

## 레이더 합성자료(500m해상도, 5분주기) 포맷 정보

- 1) RDR\_CMP\_{HSR|PPI|CPP|CMX|HSP}\_PUB\_년월일시분.bin.gz  
 - HSR : HSR, PPI : PPI, CPP : CAPPI(1.5km), CMX : CMAX

### ① 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	헤더	1024 bytes
	반사도 강우강도(HSP)	2bytes(short int.)×2305×2881
비압축 용량		13,282,434bytes
자료 정보		<ul style="list-style-type: none"> <li>○관측영역내 표시를 위한 최소값 : - 20000</li> <li>○관측영역내 비관측영역 NULL값 : -25000</li> <li>○관측반경 밖 NULL값 : -30000</li> <li>○값정보                             <ul style="list-style-type: none"> <li>-반사도(dBz) : 값 × 100</li> </ul> </li> </ul>

## 2) 수상체(HCI), 우박(HAIL) 합성자료

### ① 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	헤더	1024 bytes
	수상체정보	2bytes(short int.)×2305×2881
비압축 용량		13,282,434bytes
자료 정보		<ul style="list-style-type: none"> <li>○관측영역내 표시를 위한 최소값 : -200</li> <li>○관측영역내 비관측영역 NULL값 : -250</li> <li>○관측반경 밖 NULL값 : -300</li> <li>○값정보 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 수상체정보 = 값</li> </ul> </li> </ul>

② 수상체 분류 기준

값	NCAR 분류	기상레이더센터 분류	사용 명칭
0	-	자료없음	무강수
1	구름(CL)	비	비
2	이슬비(DRZ)		
3	약한비(LR)		
4	중간비(MR)		
5	강한비(HR)	강한비	
6	우박(HA)	비+우박	우박
7	비+우박(RH)		
8	샤락눈+작은우박(GSH)		
9	샤락눈+비(GR)		
10	건설(DS)	건설	눈
11	습설(WS)	습설	눈비
14	과냉각수적(SLD)		
12	등방 빙정(IC)	빙정	빙정
13	비등방 빙정(IIC)		
50	-	비기상 예코	비기상

### 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	포맷버전
	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 1681 번째)

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)

