char	定长	WGS84
日地距离比	EarthSun Distance Ratio	64-bit floating point	1	
平近地点角	MeanAnomaly	64-bit floating point	1	
平均运动	MeanMotion	64-bit floating point	1	
偏心率	Eccentricity	64-bit floating point	1	
近地点俯角	PerigeeArgument	64-bit floating point	1	
升交点赤经	AscendingNodeLongitude	64-bit floating point	1	
轨道倾角	OrbitalInclination	64-bit floating point	1	
历元时间	EpochTime	64-bit floating point	1	
轨道4个角点纬度	Orbit Point Latitude	32-bit floating point	4	NW,NE,SW,SE
轨道4个角点经度	Orbit Point Longitude	32-bit floating point	4	NW,NE,SW,SE
文件的附加说明(可以 对文件的使用、创建人	Additional Annotation	8-bit signed char	不定长	XU Hanlie; +86-10-68406763;
等说明)	AdditionalAnnotation	o-on signed chai	小龙区	xuhanlie@cma.gov.cn

2.3 私有文件属性

表 5. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)私有文件属性定义

描述	属性名称	数据类型	数量	值
定标失败扫描线数	Count_CaliErr_Scans	Int16	1	0~200
定位失败扫描线数	Count_GeolErr_Scans	Int16	1	0~200
黑体观测数据受到污染的扫描线数	BB_Count_Contaminated_Sc ans	Int16	1	0~200
冷空观测数据受到污染的扫描线数	SV_Count_Contaminated_Sc ans	Int16	1	0~200

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间 电话: 68406763 电邮: xuhanlie@cma.gov.cn

文件名: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 5/15

版本号辐射响应归一化查找表	DN_Normalized_LUT_versi on	8-bit signed char	不定长	V 1.0.1
修改时间辐射响应归一化查找表	DN_Normalized_LUT_Upda teDate	8-bit signed char	不定长	YYYY- MM-DD
扫描帧数	Scan_Frame_number	16-bit unsigned Integer	1	200
扫描行数	Scan_Line_number	16-bit unsigned Integer	1	2000
每行像元数	Pixels_per_Scan	16-bit unsigned Integer	1	1536
亮温转换系数	TBB_Trans_Coefficient	Float32	2*6	
中、高增益 DN 值比值系数	M/H_DN_Ratio_Coefficient	Float32	1	
低、高增益 DN 值比值系数	L/H_DN_Ratio_Coefficient	Float32	1	
版本号增益 DN 值比值系数 DN_Ratio_Coefficient_versi on		8-bit signed char	不定长	V 1.0.1
修改时间增益 DN 值体质系数	DN_Ratio_Coefficient_Upda	8-bit signed char	不定长	YYYY- MM-DD

2.4 科学数据集

表 6. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)科学数据集(SDS)定义

SDS1. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
EV_250_Aggr.1KM_Emissive 地球观测 250m 热红外通道融合 到 1km	Uint16	[2,2000,1536]	2*2000*1536*2
注释:65535= 数据丢失; 65534=6	包和;65533=	-探元坏损。	
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Uint16	1	65535
Intercept	Float32	2	0.0
Slope	Float32	2	0.01
band_name	String	1	"6,7"
long_name	String	1	"250m Emissive Bands Earth View Science Data Aggregated to 1 km"
units	String	1	"mW/ (m² cm-1 sr)"
valid_range	Uint16	2	[0,25000]
Description	String	1	250m Emissive Bands Earth View Radiance Data Aggregated to 1 km Note: =65535, data missing; =65534, detector is saturated; =

