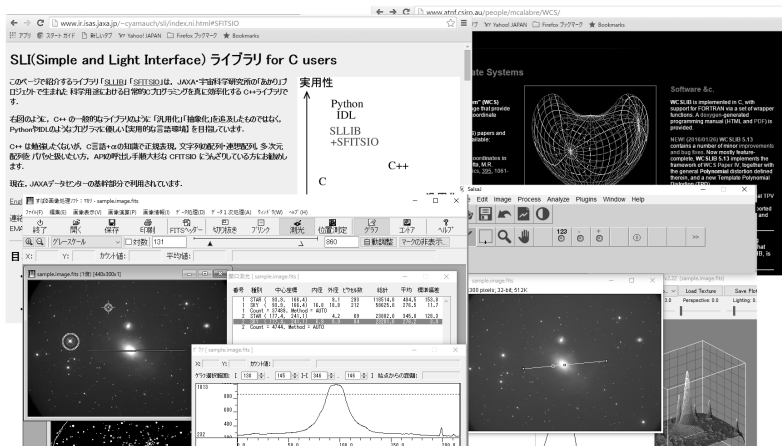


# *FITS* の手引き

— 第 6.0 版 —



(国産の *FITS* ライブラリ SFITSIO のサイトと新たな時間規約も加わった WCS Lib サイト  
教育用 *FITS* 解析ソフト、国産の Makali'i と EU-HOU の SalsaJ)

監修 天文情報処理研究会  
協力 日本 *FITS* 委員会

発行 国立天文台 天文データセンター

2016 年 5 月 25 日



## はじめに

*FITS* (Flexible Image Transport System) は天文分野の研究者をはじめ、天文アマチュアの間でも画像やデータ、テーブルなどの保存に使われるデータ形式である。

天文現象は長いタイムスパンにわたるものも多く、そのような現象の解明のためには観測データの交換やアーカイブ作成が問題なくできるように、きちんとした規格でデータを保存する必要がある。また近年の観測機器が生み出す大量のデータのアーカイブや、それらを利用したネットワーク上の VO (Virtual Observatory) などのことを考えても、共通の規格の必要性は大きい。こうしたデータの規格には、「互換性」、「単純さ」、「拡張性」、「自己記述性」といった特質が求められる。それに応える形式が *FITS* である。

*FITS* は IAU (International Astronomical Union) で天文データの正式規格と認められており、その規格の改訂作業なども IAU の委員会で統括する体制ができています。しかし、*FITS* の規格を生んだのは主に欧米の研究者たちであり、以前は *FITS* に関するドキュメント類も英語の原著文献をあたるしかなかった。こうした事態を改善するために、日本語で読める簡便な手引きを目指して、この「*FITS* の手引き」が作成されるようになった。これはまた、天文情報処理研究会が行っていた各種クックブックや手引き類の出版活動の 1 つでもあった。最初に *FITS* の手引きが出版されたのは 1993 年であり、その後、後付にあるように改訂を重ね、第 6.0 版まで版を重ねることとなった。

今回の改訂では、基本的な構成 (第 I 部として *FITS* になじみの薄い初心者を想定した *FITS* の導入的な内容、第 II 部として *FITS* 規格の公式文書である *FITS* Standard 3.0 や、関連情報のレファレンス、第 III 部として「すばる」関係の情報・装置開発者などを対象にした情報や辞書) は変わらないが、WCS PaperIV 策定や *FITS* 改訂方法の変更 (IAU-FWG 関係) などを受けて新版 6.0 とした。

*FITS* に関しては現在も基本規約に対する各種拡張等が提案・検討されており、時間と共に新たな拡張が施されていくのは確実であるので、最新の情報についてはネットワーク上のリソースも参照されたい。

この手引きが天文コミュニティでのデータ流通や機器開発に関するデータ形式の検討の一助になれば幸いです。

(この手引きは「*FITS* の手引き、第 5.3 版」をもとに関連各氏の協力のもと、*FITS* Standard や *FITS* Support Office (<http://fits.gsfc.nasa.gov>) をはじめとする各種インターネット上のリソースを取り入れて編集したものです。今回の版作成に際して有益なコメント・情報をいただいた、吉田鉄生、樋口祐一、本間英智、古澤順子、野田祥代、市川伸一 の各氏に感謝します。)

天文情報処理研究会 (編集代表 金光 理, E-mail: [kanamitu@fukuoka-edu.ac.jp](mailto:kanamitu@fukuoka-edu.ac.jp))

天文情報処理研究会 連絡先

事務局 ; 〒 181-8588 東京都三鷹市大沢 2-21-1

国立天文台 天文データセンター

市川伸一

FAX: 0422-34-3840

E-mail: [jaipa@iizaka.dc.nao.ac.jp](mailto:jaipa@iizaka.dc.nao.ac.jp)

## 目次

はじめに	1
<b>第 I 部 FITS ユーザーズガイド</b>	<b>7</b>
<b>1 FITS とは?</b>	<b>9</b>
1.1 FITS ファイルの構造	9
1.2 ヘッダの中身	10
1.3 FITS ファイルのサンプル	11
<b>2 FITS 規約に反する例</b>	<b>13</b>
<b>3 FITS ファイルを扱うには?</b>	<b>14</b>
3.1 FITS ファイルを扱うソフトウェア	14
3.1.1 一般向けの FITS ソフトウェア	14
3.1.2 本格的な解析に使う FITS ソフトウェア	23
3.1.3 FITS ソフトウェアの開発者向けのツールなど	25
3.1.4 FITS サンプルファイル	28
3.2 インターネット上のリソース	29
3.2.1 FITS に関するポータルサイト	29
3.2.2 fitsbits メーリングリスト (と NewNews の sci.astro.fits)	30
3.2.3 ADASS と IAU GA BoF	30
3.3 日本国内の情報	31
3.3.1 日本 FITS 委員会	31
3.3.2 日本 FITS 委員会ホームページ	32
3.3.3 天文データセンターと天文情報処理研究会	33
3.3.4 すばる望遠鏡の観測装置開発者向けホームページ	33
<b>4 簡単な FITS の歴史</b>	<b>34</b>
4.1 誕生	34
4.2 Random Groups	34
4.3 Generalized Extension	35
4.4 ASCII Tables	36
4.5 Floating Point	36
4.6 Physical Blocking	37
4.7 Image Extension	37
4.8 Binary Tables	38
4.9 Year 2000 Convention	39
4.10 NOST Standard 100-2.0	39
4.11 World Coordinate System	39
4.12 オーストラリア/ニュージーランド地域委員会の発足	40
4.13 FITS の MIME タイプとしての登録	40
4.14 64 ビット整数のスタンダードへの導入	40
4.15 FITS Standard	41
4.16 FITS Registry	41
4.17 2012 年 GA 以降の新体制	41
4.18 FITS 改訂の新ルールへの移行	41
4.19 WCS time 論文がスタンダードに	42
4.20 FITS Working Group の再編	42
4.21 FITS レジストリ登録の規約のスタンダードへの取り込み	42
4.22 継続中の問題	42
<b>第 II 部 FITS リファレンスガイド</b>	<b>43</b>

<b>5</b>	<b>FITS</b> スタンダード	<b>45</b>
5.1	FITS スタンダード ドキュメント	45
5.2	FITS ファイルの構成	46
5.2.1	FITS 構造	46
5.2.2	Primary HDU	46
5.2.3	Extensions	47
5.3	ヘッダ	48
5.3.1	キーワードレコード	48
5.3.2	キーワード	48
5.3.3	値	53
5.4	データ表現	55
5.4.1	文字と整数	55
5.4.2	IEEE-754 浮動小数点値	55
5.5	Random Groups 構造	56
5.5.1	キーワード	56
5.5.2	データシーケンス	57
5.6	Image Extension (Standard extension 1)	58
5.6.1	Image Extension の概要	58
5.6.2	Image Extension のヘッダ	58
5.6.3	Image Extension のヘッダの例	59
5.7	ASCII Table Extension (Standard extension 2)	60
5.7.1	ASCII Table Extension のキーワード	60
5.7.2	ASCII Table Extension のヘッダの例	62
5.8	Binary Table Extension (Standard extension 3)	64
5.8.1	Binary Table Extension の概要	64
5.8.2	Binary Table Extension のヘッダ	65
5.8.3	多次元配列と可変長配列	66
5.8.4	Binary Table Extension のヘッダの例	67
5.9	ブロッキングに関する合意	68
5.9.1	ビットストリームデバイス	68
5.9.2	シーケンシャルメディア	68
5.9.3	元のブロッキング合意について	68
<b>6</b>	<b>World Coordinate System</b>	<b>69</b>
6.1	インデックスと物理座標	69
6.2	基本 FITS (原始 FITS) での表現	70
6.3	WCS の基本コンセプト (WCS Paper I)	71
6.3.1	WCS での基本的な変換手順	71
6.3.2	変換行列	72
6.3.3	その他の関係するキーワード	73
6.4	天球座標 (Celestial Coordinates) の変換 (WCS Paper II)	76
6.4.1	天球座標 $(\alpha, \delta)$ から射影平面座標 $(x, y)$ への変換	77
6.4.2	射影平面座標 $(x, y)$ から天球座標 $(\alpha, \delta)$ への変換	80
6.4.3	WCS で記述された天球座標の解釈の具体例	81
6.4.4	HEALPix 投影法の追加	83
6.4.5	天球座標での投影法の割り当てコード表	84
6.5	分光座標 (Spectral Coordinates) の変換 (WCS Paper III)	85
6.5.1	分光座標の基本概念	85
6.5.2	分光座標の計算	86
6.5.3	分光座標の基準フレーム	88
6.6	時間座標の表現 (WCS Paper IV)	90
6.6.1	時間の値と時間の表現	90
6.6.2	時間を表現する構成要素とキーワード	91
6.6.3	実装に関するコメント	95
6.7	WCS 関係のキーワード	97

## 目次

<b>7</b>	<b><i>FITS</i> 規約の拡張</b>	<b>98</b>
7.1	予約された <i>FITS</i> の extension タイプの名前	98
7.2	近年の変化と提案中のその他の規約	99
7.2.1	MIME コードとしての <i>FITS</i>	99
7.2.2	Registry of <i>FITS</i> conventions	99
7.3	<i>FITS</i> の拡張の手順	101
7.4	キーワードのまとめ	102
7.5	DATExxxx キーワードと 2000 年問題	104
7.5.1	DATExxxx キーワードに関する問題の経緯	104
7.5.2	DATE-OBS キーワードの精細な再定義	104
<b>8</b>	<b>IAU で推奨される単位</b>	<b>109</b>
	参考文献	111
	<b>第 III 部 <i>FITS</i> 開発者ガイド</b>	<b>113</b>
<b>9</b>	<b>すばる <i>FITS</i> ヘッダ統一案 (観測装置開発者に向けて)</b>	<b>115</b>
9.1	すばる <i>FITS</i> ヘッダルール (Ver.1.7.0(May 17, 2016))	115
<b>10</b>	<b>すばる関係の <i>FITS</i> キーワード辞書類</b>	<b>118</b>
10.1	基本ヘッダ辞書	118
10.1.1	基本ヘッダ辞書各項目の説明	118
10.1.2	基本ヘッダ辞書 (2003/12/10)	119
10.2	装置固有ヘッダ辞書	157
10.2.1	AO188(Adaptive Optics) 固有ヘッダ辞書	157
10.2.2	AO36(Adaptive Optics) 固有ヘッダ辞書	160
10.2.3	CIAO 固有ヘッダ辞書	160
10.2.4	CISCO/OHS 固有ヘッダ辞書	161
10.2.5	COMICS 固有ヘッダ辞書	161
10.2.6	FMOS 固有ヘッダ辞書	163
10.2.7	FOCAS 固有ヘッダ辞書	164
10.2.8	HDS 固有ヘッダ辞書	164
10.2.9	HiCIAO 固有ヘッダ辞書	166
10.2.10	Hyper Suprime-Cam 固有ヘッダ辞書	167
10.2.11	IRCS 固有ヘッダ辞書	168
10.2.12	Kyoto3D-II 固有ヘッダ辞書	169
10.2.13	MIRTOS 固有ヘッダ辞書	170
10.2.14	MOIRCS 固有ヘッダ辞書	170
10.2.15	Suprime-Cam 固有ヘッダ辞書	171
10.3	略号表 (1998/09/09 版)	172
10.4	<i>FITS</i> ヘッダサンプル	174
10.4.1	CAC (1999/03/02 版)	174
10.4.2	CIAO(+AO36) (2003/12/31 版)	175
10.4.3	CISCO/OHS (2003/12/31 版)	183
10.4.4	COMICS(2003/12/31 版)	188
10.4.5	FMOS (2013/01/01 版)	192
10.4.6	FOCAS(2003/12/31 版)	194
10.4.7	HDS(2014/12/04 版)	206
10.4.8	HiCIAO(+AO188) (2014/11/13 版)	210
10.4.9	Hyper Suprime-Cam (2015/08/07 版)	215
10.4.10	IRCS(+AO188) (2015/12/27 版)	217
10.4.11	Kyoto3D-II (2006/12/8 版)	233
10.4.12	MIRTOS (1998/09/03 版)	237
10.4.13	MOIRCS (2006/12/8 版)	242

10.4.14	Suprime-Cam (2009/12/22 版)	249
10.5	<i>FITS</i> ヘッダ情報の STARS データベースへの登録形式	251
10.6	すばる <i>FITS</i> データの構造とキーワードとの関係	256





## 第I部

# *FITS* ユーザーズガイド

～一般ユーザ向けの *FITS* の解説～

編集担当: 金光 理



# 1 FITS とは？

*FITS* (The Flexible Image Transport System) は天文分野で使われるファイルの代表的フォーマット (形式) である。最初は天体画像のデータを交換するために作成されたフォーマットだったが、継続的に拡張され、現在では、(天体スペクトルのデータ、X線観測のイベントデータ、天文カタログを取めた表データ)、などの天文分野で使われる一通りのデータを扱える汎用のフォーマットになっている。IAU(International Astronomical Union = 国際天文学連合) の Division B, commission5(ドキュメントと天文学データを扱う第5委員会) の下の *FITS* ワーキンググループがフォーマット規約の管理をしており、この意味でも「お墨付き」の天文標準フォーマットと言える。具体的な *FITS* ファイルの中身は次のようになっている。

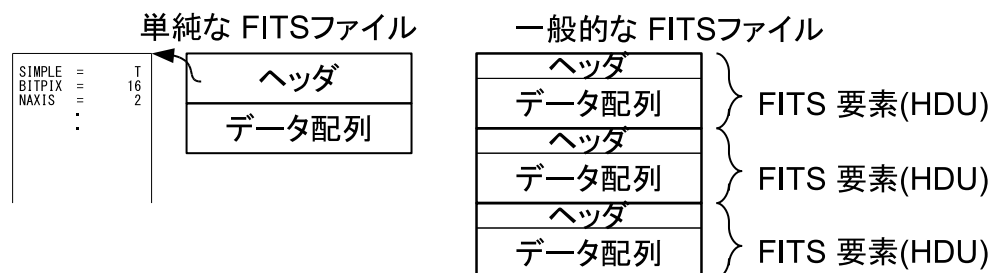
## 1.1 *FITS* ファイルの構造

*FITS* は上記のとおり単なる画像フォーマットではない。天文分野では科学的データセットの運搬、解析、アーカイブ (蓄積) 等、あらゆる場面で *FITS* ファイルが使われる。

- 多次元データ配列: 1次元スペクトル, 2次元イメージ, 3次元データキューブ等
- 様々な情報を行・列に並べた表形式のデータの格納
- データに関する詳細な情報をヘッダに書いてデータと一緒に供給

といった例があげられる。

単純な *FITS* ファイルの構造は ASCII テキストで書かれたヘッダとバイナリの (通常は多次元の) データ配列からできている。現在ではこの「基本」 *FITS* 要素 (Basic *FITS* 要素)<sup>1</sup> に加えて同じデータ格納構造 (ヘッダ+データ) を持つ拡張された他の *FITS* 要素が付け加わってもよいことになっている (*FITS* 要素は HDU(Header Data Unit) とも呼ばれる、第 II 部参照)。模式図で表すと次のようになる。



多くの *FITS* ファイルは1つのヘッダと1つのデータ配列を持つファイルだが、もっと複雑なデータを詰め込むこともでき、実際、最新の大型観測装置が吐き出すデータにはそのようなものも見られるようになっている。

<sup>1</sup>規定文書である *FITS* Standard では *FITS* structure と表記されるが *FITS* ファイル全体の構造と紛らわしいので [要素] という日本語を当てている。

## 1. FITS とは？

FITS ファイルの構成をもう少し詳しく見ていくと、

- ・(基本) FITS 要素 (HDU 0)
- ・(拡張) FITS 要素 1 (HDU 1)
- ・(拡張) FITS 要素 2 (HDU 2)
- ...

のように (ヘッダ+データ) の FITS 要素が連なっており、いずれの FITS 要素 (HDU) も整数個の FITS ブロックからなる。FITS ブロックのサイズは 2880 バイト (23040 ビット = 最初の策定時のあらゆる計算機のワード長の最小公倍数、第 II 部参照) である。

1 つの FITS 要素 (HDU) は大きく 2 つの部分に分けられる。

前半部のヘッダは 1 つ以上の FITS ブロックからなり、データの目的、種類、構造、バイト数、レコード数などのデータに関する解説部分となっている。1 行が 80 文字<sup>2</sup> となるキーワードレコードの連なりで、整数個の FITS ブロックに収められる (1 つの FITS ブロックには  $2880/80=36$  行が収まるので、ヘッダが 36 行を越える時は複数個の FITS ブロックが必要となる。また、ヘッダが 1 FITS ブロックに満たない場合は空白行で埋められちょうど整数個の FITS ブロックとされる)。1 つの行の各欄の使い方や用語には一定の規約がある (次の 1.2 節参照)。

後半部のデータ (データ配列) は 1 つ以上の FITS ブロックからなり、ヘッダの直後の FITS ブロックから実際のデータが書きこまれる。

すなわち、1 つの FITS 要素 (HDU) の構造は

・ヘッダ (2880 バイト × n (整数))	ヘッダ 1 (80 バイト・キーワードレコード) ヘッダ 2 (80 バイト・キーワードレコード) ヘッダ 3 (80 バイト・キーワードレコード) ヘッダ 4 (80 バイト・キーワードレコード) ...
・データ (2880 バイト × n (整数))	データ (バイナリ or アスキー) . .

のようになっている。

### 1.2 ヘッダの中身

ヘッダは 80 バイトのキーワードレコードの並びである。その数は無制限であり、最後のキーワードレコードは END というキーワードで示される (次々ページのサンプル参照)。

FITS ヘッダのキーワードレコードは次の形式に従う (80 バイト=80 文字を 80 桁と表示している。ただし HISTORY、COMMENT、“空白” キーワードは例外でこれに従わない)。

キーワード = 値 / コメント

ここで 1-8 桁目: キーワード、8 文字以下の左詰めされた ASCII 文字列  
9 桁目: = (等号)  
10 桁目: 空白 (ASCII のブランク, 16 進の 0x20 または 20H)

<sup>2</sup>80 文字は古い FORTRAN 言語でのカードのイメージである。

### 1.3. FITS ファイルのサンプル

キーワードには小文字は使用しない。値については一定のフォーマットに従う (5 章参照)。いくつかの必須パラメータは一定のフォーマットが要求され、その他のパラメータについてもフォーマットを固定しておくことが推奨される。

推奨 (場合によっては要求) される固定フォーマットは以下の通り (次ページの例も参照)。

- 文字型の変数: 標準 8 文字 (長くても短くても可)。11 桁目に ' ' を置き、続けて文字列を書き、終端の ' ' を置く。
- 論理型の変数: T 又は F を 30 桁目に置く。
- 整数型の変数: 11-30 桁目に右そろえ。
- 実数型の変数: 11-30 桁目に右そろえ (小数部がある場合は小数点必須、指数表現の場合は 'E' または 'D' を使う)。

最小限必要なキーワードは以下の通りで NAXISn までの順序も固定されており、フォーマットも上述の通りである。

**SIMPLE** 論理型: ファイルが FITS 規格に適合するかどうかを示す。

**BITPIX** 整数型: 各データの値を何ビットで表現しているかを示す。

**NAXIS** 整数型: データ配列の座標軸の本数を示す。

**NAXISn** 整数型: n は 1 から NAXIS の値までで各々第 n 軸に沿ったデータの数。

**END** 値を持たない。9-80 桁は空白でヘッダレコードの終了を表す。

このうち SIMPLE を除くキーワードはすべての FITS 要素のヘッダに必要である。また、SIMPLE キーワードは (基本)FITS 要素のヘッダの最初に現れなければならない。NAXIS=0 の場合、NAXISn はあってはならない。キーワードの二重定義はしない。

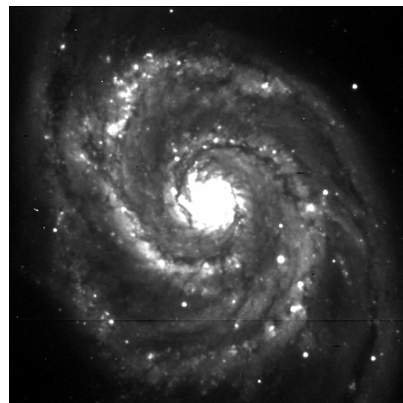
/ (スラッシュ) は後ろにコメントがある場合は必須である。/ はパラメータ値の後ならどこでもよいが最低 1 つの空白を直前に置く。

他のキーワードについては 5.3.2 を参照のこと。

### 1.3 FITS ファイルのサンプル

参考のため、銀河 M51 の画像の FITS ファイルのヘッダを次ページに例としてあげる。これは、光赤外分野の代表的な解析ソフトである IRAF のサンプルデータ (display 命令に dev\$pix と指定して表示される) を FITS で出力したものである。(注: サンプルとしてよく取り上げられるデータなのでここでも取り上げたが、キーワードの IRAF-B/P のように規約に合わない部分もある (次の 2 章参照のこと))。