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间 电话: 68406763

电邮: xuhanlie@cma.gov.cn

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 6/15

	1	65533 detector is dead.		
SDS2. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)	
EV_1KM_Emissive 地球观测 1km 热红外通道	Uint16	[4,2000, 1536]	4*2000*1536*2	
注释:65535= 数据丢失; 65534=	泡和; 65533=	-探元坏损。		
SDS 属性名	数据类型	数量	值	
FillValue	Uint16	1	65535	
Intercept	Float32	4	0.0	
Slope	Float32	4	0.01	
band_name	String	1	"2-5"	
long_name	String	1	"1km Emissive Bands Earth View Science Data"	
units	String	1	"mW/ (m² cm-1 sr)"	
valid_range	Uint16	2	[0,25000]	
Description	String	1	Earth View Radiance for 1km Emissive Bands Note: =65535, data missing; =65534, detector is saturated; = 65533 detector is dead.	
SDS3. SDS 名称	数据类型		数据量(字节)	
EV_1KM_LL 地球观测 1km 微光通道	Uint32	[1,2000, 1536]	1*2000*1536*2	
注释:65535= 数据丢失; 65534=	泡和;65533=	-探元坏损。		
SDS 属性名	数据类型	数量	值	
FillValue	Int32	1	4294967295	
Intercept	Float32	1	0.0	
Slope	Float32	1	1.0	
band_name	String	1	"1"	
long_name	String	1	"1km Low Light Bands Earth View Science Data"	
units	String	1	"none"	
valid_range	Uint32	2	[0, 250000000]	
Description	String	1	Earth View DN for 1km low light Bands Note: =-65535, data missing; =-65534, detector is saturated; = -65533 detector is dead.	
SDS4. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)	
Frame_Count 扫描帧计数	Uint32	[200]	200*4	
SDS 属性名	数据类型	数量	值	

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间 电话: 68406763 电邮: xuhanlie@cma.gov.cn

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品所属主题: L1 数据产品页码: 7/15

FillValue	Uint32	1	4294967295	
Intercept	Float32	1	0.0	
Slope	Float32	1	1.0	
band name	String	1	"none"	
long_name	String	1	"Frame Count"	
units	String	1	"none"	
valid_range	Uint32	2	[0,16777216]	
vand_range	Omtoz	2	Frame Count Since MERSI worked	
Description	String	1	on orbit	
SDS5. SDS 名称	数据类型		数据量(字节)	
Kmirror_Side		50007		
K 镜镜面标识	Unit8	[200]	200*1	
SDS 属性名	数据类型	数量	值	
FillValue	Unit8	1	255	
Intercept	Float32	1	0.0	
Slope	Float32	1	1.0	
band_name	String	1	"none"	
long_name	String	1	"Kmirror Side Flag"	
units	String	1	"none"	
valid_range	Unit8	2	[0,1]	
Description	String	1	Kmirror Side (0 or 1 side) Flag	
SDS6. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)	
EV_start_time EV 起始时间	Float64	[200]	200*8	
SDS 属性名	数据类型	数量	值	
FillValue	Float64	1	4294967295	
Intercept	Float32	1	0.0	
Slope	Float32	1	1.0	
band_name	String	1	"none"	
long_name	String	1	"Earth View Start Time Since 12: 00am in Jan 1, 2000.0"	
units	String	1	"hour"	
valid range	Float64	2	[0 876000]	
			Earth View Start Time Since 12:	
Description	String	1	00am in Jan 1, 2000.0	
SDS7. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)	
SV_DN_average_EMIS 红外通道冷空计数值平均值	Float32	[6,200]	6*200*4	
SDS 属性名	数据类型	数量	值	

创建者: XU Hanlie

办公室: 914 房间

电话: 68406763

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 8/15

Intercept	Float32	6	0.0
Slope	Float32	6	1.0
band name	String	1	"2-7"
long_name	String	1	"Space View DN Average for Emissive Band"
units	String	1	"none"
valid_range	Float32	2	[0.0 4095.0]
		1	Space View DN Average of
Description	String		reference detector for Emissive
			Band
SDS8. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
LL_Gain_Stage_Table 微光通道增益阶段选择表	Uint8	[2000*1536]	1*2000*1536*2
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Float32	1	255
Intercept	Float32	6	0.0
Slope	Float32	6	1.0
band_name	String	1	"1"
long_name	String	1	"Low light Band Gain stage table "
units	String	1	"none"
valid_range	Float32	2	[0,2]
Description	String	1	Low light band image gain stage choosing table:0 means High gain stage,1 means Middle gain stage, 2 means Low gain stage
SDS9. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
IR_Cal_Coeff 红外通道定标系数	Float32	[6,4,200]	200*6*4*4
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Float32	1	65535.0
Intercept	Float32	6	0.0
Slope	Float32	6	1.0
band_name	String	1	"2-7"
long_name	String	1	"Emissive Bands calibration Coefficients"
units	String	1	"none"
valid_range	Float32	2	"none"
Description	String	1	Calibration Coefficients for thermal Emissive Bands and each scan. Radiance=k0+k1*DN+k2*DN^2+k 3*DN^3., the first dimension