最初の 2 行はキーワードレコードの桁を示すためにあり、表のヘッダの一部ではない (以降に出てくるヘッダサンプルでも同様)。また、データ部はバイナリなので紙面には提示しない。



元画像は右のとおり →

1. FITS とは？

Main Header (IRAF dev\$pix)

```

1          2          3          4          5          6          7
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345...
-----
SIMPLE =                               T / FITS STANDARD
BITPIX =                               16 / FITS BITS/PIXEL
NAXIS  =                               2 / NUMBER OF AXES
NAXIS1 =                               512 /
NAXIS2 =                               512 /
BSCALE =           1.0000000000E0 / REAL = TAPE*BSCALE + BZERO
BZERO  =           0.0000000000E0 /
OBJECT = 'm51 B 600s' /
ORIGIN = 'KPNO-IRAF' /
DATE   = '02-09-90' /
IRAFNAME= 'pix' / NAME OF IRAF IMAGE FILE
IRAF-MAX=           1.993600E4 / DATA MAX
IRAF-MIN=          -1.000000E0 / DATA MIN
IRAF-B/P=           16 / DATA BITS/PIXEL
IRAFTYPE= 'INTEGER' /
IRAF-MAX=           1.229817E4 / DATA MAX
IRAF-MIN=          -6.053954E0 / DATA MIN
IRAF-B/P=           16 / DATA BITS/PIXEL
IRAFTYPE= 'FLOATING' /
CCDPICNO=           53 / ORIGINAL CCD PICTURE NUMBER
ITIME   =           600 / REQUESTED INTEGRATION TIME (SECS)
TTIME   =           600 / TOTAL ELAPSED TIME (SECS)
OTIME   =           600 / ACTUAL INTEGRATION TIME (SECS)
DATA-TYP= 'OBJECT (0)' / OBJECT,DARK,BIAS,ETC.
DATE-OBS= '05/04/87' / DATE DD/MM/YY
RA      = '13:29:24' / RIGHT ASCENSION
DEC     = '47:15:34' / DECLINATION
EPOCH   =           0.00 / EPOCH OF RA AND DEC
ZD      = '22:14:00' / ZENITH DISTANCE
UT      = '09:27:27' / UNIVERSAL TIME
ST      = '14:53:42' / SIDERIAL TIME
CAM-ID  =           1 / CAMERA HEAD ID
CAM-TEMP=          -106.22 / CAMERA TEMPERATURE, DEG C
DEW-TEMP=          -180.95 / DEWAR TEMPERATURE, DEG C
F1POS   =           2 / FILTER BOLT I POSITION
F2POS   =           0 / FILTER BOLT II POSITION
TVFILT  =           0 / TV FILTER
CMP-LAMP=           0 / COMPARISON LAMP
TILT-POS=           0 / TILT POSITION
BIAS-PIX=           0 /
BI-FLAG =           0 / BIAS SUBTRACT FLAG
BP-FLAG =           0 / BAD PIXEL FLAG
CR-FLAG =           0 / BAD PIXEL FLAG
DK-FLAG =           0 / DARK SUBTRACT FLAG
FR-FLAG =           0 / FRINGE FLAG
FR-SCALE=           0.00 / FRINGE SCALING PARAMETER
TRIM    = 'Apr 22 14:11 Trim image section is [3:510,3:510]'
BT-FLAG = 'Apr 22 14:11 Overscan correction strip is [515:544,3:510]'
FF-FLAG = 'Apr 22 14:11 Flat field image id Flat1.imh with scale=183.9447'
CCDPROC = 'Apr 22 14:11 CCD processing done'
AIRMASS =           1.08015632629395 / AIRMASS
HISTORY New copy of one035.imh
HISTORY New copy of one035
HISTORY New copy of m51
HISTORY New copy of m513
HISTORY New copy of m51
END

```

## 2 FITS 規約に反する例

次のような間違いはよくあるものだが、FITS 規約には抵触するので、注意すること。

- ヘッダキーワードの文字種違反 ヘッダキーワードは大文字でなければならない。また ASCII 文字、数字、'\_'、'-' 以外を含んではならない (5.3.1 参照)。

× simple = T ←キーワードが小文字  
× IRAF-B/P= 16 ←キーワードに'/'が含まれる

- EQUINOX の値違反 EQUINOX の値は浮動小数点値でなければならない (5.3.2 参照。また EPOCH は使わないこと)。

× EQUINOX = 2000 ←整数値になっている

- キーワードの順序違反 例えば EXTEND は NAXIS より前ではならず NAXISn の直後に置く。(5.3.2 参照)

SIMPLE = T  
BITPIX = 32  
× EXTEND = T  
NAXIS = 3

- ヘッダの文字値の違反 ヘッダの文字値を囲むのは single quote(') であり、double quote(") ではない。固定フォーマットでは' の位置にも注意 (5.3.3 参照)。

× XTENSION = "TABLE " ←引用符が"になっている  
× XTENSION = 'IMAGE' ←XTENSION キーワードでは後の' は 20 桁目以降

- データ部の値の制限違反 データ部では unsigned integer は使えない。例えば、

BITPIX = 16

のような場合は使える値は、-32768 ~ 32767 である (5.4.1 参照)。

16-bit 符号なし整数を使いたい場合は BZERO = 32768 などとする。

- ASCII Table Extension の TFORMn のフォーマット記法違反

ASCII Table Extension の TFORMn では、FORTRAN-77 の記法で書かなければならず、C フォーマットではだめである (5.6.1 参照)。

× TFORM1 = '%6d '

- 浮動小数の指数形式の記法違反 浮動小数では、整数部または小数部のどちらかは必要なので指数部だけでは違反になる。また小数点は必須ではないので、整数に指数部を続けるのは可 (5.3.3 参照)。

× IRAF-MAX = E30  
○ IRAF-MAX = 12  
○ IRAF-MAX = 1E30

などなど。他にも似たような例はあると思われるので注意されたい。

(なお、2000 年に制定された NOST Standard 100-2.0 以降ではヘッダの値の記述方式にフリーフォーマットが認められたことにより、従来よりも自由度が大きくなった (文字値が 8 文字を超えても可とか、数値の桁位置がフリーになった、とか)。

### 3. FITS ファイルを扱うには?

## 3 FITS ファイルを扱うには?

実際に FITS ファイルを利用するために必要なソフトウェアや、利用の際に参考になる情報があるサイトなどの紹介をする。URL やバージョンなどは 2016 年 2 月末時点のもので、その後変更になっている場合もあることに注意。

### 3.1 FITS ファイルを扱うソフトウェア

#### 3.1.1 一般向けの FITS ソフトウェア

##### 3.1.1.1 代表的な FITS ブラウザソフトの比較 : [無償のブラウザソフト比較]

FITS ファイルを表示するためのソフトは多数あるが、無償で使える代表的なものについて簡単にまとめたものを表として示す。

	Makali'i	BeSpec	FITSview	fv	ds9	jskycat	SalsaJ
開発 (配布) 元	国立天文台	川端哲也 (美星天文台)	NRAO	GSFC	SAO	ESO	EU-HOU
配布形態 <sup>1</sup>	B	B	S/B	S/B	S/B	S/B	B
Windows 版	○	○	○	○ (5.3)	○	○	○
Macintosh 版 <sup>2</sup>	×	×	○	△ (v3 まで)	×	○	○
Linux 版	×	×	○	○	○	○	○
Solaris(Sparc) 版	×	×	○	○	○	○	×
他の UNIX 版	×	×	HP, SGI Alpha	MacOSX	MacOS X HP, SGI	Java 環境	MacOS X
最新版	2.0c	0.9(XP まで)	2.03(Win)	5.4	7.4	3.0	2.3
最新版の日付	'14/07/31	'02/05/10	'02/02/08	'15/09	'15/12/21	'09/06/04	'12/10
ヘッダ表示	○	○	○	○	○	○	○
WCSSupport <sup>3</sup>	○	×	○	◎	◎	○	○
tableFITS 対応 <sup>4</sup>	×	×	×	◎	○	×	×
Profile 抽出	○	○	×	○	○	○	○
Database 連携	×	×	×	○	○	○	×
画像形式の対応	BMP GIF, JPEG PNG, TIFF 他	×	BMP	BMP PNG JPEG PS 他	PNG JPEG TIFF PPM	BMP JPEG TIFF PNM	BMP JPEG TIFF PNG 多国語
その他	日本語 ヘルプ	日本語 ヘルプ	-	Tcl 対応	IRAF 対応	-	-

<sup>1</sup> S: source, B: binary    <sup>2</sup> Mac OS X を除く (OS X は UNIX 版参照)

<sup>3</sup> WCS 対応の記述があるものを○としたが、単に天球座標表示ができる程度でも○になっている。◎は最近の WCS キーワードにも対応しているもの    <sup>4</sup> ASCII, BINTABLE Extension 共に対応なら◎

個々のブラウザについてはこの後の節で順に紹介するが、上の表からもわかるように、それぞれのブラウザは特徴を持っている。表には現われない部分 (例えば動作が重いとか) もあるので、使用目的に応じて最適なものを選ぶのが良いことになる。例えば、

- IRAF の画像ブラウザに使用したい ⇒ ds9 (SAOimage や後述の ximtool でも可)
- データベースやカタログと一緒に使用したい ⇒ jskycat, fv, ds9
- 機種や OS を問わず使用したい ⇒ fv, ds9, jskycat, FITSview, SalsaJ (ほぼすべてのソフトには Windows 版がある)
- 色々な FITS ファイル (WCS(World Coordinate System) や Extension 含む) を見たい ⇒ fv
- とにかく軽いソフトウェアが欲しい ⇒ FITSview



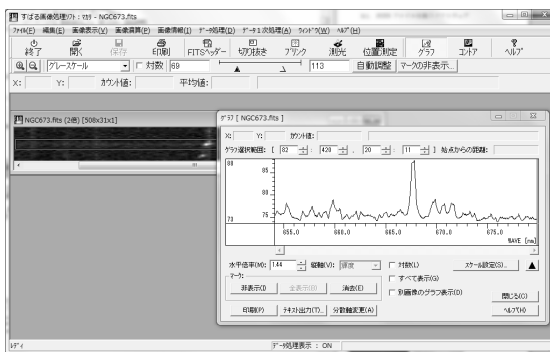
### 3.1. FITS ファイルを扱うソフトウェア

- 色々な画像形式を扱いたい ⇒ Makali'i, fv, jskycat, SalsaJ
- 日本語でヘルプや説明がある ⇒ Makali'i, BeSpec
- 分光スペクトルを扱いたい ⇒ Makali'i, BeSpec, IRIS(3.1.1.5 参照), SalsaJ

といった選択が考えられる。

#### 3.1.1.2 Makali'i : [国産の教育向け FITS ソフトウェア]

Makali'i (マカリィと読む)<sup>3</sup> は教育現場で無償で簡単に使えることを目的に、国立天文台と(株)アストロアーツにより開発、配布されているソフトウェアである。FITS 画像やヘッダのブラウズその他、画像演算(加減乗除)、ダーク・フラット処理、測光・位置測定や波長軸に沿ったスペクトルのグラフ表示などの各種測定機能を持っており、一通りの解析が可能である。以前はユーザ登録が必要だったが、



(Mkali'i で解析中の例)

が、現在公開されている 2.1 ではユーザ登録不要になった(個人情報の扱いでの問題を避けるため)。従来も登録が必要なだけで無償で使えていたが、今後は登録の手間もなく、誰でも自由に使えるフリーソフトとなった。現在は Windows 版のみ(英語版はあり)。

代表的な機能は次のとおり。

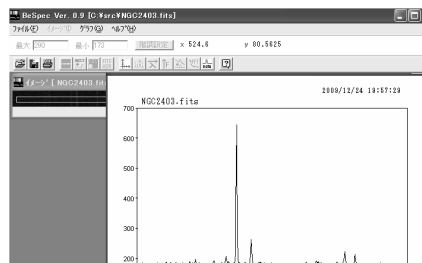
- 8,16,32 ビット整数、32,64 ビット実数、3次元以上のデータファイルにも対応
- 画像演算(画像の加減乗除)やそのバッチ処理
- バイアスやダーク差し引き、フラット処理などの1次データ処理
- プリント、測光や位置測定
- FITS ヘッダ表示
- スペクトル軸の表示(関係する WCS 対応)、測定やコントア表示

最新バージョンは 2.1 で、配布元には次からたどれる。(2016年3月版)

<http://makalii.mtk.nao.ac.jp/>

#### 3.1.1.3 BeSpec : [スペクトル解析向けの国産ソフトウェア]

BeSpec は美星天文台の川端哲也氏(kawabata@bao.go.jp)により開発、配布されているソフトウェアである。VisualBASIC と VisualC で開発され自由にダウンロード・利用できるようになっている。FITS ファイルの表示だけでなく、一般向けのソフトウェアとしてはめずらしくスペクトル解析用の機能を多く持っており、そうした処理をしたいユーザには貴重なソフトである。Windows 版のみ。



(BeSpec で解析中の例)

<sup>3</sup>Makali'i はハワイ語で「小さな目」の意で「プレアデス星団(和名 すばる)」を意味することからすばる望遠鏡のデータ解析用という意味が込められている。

### 3. FITS ファイルを扱うには?

代表的な機能は次のとおり。

- 16bit,32bit 整数、32bit 単精度浮動小数点型の FITS に対応
- 一次処理 (ダーク・バイアスの差引、フラットフィールドイング)
- スペクトルの一次元化 (スカイ差引、天体スペクトル抽出)
- 比較光の波長同定と波長較正 (横軸波長単位のグラフへ変換)
- スペクトル測定 (等価幅とガウスフィットによる線スペクトルの中心波長や半値幅測定)

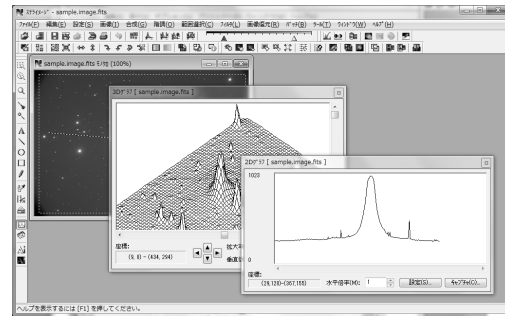
最新バージョンは 0.9 で、配布元は次のとおり。(2002 年 5 月版)

(注: Windows Vista/7 ではインストールできるものの正常に動作しないようである。Windows7 の WindowsXP mode でなら OK)

<http://www.bao.go.jp/soft/bespec/>

#### 3.1.1.4 StellaImage : [国産の天文画像処理用の商用ソフトウェア]

StellaImage は (株) アストロアーツにより開発、配布されているソフトウェアである。どちらかという望遠鏡で撮った天体画像を画像処理してきれいなイメージに仕上げる用途の商用ソフトでアマチュア天体観測者などによく使われている。FITS ファイルの表示だけでなく、画像処理関係の豊富な機能を持っている。Windows 版のみ。



(StellaImage で解析中の例)

代表的な機能は次のとおり。

- 8,16,32bit 整数、32,64bit 実数の FITS の読み書きとヘッダ表示、JPEG, BMP, DIB, GIF, PNG, TIFF などの汎用画像形式や SBIG などの CCD カメラ、デジタル一眼レフカメラの RAW 形式などにも対応 (RAW 形式での保存は不可)
- 一次処理 (ダーク、フラット補正やホット、クールピクセル除去のバッチ処理含む)
- 画像復元、PSF 測定など
- RGB, CMY 分解、合成やコンポジットなどの画像処理
- 画像演算 (加減乗除) やビニング、ブリンクによる比較
- シャープ、エンハンス、スムーズなどのフィルタリング
- コントアや輪郭検出
- ヒストグラムやスライス面のプロファイル表示

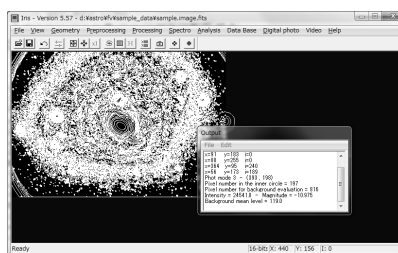
最新バージョンは 7.1d で、Windows Vista/7/8/8.1/10 では 64 ビット版にも対応しその場合は 4GB を越えるメモリも使用可能。配布元は次のとおり。(2016 年 2 月現在)

<http://www.astroarts.co.jp/products/stling7/>

### 3.1. FITS ファイルを扱うソフトウェア

#### 3.1.1.5 IRIS : [Windows 対応の 天文用イメージプロセッシングソフトウェア]

IRIS は Christian Buil の開発している無償の天文イメージプロセッシングソフトである。FITS と PIC に対応し、四則演算をはじめとする各種の画像演算、測光やスペクトル解析、ガウシアンなどのフィルタリング、BMP, JPEG, TIFF, PNG などとの画像変換、一眼レフデジタルカメラ画像への対応などの機能を持っている。



(IRIS で解析中の例)

代表的な機能は以下の通り。

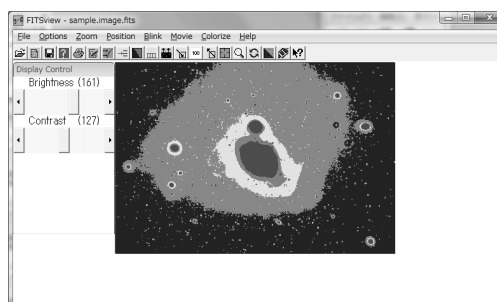
- データの一次処理ができる (ダーク, フラット 作成など)
- 各種画像演算ができる (四則演算、ガウシアンフィルター、アンシャープマスクなど)
- 測光、スペクトル解析などができる
- WCS に対応している (天球座標表示可能)
- ビデオキャプチャーなどにも対応

最新バージョンは 5.59 で、AstroSurf のサイトから配布されている。(2010 年 6 月 24 日版)

<http://www.astrosurf.com/buil/us/iris/iris.htm>

#### 3.1.1.6 FITSView : [マルチプラットフォームの FITS 画像ブラウザ]

NRAO(National Radio Astronomy Observatory) の Bill Cotton は FITS ブラウザとして FITSView ファミリーを開発し多くのプラットフォームで使えるようにしている。しばらくアップデートがなく、ちょっと古いソフトになってしまっているが、その分軽く、代表的なプラットフォームで同じように使えるのは利点である。Windows 3.1, 95 以上で使



(FITSView で解析中の例)

える FITSView、Mac OS 7 以降で使える Mac FITS View、Unix/X Window で使える XFITSView (代表的な Unix 系 OS 向けのバイナリがあるが最新まであるのは Linux 版)、があり、現在では非常に軽いソフトと言える。

代表的な機能は以下の通り。

- FITS ヘッダを読める
- gzip 圧縮された FITS ファイルを直接読める
- 2 ないし 3 次元の FITS 画像を読める
- WCS に対応している (天球座標表示可能)
- Movie が見られる

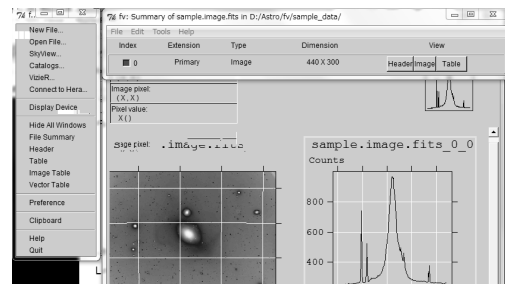
最新バージョンは FITSView が 2.0.3(2002 年 2 月版)、MacFITSView が 1.4(1998 年 4 月版、Mac OS 7 ~ 9)、X FITS View が 2.2(2007 年 8 月版) で、配布元は次のとおり。

<http://www.nrao.edu/software/fitsview/>

### 3. FITS ファイルを扱うには?

#### 3.1.1.7 fv : [FITS ファイルのインタラクティブな操作ができるソフトウェア]

fv は FITS ファイルのブラウザ兼エディタであり、後述の FITS ソフトウェアツール集である FTOOLS パッケージ標準のブラウザとして開発されてきたが、現在ではインタラクティブな操作もできるスタンドアロンのソフトウェアとしてもリリースされている。FTOOLS は基本的に Unix プラットフォーム向けだが、



(fv で解析中の例)

fv は Windows や Mac OS X 向けのバイナリも用意されており (Mac OS 9 以前には Ver.3 しかない)、マルチプラットフォーム用に POW という graph widget をデフォルトで使っている (画像表示には 3.1.1.8 の ds9 を使うこともできる)。また、XPA (X Public Access<sup>4</sup>) というプロトコルを使って他のソフトからコントロールしたり、Tcl スクリプトや AppleScript などのスクリプトによる操作も可能である。

代表的な機能は次のとおり。

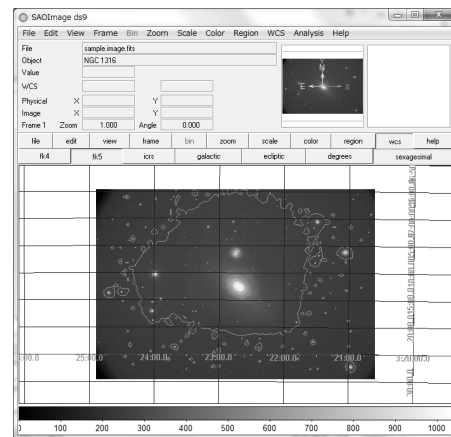
- ASCII Table, Binary Table Extension にも対応
- FITS ヘッダを読んだり修正したりできる
- 2D, 3D 以上のデータの表示ができる (POW あるいは ds9 を使用。画像の修正や文字入れなども可)
- プリント、プロット、コントラ処理
- WCS 対応 (天球座標表示可能。CD キーワードにも対応。WCS については 6 章参照)
- 画像のデータ値を表に出力可能
- Tcl スクリプト、AppleScript、XPA 対応
- Vizier を始め多くのオンラインカタログに対応 (カタログを参照してオブジェクトのプロット可能)