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间

电话: 68406763

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 9/15

			-
SDS10. SDS 名称	数据类型	维数	represents the 6 IR Bands, the second dimension contains the value of k0, k1 k2 and k3, and the third dimension response the scans. 数据量(字节)
LL_Cal_Coeff 微光通道定标系数	Float32	[1,4,200]	1*4*200*4
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Float32	1	65535.0
Intercept	Float32	1	0.0
Slope	Float32	1	1.0
band_name	String	1	"1"
	_		"Low Light Bands Calibration
long_name	String	1	Coefficients from high gain to low
			gain"
units	String	1	"none"
valid_range	Float32	2	"none"
Description	String	1	Calibration Coefficients for Reflective Solar Bands. Radiance=k0+k1*DN+k2*DN^2, the first dimension represents the LL Bands, and the second dimension contains the value of k0, k1 and k2.
SDS11. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
Effect_Center_WaveLength 等效中心波长	Float32	[1,7]	1*7*4
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Float32	1	65535.0
Intercept	Float32	1	0.0
Slope	Float32	1	1.0
band_name	String	1	"none"
long_name	String	1	" Effect Center Wave Length "
units	String	1	"none"
valid_range	Float32	2	"none"
Description	String	1	Effect Center Wave Length
SDS12. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
Solar_Irradiance 太阳反射通道太阳辐射	Float32	[1]	1*1*4
SDS 属性名	数据类型	数量	值

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间 电话: 68406763

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0 特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品 所属主题: L1 数据产品 页码: 10/15

FillValue	Float32	1	65535.0
Intercept	Float32	1	0
Slope	Float32	1	1
band_name	String	1	"1"
long_name	String	1	" Solar Irradiance "
units	String	1	"none"
valid_range	Float32	2	"none"
Description	String	1	Solar Irradiance
SDS13. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
Latitude	Float32	[400*200]	400*200*4
每隔5像元纬度	Float32	[400*308]	400*308*4
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Float32	1	-9999.9
Intercept	Float32	1	0.0
Slope	Float32	1	1.0
band_name	String	1	"none"
long_name	String	1	"Latitude for Every five Pixels"
units	String	1	"degree"
valid_range	Float32	2	[-90,90]
Line_number	String	1	"0,5,10"
Pixel_number	String	1	"0,5,10"
Description	String	1	"Latitude of Every five Pixels in WGS84"
SDS14. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
Longitude 每隔 5 像元经度	Float32	[400*308]	400*308*4
SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Float32	1	-9999.9
Intercept	Float32	1	0.0
Slope	Float32	1	1.0
band_name	String	1	"none"
long_name	String	1	"Longitude for Every five Pixels"
units	String	1	"degree"
valid_range	Float32	2	[-180,180]
Line_number	String	1	"0,5,10"
Pixel_number	String	1	"0,5,10"
Description	String	1	"Longitude of Every five Pixels in WGS84"
SDS15. SDS 名称	数据类型	维数	数据量(字节)
	Uint64	[200]	200*4

创建者: XU Hanlie 办公室: 914 房间

电话: 68406763

文件名: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0

特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品

所属主题: L1 数据产品

页码: 11/15

扫描帧预处理质量标识

注释:扫描线帧质量标识设计为64位2进制代码,每一位0或者1表示质量好与坏,每帧的数据质量 标识的是区域块的数据质量,分别是 250m 通道 40*6144 图像区域,1KM 通道 10*1536 区域。其中 第 1~17 位标识 MERSI 的通道 1~17 的扫描帧线质量, 0 表示质量好, 1 表示有质量问题质量坏, 好与 坏的基准以通道计数值是否在动态范围内。

- 第 18 位起标识扫描帧总体预处理质量, 0 成功(定标定位均成功), 1 失败未能成功完成预处理。
- 第19位标识扫描帧反射波段定标成功与失败,0定标成功,1定标失败。
- 第20位标识扫描帧反射波段定标源,0正常(VOC或SD),1替代或降级。
- 第21位标识扫描帧反射波段定标降级原因,预留(默认为0)
- 第22位标识扫描帧发射波段定标成功与失败,0定标成功,1定标失败。
- 第23位标识扫描帧发射波段定标源,0正常,1降级。
- 第24位标识扫描帧发射波段定标源降级原因,0无污染或太阳污染,1月亮污染。
- 第25位标识扫描帧发射波段定标源降级原因,0 预留,1BB 饱和
- 第26位标识扫描帧定位成功与失败,0定位成功,1定位失败。
- 第27位标识扫描帧定位数据来源,0表示GPS,1表示IOE。
- 第28位标识扫描帧是否黑体被污染,0表示没污染,1表示被污染。
- 第29位标识扫描帧是否冷空被污染,0表示没污染,1表示被污染。
- 第30位标识扫描帧是否时间码错误,0表示时间码没错误,1表示时间码错误。

第31-63位展开描述帧的详细质量信息。备用,默认为0.