最新バージョンは fv 5.4 (POW 5.4、ただし Windows 版は 5.3 のまま) で、配布元は次のとおり。(2015 年 9 月版)

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/software/ftools/fv/>

#### 3.1.1.8 ds9 : [IRAF にも対応するブラウザ]

ds9 は SAO (Harvard 大の附属天文台である Smithsonian Astrophysical Observatory) で開発されている FITS ブラウザである。元々は X Window 上の画像表示ツールとして NOAO (アメリカの National Optical Astronomy Observatory) と協力して開発され、専門家向けの天文解析パッケージである IRAF の標準表示ツールとしても使われていた SAOimage の後継ソフトである。ds9 は当初 X Window で先行開発されていたが、現



(ds9 で解析中の例)

<sup>4</sup><http://hea-www.harvard.edu/RD/xpa/>

### 3.1. FITS ファイルを扱うソフトウェア

在では多くの Unix 系プラットホーム (Mac OS X 含む) と Windows 版も同時にリリースされるようになってきているようだ。機能的には SAOimage と PC IRAF 対応の表示ツールである ximtool に加えて更に機能追加したものと言ってよく、X Window 版は IRAF の表示ツールとして使える。最新のバイナリが公開されているのは、Linux, Linux 64, Mac OS X, Windows7/8/10 である。(上記以外の Unix プラットホーム用 (Solaris, Alpha, hpux, sgi など) はアーカイブで古い版しかないようだ)。

代表的な機能は次のとおり。

- FITS ヘッダの閲覧
- Binary Table, Image などの Extension を扱える
- FITS の n 次元画像を扱える
- 圧縮された FITS 画像を扱える
- 生のイベントファイルをサポート
- IRAF 形式をはじめ一般ファイルの閲覧と編集も可能
- 一般的な各種画像フォーマットへの書き出しが可能
- ブリンク、コントラ、スライス面のプロットなどができる
- ビニングやグリッド表示ができる
- モザイクイメージへの対応
- WCS に対応 (天球座標表示可能)
- データベースサーバに接続して表示可能
- XPA に対応

最新版は 7.4 で配布元は次のとおり。(2015 年 12 月 21 日版。Windows 版は 2013 年 4 月の 7.2.1 版が最新だが、cygwin を使えば最新版が動く)

<http://ds9.si.edu/site/Home.html>

#### 3.1.1.9 SAOImage : [IRAF 対応ブラウザ]

開発の主力は ds9 に移っているが、元になった SAOimage も Doug Mink によってメンテナンスされ入手可能である<sup>5</sup>。ximtool と共に比較的軽いツールであり、画像解析処理に必要な基本的な機能 (色、階調の変換、拡大縮小、方向の反転など) ができるほかに、WCS 対応、IRAF との通信、などができる一方で、種々の形式での画像保存やカラー印刷ができないなどの制限もある。現在はソースのみが入手可能なようだ。最終版 1.35.1 の配布元は次のとおり。(2003 年 12 月版)

<http://tdc-www.harvard.edu/saoimage/>

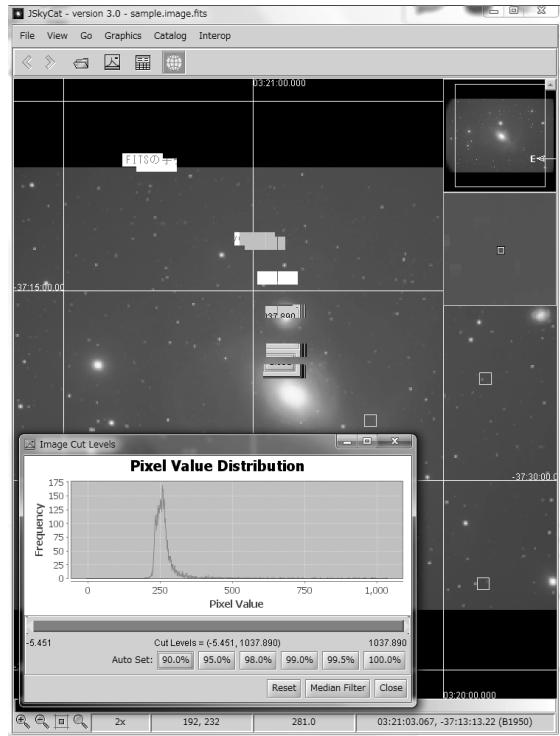
---

<sup>5</sup>SAOimage の後継ソフトは最初 SAOtng という名前で開発され、その後 ds9 が開発された。これは全て SF TV ドラマ Star Trek (日本では最初、宇宙大作戦として放映された) からとった名前であり、開発者にファンがいるらしい。ちなみに Star Trek の TV シリーズは 1966-69 の最初の作品が TOS (The Original Series)、1987-94 の TNG (The Next Generation)、1993-99 の DS9 (Deep Space 9)、1995-2001 の VOY または VGR (VoyGeR)、2001-2005 の ENT (ENTerprise)、がある。

### 3. FITS ファイルを扱うには?

#### 3.1.1.10 jskycat : [ESO のビジュアルライゼーションツール]

ESO (European Southern Observatory) では、天文イメージのビジュアルライゼーションとカタログやアーカイブへのアクセスツールである SkyCat<sup>6</sup> を開発しており、それをベースにした Java 版の JSky パッケージも開発している。JSky は Java ベースになったことで、Java 環境があれば機種・OS に係らず動作するのが利点であり、動作には JDK (Java 2 Standard Edition Development Kit) とイメージングのツールキットである JAI (Java Advanced Imaging toolkit) が必要である。現在は sourceforge での開発に変わったようで、JSky のメインアプリケーションである jskycat については、Windows, MacOS X, Linux 用にはバイナリも用意されるようになっており、インストーラー一発で動作可能となっている。



(jskycat で解析中の例)

代表的な機能は次のとおり。

- FITS や他の汎用画像 (JPEG, TIFF, GIF, PNG 他) が扱える
- 各種画像処理 (ズーム、パン、カラーマップ、カットレベル等) が可能
- WCS に対応 (天球座標表示可能)
- 圧縮された FITS 画像を扱える
- ローカルまたはウェブ上の各種天文カタログにアクセス可能 (VO 含む)
- 画像に重ねてグラフィック描画や、プロットが可能
- グラフィックやカタログ検索結果を FITS テーブルに書き出し可能
- IVOA で開発されているプロトコル SAMP, PLASTIC で他アプリケーションと通信可能<sup>7</sup>

最新版は 3.0 で配布元は次のとおり。(2009 年 6 月版)

<http://jsky.sourceforge.net/>

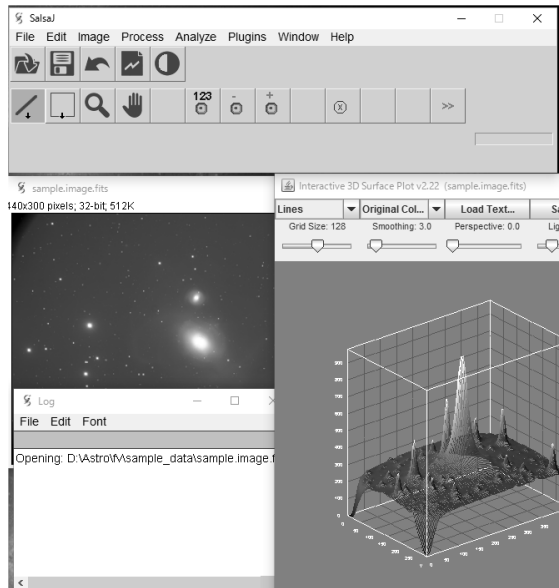
<sup>6</sup><http://archive.eso.org/cms/tools-documentation/skycat.html> 参照。Linux, MacOS X 対応のツール、最新版は 2011 年 5 月の 3.1.2 (Ubuntu 用バイナリは 2015 年 4 月にアップデートあり)。

<sup>7</sup> IVOA=International Virtual Observatory Alliance, SAMP=Simple Application Messaging Protocol, PLASTIC=Platform for Astronomy Tool InterConnection, いずれも <http://www.ivoa.net/> を参照。

### 3.1. FITS ファイルを扱うソフトウェア

#### 3.1.1.11 SalsaJ : [欧の天文教育用ソフトウェア]

HOU (Hands-On-Universe) は先進的な天文教育プログラムの進展を目指す世界的な取り組みであり、G-HOU (Global HOU, <http://handsonuniverse.org/>) として各国の取り組みの情報交換もされている。EU-HOU (European HOU) はヨーロッパにおける HOU の組織であり、そこが開発・公開している天文教育用のソフトウェアが SalsaJ である。専門の観測装置などから生み出される FITS ファイルなどの表示・解析作業ができ、そうした作業を通じて天文学習、ひいては科学的な解析の体験ができることを目指すもので国産の Makali'i と似た目的のソフトウェアである。マルチプラットフォーム (Windows, MacOS X, Linux)、多言語対応 (ただし日本語は未)



(SalsaJ で解析中の例)

、使用ができるようになっている。代表的な機能は次のとおり。

- FITS や他の汎用画像 (JPEG, TIFF, BMP, GIF, PNG) が扱える
- 各種画像処理 (ズーム、カラーマップ等) や画像の四則演算や回転などができる。
- 測光、3D プロファイル表示、ヒストグラム表示などが可
- スペクトルデータにも対応
- FITS ヘッダなどの情報表示も可
- マクロによる操作やプラグイン機能もあり。

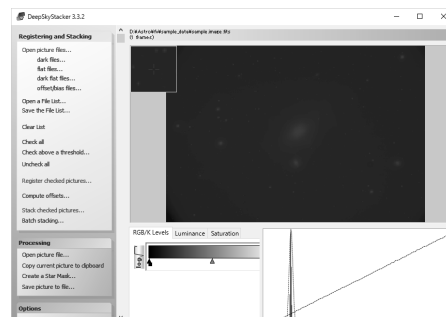
最新版は 2.3 で配布元は次のとおり。(2012 年 10 月版)

<http://www.euhou.net/index.php/salsaj-software-mainmenu-9>

#### 3.1.1.12 DeepSkyStacker : [観測データの 1 次処理をしてくれるソフトウェア]

天体画像の 1 次処理を自動化するためのソフトウェア。FITS ファイルの処理にも対応しているので、解析前の処理を簡便化するために使える。代表的な機能は次の通り。

- FITS, TIFF, JPEG, BMP, PNG に対応
- ダーク、フラットなどの 1 次処理自動化
- デジカメの RAW ファイルにも対応
- スペクトルデータにも対応
- 多国語対応 (ただし日本語は未)



(DeepSkyStacker の画面例)

Windows 版のみで最新版は 3.3.2 で配布元は次のとおり。(2009 年版)

<http://deepskystacker.free.fr/english/>

### 3. FITS ファイルを扱うには?

#### 3.1.1.13 一般の画像処理ソフトウェア : [一般のソフトで FITS に対応するもの]

汎用の画像処理ソフトウェアの中にも FITS に対応しているものがある。ただし、これらのソフトでは 2次元の単純な FITS 画像の表示だけに対応していることが多いので、画像のブラウザに使うにはかまわないが、解析などの場合は注意が必要である。

##### [netPBM]

netPBM は 以前 `pbm+` (extended `Portable BitMap toolkit`) と呼ばれていたソフトウェアの改訂版であり、*FITS* ファイルと他の多くの画像フォーマットのコンバートができる。netPBM では基本となるフォーマットは `pnm` (=portable any map は `pbm`(portable bitmap), `pgm`(portable gray map), `ppm`(portable pix map) の総称) や `pam` (=portable arbitrary map) であり、それらと他の画像形式との変換用のプログラム群が含まれる。*FITS* に関しては `fitstopnm`, `pamtofits` という変換プログラムがそれにあたる。現在では `sourceforge.net` にあるプロジェクトにより開発されており、ソースコードの他に、各種 UNIX (Solaris, IRIX, NetBSD, BeOS, Mac OS X, FreeBSD, 各種 Linux ), Windows(`cygwin`, `djgpp`, `Mingw32`), Amiga など用にビルドされたものも配布されている。

最新のバージョンは 10.35.98(super stable) で情報は以下から。(2015 年 12 月版)

<http://netpbm.sourceforge.net/>

##### [ImageMagick]

ImageMagick も汎用の画像処理ソフトウェアである。netPBM と違って、画像の変換は `convert`、画像の表示は `display` というように役割ごとに 1 本のプログラムで各種画像形式に対応している。他には画像の情報表示の `identify`、画像の拡大・回転などの `mogrify`、画像合成の `montage`、表示イメージのダンプの `import`、アニメーション作成の `animate` などのプログラムが含まれる。ソースコード以外に、UNIX プラットフォーム (Solaris, FreeBSD, Fedora 用 RPM, MacOS X) 用のバイナリ、Windows 用のバイナリも配布されている。

最新バージョンは 6.9.3-6 で情報は以下から。(2016 年 2 月版)

<http://www.imagemagick.org/>

##### [gimp]

`gimp` (`GNU Image Manipulation Program`) は GNU (<http://www.gnu.org/>) により開発されているフリーのフォトタッチソフト (主に写真などの画像データの加工・修正用ソフト) である。*FITS* を含む多くのフォーマットを扱うことができ、画像処理一般と高度なフォトタッチなどの処理が行える高機能なソフトである。ソースコードと、UNIX (Solaris, FreeBSD, 各種 Linux, MacOS X) 用バイナリ、Windows 用のバイナリが配布されている。

最新バージョンは 2.8.16 であり、情報は以下から。(2015 年 11 月版)

<http://www.gimp.org/>

##### [xv]

古くから知られているシェアウェアの画像ツール `xv` はバージョン 3.10a 以降で *FITS* フォーマットに対応している。最近はバージョンアップもなく、新規の開発はされていないようだ (3.10a のリリースは 1995 年)。情報は以下から得られる。

<http://www.trilon.com/xv/xv.html>



### 3.1. FITS ファイルを扱うソフトウェア

#### 3.1.2 本格的な解析に使う FITS ソフトウェア

##### 3.1.2.1 IRAF : [NOAO 開発の天文解析の標準的ソフト]

IRAF (Image Reduction and Analysis Facility) は NOAO で開発されている天文解析用のソフトウェアパッケージである。専門的な解析に必要なタスクが各種揃っており、特に日本の光赤外分野では研究者の使うデファクトスタンダードとなっている。ハッブル望遠鏡データの解析用の STSDAS (The Space Telescope Science Data Analysis System) などのアドオンパッケージも存在する ([http://www.stsci.edu/resources/software\\_hardware/stsdas](http://www.stsci.edu/resources/software_hardware/stsdas))。当初はワークステーションを主とする UNIX プラットフォームで開発されていたが、Linux を初めとする PC 上で動作する UNIX (PC UNIX) でも稼動できるようになったため、個人でも導入・使用が容易になった。最新版は、2.16 で、各種 Linux(32 ビット、64 ビット)、Mac OS X(32 ビット、64 ビット)用ディストリビューションとソースコードが公開されている。

情報は以下から入手可能。

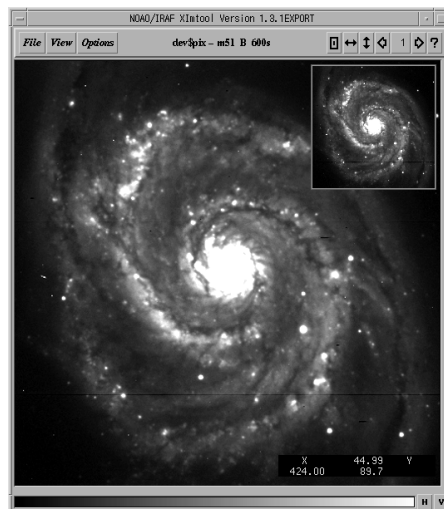
<http://iraf.noao.edu/>

IRAF そのものは解析用のパッケージであり、画像表示などの機能用には、X11IRAF と呼ばれる GUI パッケージが用意されている。これには端末ソフトの xgterm、画像ブラウザの ximtool、テープデバイス用の xtapemon などが含まれている。IRAF 本体と同様の各種プラットフォーム向けの版が用意されており (PC UNIX 含む) 最新バージョンは 2.0 である (2.0 では X Window での 24 ビット表示対応になった)。

単独で公開されているわけではないので、前節のブラウザには取り上げていないが、ximtool は FITS ブラウザとしても利用でき、特徴としては、

- ・ IRAF 形式および FITS フォーマットの画像を読み込める
- ・ IRAF と通信できる
- ・ GIF 等の形式の画像として書き出しも可能
- ・ 色、階調の変換、拡大縮小、方向の反転等ができる
- ・ 印刷も可能 (カラー, モノクロ)
- × WCS に対応していない
- × 正確な画素値が読めない
- × 表示の最小, 最大値が調整できない

といったところである。



(ximtool で画像表示中の例)

### 3. FITS ファイルを扱うには?

#### 3.1.2.2 AIPS : [電波天文分野の標準解析ソフト]

AIPS (Astronomical Image Processing System) は NRAO 開発の電波天文分野で主に使われるソフトであり、そのための各種機能を持っている。使用するには C と FORTRAN のコンパイラに X Window のシステム一式が必要である。最新バージョンは 31DEC16 であり、情報は次から。

<http://www.aips.nrao.edu/index.shtml>

AIPS の派生パッケージとして C++ ベースの AIPS++ もある。最新バージョンは 1.9 Build 1556 であるが、最近更新は止まっている。情報は次から。

<http://aips2.nrao.edu/docs/aips++.html>

国立天文台の野辺山宇宙電波観測所では AIPS を元に富士通により開発された NEWSTAR が解析に利用されている、現在は Linux 用バイナリのみ。最新版は 22Apr2015 版が公開されている。ファイルをダウンロードした場合は、野辺山の NEWSTAR 担当の高橋、前川氏 ([nro-compdev@nao.ac.jp](mailto:nro-compdev@nao.ac.jp)) にコンタクトすること。情報は次から。

<http://www.nro.nao.ac.jp/~enewstar/html>

電波天文のデータ整約パッケージとして東京大学・天文教育研究センターにいた半田利弘氏 (現:鹿児島大学理学部) らの開発による UltraSTAR (Unix and/or Linux based software Tools for Radio Astronomy; STream processing in Astronomy data Reduction package) は、X11 と Motif (または lesstif)、X11/Postscript 統合表示ライブラリ Pxp (=Plot library for X11 and Postscript printer, <http://www.ioa.s.u-tokyo.ac.jp/VST/Pxplib/index-j.html>) を使っている (AIPS は必要ない)。現在は 2008 年 7 月版がリリースされている。情報は以下から。

<http://www.ioa.s.u-tokyo.ac.jp/VST/UltraSTAR/index-j.html>

#### 3.1.2.3 MIDAS : [ESO の標準天文解析パッケージ]

MIDAS (Munich Image and Data Analysis System) は ESO (European Southern Observatory) 開発の天文解析パッケージで、一般的な画像の処理や解析処理の機能を持っている他、ESO の観測装置 (チリの La Silla や Paranal の VLT (Very Large Telescope)) 対応のパッケージもある。各種 Linux, Windows 上の Cygwin, MacOS X で動作確認済み (C と FORTRAN コンパイラ, Motif ライブラリが必要)。他の UNIX 用は outdated とされている。最近では Python のインターフェイスも提供されている。最新バージョンは 15SEPpl1.0 であり、情報は以下から得られる。(2015 年 9 月版)

<http://www.eso.org/projects/esomididas/>

#### 3.1.2.4 GAIA : [STARLINK による天文解析パッケージ]

英 STARLINK では ESO の VLT プロジェクトで開発された SkyCat (前出の [jskycat](#) 参照) から派生した GAIA (Graphical Astronomy and Image Analysis Tool) というパッケージが開発されている。現在は JAC (Joint Astronomy Centre) から配布されている Starlink Software Collection (“Kapuhi”) Release (<http://starlink.eao.hawaii.edu/starlink>) の一部としてダウンロードできる。最新バージョンの 4.4-4 は Linux, MacOS X 版があり、情報は下記から。

<http://star-www.dur.ac.uk/~pdraper/gaia/gaia.html>

#### 3.1.3 FITS ソフトウェアの開発者向けのツールなど

専門的な解析や、観測装置のためのソフトウェアなど、FITS を扱うソフトウェアの開発の必要が生じたときに、役に立つユーティリティやライブラリなどの開発用の素材について代表的なものを紹介する。

##### 3.1.3.1 FTOOLS : [FITS の処理用ユーティリティ集]

FTOOLS は HEASARC (High Energy Astrophysics Science Archive Research Center) で W. D. Pence をリーダーとする FTOOLS team により開発されている FITS ファイルの作成、検証、改訂のためのユーティリティ群であり、ANSI FORTRAN, ANSI C, ANSI C++, Perl, Tcl で記述されている (グラフィカルツールを使う場合は X11 も必要)。FTOOLS の個々のツールは単純なタスクを実行するためのユーティリティプログラムであり、組み合わせて利用することができる。3.1.1.7 の fv を GUI としてネット越しで使うための HERA というパッケージも用意されている。現在は FTOOLS は XANADU(X 線用ソフト) と合わせた HEASOFT パッケージとして配布されている。各種 Linux と MacOS X (32 ビット、64 ビット) や Windows 用には Cygwin 用のバイナリも配布されている。

最新バージョンは 6.18 であり、情報は下記から。(2016 年 2 月版)

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/ftools/>

##### 3.1.3.2 FITSIO (CFITSIO) : [FITS の入出力のためのライブラリ集]

W. D. Pence により保守されている FITSIO パッケージは、FITS ファイルの読み書きのための machine-independent なサブルーチンインターフェイスである。各ルーチンは ANSI C で書かれ各種コンピュータで実行可能である (Fortran から呼び出して使うこともできる)。FITS の最新の規約に対応するようにアップデートされており、standard extension、多次元配列、可変長配列の Binary Table、WCS や checksum にも対応している。UNIX と Windows に対応するソースコードと、Windows の DLL も配布されている (Visual C++ 用と Borland C++ 用)。関連して FITS ファイルのベリファイツールも公開されている (3.2.1.2 節参照)。