SDS 属性名	数据类型	数量	值
FillValue	Uint64	1	4294967295
Intercept	Float32	1	0.0
Slope	Float32	1	1.0
band_name	String	1	"none"
long_name	String	1	"Quality Assurance_Flag for Each frame"
units	String	1	"none"
valid_range	Uint64	2	[0, 4294967295]
Description	String	1	The L1 quality flag for each frame. Note: Quality Assurance for Each frame is designed for the 16-bit binary code, and each 0 or 1 indicates good or bad quality. As described below, Bit31~Bit63: indicates the quality each scan in every band, =0, success; =1, failed; Bit18: indicates the quality of the whole preprocess, =0, success; =1,

文件名: FY-3E_中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0

特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品

所属主题: L1 数据产品

页码: 12/15

failed: Bit19: indicates the quality of the RSB Calibration, =0, success; =1, failed; Bit20: indicates the data source used for RSB Calibration, =0, routine; =1, degraded; Bit21: indicates the reason of degradation of RSB Calibration, reserved; Bit22: indicates the quality of the TEB Calibration, =0, success; =1, failed; Bit23: indicates the data source used for TEB Calibration, =0, routine; =1, degraded; Bit24: indicates the reason of degradation of TEB Calibration, =0, contaminated with solar (if Bit5=1) or none contamination(if Bit5=0); =1, contaminated with moon: Bit25: indicates the reason of degradation of TEB Calibration,=0, reserved; =1, BB saturated; Bit26: indicates the quality of geolocation, =0, success; =1, failed; Bit27: indicates the data source used for geolocation, =0, GPS; =1, Bit28: indicates the quality of BB observation, =0, none; =1, contaminated; Bit29: indicates the quality of SV observation, =0, none; =1, contaminated; Bit30: indicates the quality of time code, =0, right; =1, wrong; Bit31~Bit63, reserved, and default as 0.

文件名: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据(1KM)-V3.0

特性集名称: FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 (1KM)数据产品

所属主题: L1 数据产品

页码: 13/15

2.5 数据填充值

表 7. FY-3E 中分辨率光谱成像仪 L1 数据填充值说明

序号	数据类型	填充值	说明
	Int8	127	无
	Int16	-32768	无
	Int32	-2147483648	无
	Uint8	255	无
	Uint16	65535	无
	Uint32	4294967295	无
1	. Float32 -9999.9	0000 0	如有覆盖正常值,
1.		可做适当调整	
2	Float64 -9999.9	0000 0	如有覆盖正常值,
2.		-9999.9	可做适当调整

注:

- 1. 数据完整性计算
 - 根据质检后写入的 Count_TimeSeqErr(坏时间码数)+Count_Missing_scnlines(丢线数), 除以总线数, 计算坏线例 L:
 - 根据实际定标处理后的坏定标处理线数,除以总线数,计算定标失败比例 C;
 - 计算 L 和 C 的最大值 X = MAX (L, C)
 - 如果 X 等于 0 , 质量码标记为 0;
 - 如果 0 < X<=0.1 质量码标记为 1;
 - 如果 0.1<X<=0.8,则判断一下两种情况:
 - 如果 0.1 < L <= 0.8 并且 0.1 < C <= 0.8 时,质量码标记为 3
 - 否则 质量码标记为 2
 - 如果 X>0.8,则判断一下两种情况:
 - 如果 L>0.8 并且 C>0.8 时, 质量码标记为 5
 - 否则质量码标记为 4
- 2. 白天模式扫描线数:星下点太阳天顶角小于90度的扫描线数
- 3. 夜晚模式扫描线数:星下点太阳天顶角大于90度的扫描线数
- 4. 预处理成功的扫描线数: 总扫描线数-(时间码判识错误扫描行 + 丢线扫描行)