最新バージョンは、3.380 であり、情報は下記から。(2016 年 2 月版)

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/fitsio/>

FITSIO には色々な言語からのインターフェイスが提供されている。代表的なものでは、

- c++(ccfits, <http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/software/fitsio/ccfits/>)
- python(pfits, <http://pypi.python.org/pypi/pfits>)
- perl(perl モジュール CFITSIO.pm, <http://hea-www.harvard.edu/~rpete/cfitsio/>)
- ruby(RFits, <https://rubygems.org/gems/rfits/>)

などがある。

##### 3.1.3.3 funtools : [SAO による FITS ライブラリとツール集]

funtools は FITS に関するライブラリとユーティリティのパッケージである。SAO の High Energy Astrophysics Division での開発は終了し、Harvard-Smithsonian, CfA (Center for Astrophysics), OIR (Optical and InfraRed astronomy) の John Roll がメンテナンスしていたが、Harvard での配布も 2008 年には終了し、プロジェクトの Eric Mandel に

### 3. FITS ファイルを扱うには?

よる Github での公開になっている。ライブラリは FITS イメージや BINTABLE の他、生のデータ配列やイベントリストへのアクセスを提供し、ユーティリティは天文データの高レベル処理に対応する。ユーティリティには funcalc (for binary tables), funcnts (count photons), fundisp (display data), funhead (display a header), funhist (create a 1D histogram) funimage (create a FITS image), funmerge (merge one or more table), funtable (copy selected rows to a FITS binary table) などがある。ソースコードは C で書かれ、開発は Linux と MacOS X。他の Unix でも動作可能と思われるが保障はされない(サイトに記述があるのは、Solaris, Linux, LinuxPPC, SGI, Alpha OSF1, MacOS X, Windows98/NT/2000/XP である)。最新バージョンは 1.4.6。情報は下記から。

<https://github.com/ericmandel/funtools>

#### 3.1.3.4 WCSLIB : [World Coordinate System の定番ライブラリ]

ATNF (Australia Telescope National Facility) の M. Calabretta は World Coordinate System の論文(第 II 部の参考文献参照)で提案されている座標変換をインプリメントしたルーチン集として、WCSLIB をリリースしている。このライブラリは C で書かれており、最新バージョンは 5.14 である。情報は下記から。(2016 年 2 月版)

<http://www.atnf.csiro.au/people/mcalabre/WCS/wcslib/>

#### 3.1.3.5 WCSTools Package : [SAO の WCS パッケージ]

WCSTools パッケージは Harvard-Smithsonian CfA (SAO の TDC (Telescope Data Center)) が公開している WCS の情報の操作ツールである。WCSTools は WCS を扱うプログラム集とライブラリ集からなっており、全てのタイプの FITS ファイルと IRAF のファイルへのアクセスが可能であり、FITS ヘッダを操作したり、イメージと天球座標の変換をするツールや、各種カタログへのアクセスツールも含まれている。対応カタログとしては HST (Hubble Space Telescope) の GSC (The Guide Star Catalog)、USNO (UnitSted States Naval Observatory)、2MASS (The Two Micron All Sky Survey) Tycho-2 (ESA Hipparcos 衛星) などがある。これらのルーチンは SAOimage, SAOtng, ds9, skycat でも使われている。

最新バージョンは 3.9.2 であり、情報は下記から。(2015 年 11 月版)

<http://tdc-www.harvard.edu/software/wcstools/>

#### 3.1.3.6 eclipse from ESO : [ESO の C ライブラリ]

eclipse (ESO C Library for an Image Processing Software Environment) は ESO による天文用イメージプロセッシングの ANSI C ライブラリである。これは ESO の VLT 用が開発されているが、そのアルゴリズムはもっと汎用に使え、イメージ更正、クリーニング、解析などに使える。メインパッケージ以外に、各種観測装置対応ルーチンや Python などの言語パッケージも追加できる。基本的な FITS I/O はスタンドアロンの C ライブラリである qfits (<http://www.eso.org/sci/software/eclipse/qfits/index.html>、最新バージョンは 2007 年 1 月の 6.2.0) から来ている。

最新バージョンは 5.0.0 であり、情報は下記から。(2005 年 9 月版)

<http://www.eso.org/sci/software/eclipse/>

### 3.1. FITS ファイルを扱うソフトウェア

#### 3.1.3.7 nom.tam : [FITS 用の Java クラスライブラリ]

nom.tam は NASA GSFC (Goddard Space Flight Center)/HEASARC の Tom Mcglynn が開発している FITS ファイルを扱うための Java クラスファイル集である。最新バージョンは 1.14.0 で Github(<https://github.com/nom-tam-fits/nom-tam-fits>) または以下から取得できる。(2016 年 1 月版)

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/heasarc/fits/java/v1.0>

また nom.tam の Java クラスの一覧は以下のページから参照できる。

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/heasarc/fits/java/v1.0/javadoc/>

**3.1.3.8 FITS I/O software in IDL** IDL (Interactive Data Language) は科学技術分野のビジュアルライゼーション用商用ソフトである。

(<http://www.exelisvis.com/IntelliEarthSolutions/GeospatialProducts/IDL.aspx>)

NASA GSFC の Wayne Landsman が IDL で書かれた FITS I/O ソフトウェアの情報を IDL Astronomy User's Library として公開しており、汎用プロシージャ、ユーザ作成物、FITS I/O や座標変換のプロシージャ等を集めている。このライブラリを用いた FITS I/O については、<http://idlastro.gsfc.nasa.gov/fitsio.html> なども参照。ライブラリについての情報は下記から。

<http://idlastro.gsfc.nasa.gov/>

#### 3.1.3.9 SFITSIO と SLLIB :

[みさと天文台の山内と C-SODA/ISAS による FITS 入出力とデータ解析のライブラリ]

SFITSIO は、みさと天文台の山内と C-SODA/ISAS<sup>8</sup> との共同開発による、C と C++ の利用者をターゲットとした Medium レベル (CFITSIO より High レベル) の FITS I/O のためのライブラリである。SLLIB は、C++ 環境上で「ストリーム」「文字列」「多次元配列」をスクリプト言語のように扱えるようにする (C++ 標準ライブラリに欠けている API を補う) ための、科学分野向け基本ライブラリである。宇宙研の基幹ソフトウェア開発で採用され、C-SODA/ISAS による公式サポートソフトウェアである。

SFITSIO と SLLIB は C++ で書かれているが、その設計方針として、利用者を平均的なコーディングスキルを持つ科学者に設定しており、利用者に一般的な C++ の作法の修得やクラスの内容を書く事を強制する事は無い。したがって、これまで C++ を敬遠されてきた方でも簡単に利用可能である。現行の 1.4 系列では、SIMD 命令を使った高速化に加え、FITS 中の多次元配列を IDL のような記法 (例えば, "0:99,\*") で扱い、新たに追加される統計用関数を使って最も基本的なデータ解析ができるようになった。

SFITSIO が対応している HDU は、イメージ、アスキーテーブル、バイナリテーブル (可変長配列も低レベル API で対応) で、WCSTools や WCSLIB との連携も簡単である。ネットワーク経由 (http, ftp) や圧縮ファイル (gzip, bzip2)、パイプ経由のストリームも特別な API なしでアクセス可能である。Linux, FreeBSD, MacOSX, Solaris と Cygwin に対応しており、FITS ライブラリとしては唯一、日本語マニュアルが整備されている (英語マニュアルもある)。最新情報は下記から。

<http://www.ir.isas.jaxa.jp/~cyamauch/sli/>

<sup>8</sup>C-SODA=Center for Science-satellite Operation and Data Archive, ISAS=Institute of Space and Astronautical Science

### 3. FITS ファイルを扱うには?

#### 3.1.3.10 FITS I/O ライブラリの比較 : [代表的なライブラリの比較表]

ライブラリ	言語	レベル <sup>1</sup>	イメージ	グループ	ASCII Table	BINARY Table	可変長配列
・ CFITSIO (HEASARC)	C/FORTRAN	Low	rw <sup>2</sup>	rw	rw	rw	rw
・ WCStools (SAO)	C	High	rw	-	r	r	-
・ funtools (SAO)	C	High	rw	-	rw	rw	-
・ eclipse(qfits) (ESO)	C/Python	Low	rw	-	-	rw	-
・ nom.tam (HEASARC)	Java	Medium	rw	rw	rw	rw	rw
・ FITS IDL Library	IDL	Medium	rw	rw	rw	r	-
・ SFITSIO (C-SODA)	C/C++	Medium	rw	-	rw	rw	rw

<sup>1</sup> Low: 低レベルライブラリ (細かいコントロール可能), Medium: 中レベルライブラリ, High: 高レベルライブラリ (開発がより容易だが柔軟性は低くなる)

<sup>2</sup> rw: 読み書き可能, r: 読み込みのみ, -: 対応せず

† [http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_libraries.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_libraries.html) も参照のこと

#### 3.1.4 FITS サンプルファイル

FITS 関連のソフトウェアのテストなどのために使えるサンプルファイルや代表的な観測装置から吐き出されるサンプルファイルなどが公開されている。

##### 3.1.4.1 FITS Support Office Sample Files : [gsfc 公開のサンプル]

HST の各種観測装置によるイメージ、波長の配列データ、IMAGE Extension などや、IUE (International Ultraviolet Explorer) のデータなどが用意されている。WCS に関する FITS ファイルのサンプルとしては、前記の WCSLIB の作者である Calabretta のサイトにあるサンプルファイルのページへのリンクが紹介されている。[http://www.atnf.csiro.au/people/mcalabre/WCS/example\\_data.html](http://www.atnf.csiro.au/people/mcalabre/WCS/example_data.html) では、WCS paper に記述されている 28 の投影法に対するサンプルイメージが置いてある。また、観測所などで FITS フォーマットで公開されているアーカイヴに関するリンク集もある。

[http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_samples.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_samples.html)

##### 3.1.4.2 NRAO Sample/Test Data : [NRAO 公開のサンプル・テスト用ファイル]

NRAO でも、各種の FITS フォーマットに対応したサンプルファイル (2000 年問題検証用も含む) と、ソフトウェアの検証用のテストデータが用意されている。

<http://www.cv.nrao.edu/fits/data/>

##### 3.1.4.3 HEASARC/OGIP Sample Files : [HEASARC 公開のサンプルファイル]

HEASARC の HFWG (The HEASARC FITS Working Group, あるいは OGIP (Office of Guest Investigator Programs) FITS working group としても知られる) では、開発された規約や推奨フォーマットに対応した多くのファイルを収集している。入手先は、

[http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/heasarc/ofwg/ofwg\\_samples.html](http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/heasarc/ofwg/ofwg_samples.html)

## 3.2 インターネット上のリソース

インターネット上のサービス (特に WWW (World Wide Web)) を通じての *FITS* 関係の情報を提供している主なサイトについて紹介する。

### 3.2.1 *FITS* に関するポータルサイト

#### 3.2.1.1 *FITS* Support Office : [*FITS* に関する情報の総本山]

NASA の GSFC では *FITS* 関連の情報提供のために Support Office のサイトを設置している。(現在の管理は IAU-FWG(*FITS* Working Group) (7.3 節 参照) の前チェアマンである W. Pence がしている)。*FITS* に関する情報の総本山といえ、英語でよければ有用な情報が多数用意されている。ここでは、次のような情報が提供されている。



- *FITS* に関するニュース
- *FITS* に関する各種ドキュメント
- WCS 関係のドキュメントやソフトウェア
- *FITS* のサンプルファイル (3.1.4.1 参照)
- *FITS* のライブラリ、ビューア、ユーティリティ等のソフトウェア情報
- *FITS* に関する規約 (コンベンション)、キーワード辞書

<http://fits.gsfc.nasa.gov/>

キーワード辞書については、UCO/Lick (University of California Observatories/Lick Observatory), STScI (Space Telescope Science Institute), NOAO, ESO など観測所ごとに作成・利用されている辞書も公開されているので、すばる望遠鏡の辞書もこうした方向での公開をしていくべきであろう。

#### 3.2.1.2 HEASARC : [HEASARC の *FITS* 情報]

NASA / Goddard Space Flight Center の HEASARC でも *FITS* に関する各種情報を提供している。ここで提供されている情報は以下の通り。

- *FITS* に関する各種ドキュメント (HEASARC 提案のもの含む)
- *FITS* に関する HEASARC 開発のライブラリやブラウザ等ソフトウェアの提供
- *FITS* のサンプルファイル (3.1.4.3 参照)

URL は次のとおり。

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/heasarc/fits.html>

また、ここでは *FITS* ファイルが規約に従っているかどうかのチェックをウェブ上でできる *FITS* File Verifier (*FITS* Test Page) が公開されていた。現在は、ファイルが *FITS* スタンドアードに適合しているかどうかのチェックは上記サポートオフィスのページでできる。

[http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_verify.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_verify.html)

### 3. FITS ファイルを扱うには?

#### 3.2.1.3 NRAO : [NRAO の FITS 情報]

NRAO でも FITS に関する各種情報が提供されている。提供されている FITS 関係情報は以下のとおり。

- FITS に関する各種ドキュメント
- FITS に関する NRAO 開発のソフトウェアの提供
- FITS のサンプルファイル (3.1.4.2 参照)
- WCS に関するソースコードなど
- FITS に関するニュースグループやメーリングリストアーカイブ
- FITS に関する WAIS (Wide-Area Information Services = インターネット上のデータベース検索システム) サーチ

<http://www.cv.nrao.edu/fits/>

#### 3.2.2 fitsbits メーリングリスト (と NewNews の sci.astro.fits)

FITS に関する議論をするための国際的なメーリングリストとして、fitsbits メーリングリストが運用されている。

<http://listmgr.cv.nrao.edu/mailman/listinfo/fitsbits>

このメーリングリストには各国の FITS 関係者も参加しており、(後述の)日本 FITS 委員会のメンバも参加している。fitsbits と NetNews の sci.astro.fits の相互乗り入れのゲートウェイサービスは 2011 年 7 月 21 日で終了した。これ以後は広く議論するためには両者に投稿することが望まれるが NetNews の衰退により fitsbits が主になってきている。fitsbits の記事の流量そのものはあまり多くなく、1 通も流れない日も多い。こちらは現在もアーカイブが蓄積・公開されている。

<http://listmgr.cv.nrao.edu/pipermail/fitsbits>

一方、かつては FITS の議論をする場の 1 つだった NetNews のグループ sci.astro.fits は NetNews システムの衰退によりほとんど機能しなくなっている。NetNews のサーバが使える場合は (このグループを購読していれば)、ニュースリーダで読むか、あるいは WWW ブラウザを使って、news:sci.astro.fits でも読めるはずであるが、近年は google group 等で読むしかなくなりつつある。

このニュースグループに投稿された昔の記事は、FITS Support Office(3.2.1.1 参照)の FITS Resources で読めるが 1999 年までであり、NRAO の FITS 関連サイト (3.2.1.3 参照)のアーカイブも最近の更新はなくなっている。日本 FITS 委員会ホームページでのアーカイブ参照サービスも 2007 年までで新規更新は停止している。

#### 3.2.3 ADASS と IAU GA BoF

ADASS (Astronomical Data Analysis Software and Systems) は毎年世界各地持ち回りで行われる天文学分野のデータ解析のソフトウェアやシステム関係の国際会議であり、FITS 関係も FITS BoF (Birds of a Feather = 自由討議) が開かれ議論される (元 FITS 委員会チェアマンである Wells によると、ここでの議論が FITS コミュニティの年次報告の意味合いを持つそうである)。



### 3.3. 日本国内の情報

2015 年度の第 25 回は 10 月 25 日 - 29 日に、オーストラリア・シドニーの Rydges World Square で CAASTRO ( Centre of Excellence for All-sky Astrophysics) の主催で行なわれた。2016 年度の第 26 回はイタリアのトリエステで 10 月 16 - 20 日に行われる予定になっている。ADASS 関連情報は次の URL 参照 (過去の会議の記録もここからたどって見ることができる)。

<http://www.adass.org/>

また、3 年ごとに開催の IAU (International Astronomical Union = 国際天文学連合) の GA (General Assembly = 総会) でも通常 FITS に関する BoF が開催される。ただし、いずれも IAU-FWG のメンバ全員が揃うわけではないので、公式な決定は第 2 部の拡張の手順のとおり、メール主体の手続きにて行われる。

### 3.3 日本国内の情報

#### 3.3.1 日本 FITS 委員会

FITS に関する最終決定機関は IAU の旧 Commission 5 (ドキュメンテーションと天文データに関する第 5 委員会) の下に設けられた FWG (FITS Working Group) である。IAU FWG には各国からの委員が参加しており、FITS に関する何らかの決定をする場合にはメール主体の議論と最終投票で決定する。日本からは、(日本 FITS 委員会の委員長である) 金光が FWG のメンバーとなっている。2014 年からはこの決定作業には地域委員会は関わらなくなったが (4.18 節参照)、日本語での議論・情報交換の場として、日本 FITS 委員会は残っている。日本 FITS 委員会は、日本国内で FITS に関する議論をするための委員会として、1994 年 6 月に結成され、1998 年 5 月に観測所や大型プロジェクト関係の委員を加えて現在の体制になっている。2016 年 1 月現在の委員は以下の通り<sup>9</sup>。

委員長 (福岡教育大学) 金光 理 (kanamitu@fukuoka-edu.ac.jp)

副委員長 (国立天文台, 天文データセンター) 高田唯史 (tadafumi.takata@nao.ac.jp)

委員 (首都大学東京, X 線分野) 石崎 欣尚 (ishisaki@tmu.ac.jp)

委員 (JAXA, 赤外線分野) 山村一誠 (yamamura@ir.isas.jaxa.jp)

委員 (JAXA, 太陽分野) 清水敏文 (shimizu@solar.isas.jaxa.jp)

委員 (国立天文台, 水沢 VLBI 観測所) 河野裕介 (kono.yusuke@nao.ac.jp)

委員 (国立天文台, ハワイ観測所) 表泰秀 (pyo@naoj.org)

委員 (国立天文台, ALMA) 小杉城治 (george.kosugi@nao.ac.jp)

委員 (国立天文台, 野辺山太陽電波) 花岡庸一郎 (hanaoka@solar.mtk.nao.ac.jp)

委員 (国立天文台, 岡山天体物理観測所) 柳沢顕史 (yanagi@oao.nao.ac.jp)

委員 (東大, 木曾観測所) 諸隈智貴 (tmorokuma@ioa.s.u-tokyo.ac.jp)

委員 (一橋大, 情報基盤センター) 中島康 (yas.nakajima@cio.hit-u.ac.jp)

委員 (みさと天文台) 山内千里 (cyamauch@ir.isas.jaxa.jp)

委員 (千葉科学大学, 識者) 吉田重臣 (syoshida@cis.ac.jp)

名誉委員 (国立天文台名誉教授) 西村史朗

<sup>9</sup>ALMA 関係で委員をして頂いていた森田耕一郎氏は 2012 年 5 月 7 日に事件に巻き込まれ急逝されました。謹んでご冥福をお祈りします。

### 3. FITS ファイルを扱うには?

今のところ主な活動としては、メーリングリストでの議論である。

`jfits@iizaka.dc.nao.ac.jp`

メーリングリストでの議論には上記委員の他にオブザーバとして次のメンバにも参加して協力していただいている。

- 洞口俊博 (国立科学博物館)
- 濱部勝 (日本女子大学)
- 佐々木敏由紀 (国立天文台光赤外研究部)
- 吉田道利 (広島大学)
- 市川伸一 (国立天文台、天文データセンター) [事務局]

*FITS* も含めてソフトウェア関連の話題は、以前は天文情報処理研究会が主催するメーリングリスト JIRAFNET で議論されていたが、長らくの休眠状態の末、現在は日本女子大の濱部勝氏の管理するサーバに移行して運営されている。

`jirafnet@hamabe.jpn.org`

(新規にこの ML に参加の場合は、`jirafnet-ctl@hamabe.jpn.org` 宛に本文に「subscribe あなたの名前 (メールアドレスではありません)」を送ればよいそうである。また、濱部氏のサイト (<http://hamalabo.sakura.ne.jp/software.html>) には天文情報処理ソフト関係の情報も掲載されている)。

#### 3.3.2 日本 *FITS* 委員会ホームページ

上記委員会の活動に関連して、WWW 上で *FITS* に関する情報を提供するために「日本 *FITS* 委員会ホームページ」を開設している。URL は以下の通り。

`http://ww1.fukuoka-edu.ac.jp/~kanamitu/fits/`

ここで提供している情報やサービスは、

- *FITS* 関連の最近のニュース
- *FITS* の手引き (html 版)
- NetNews アーカイヴ、検索サービス  
(`news:sci.astro.fits` の記事情報, 2008 年以降更新停止中)
- *FITS* 関連ドキュメント提供
- *FITS* 関連ソフトウェア提供
- *FITS* 関連のリンク

といったところである。*FITS* に関するメール群 (前記の `sci.astro.fits` ニュースグループの記事) に関しては 2007 年までの記事一覧表示や特定のサブジェクトや投稿者名での検索表示ができる (ただしセキュリティのために認証をかけているので問い合わせが必要)。また、ドキュメント類としては、*FITS* の手引きの html 版を始め、英語のスタンダード、拡張案等の  $\text{T}_{\text{E}}\text{X}$  やポストスクリプトファイルも置いてある。

### 3.3.3 天文データセンターと天文情報処理研究会

この手引きの出版母体である天文情報処理研究会は 1990 年に当時使われ始めていたワークステーション上での天文データの解析や関連する天文情報処理に関して情報交換・議論する場として誕生したが、*FITS* に関する活動も多く、事務局を国立天文台の天文データセンター内に置いている。2003 年の第 50 回会合以降は休眠状態にあり、*FITS* の手引き関連の情報と天網の会ワークショップ関係の情報のみになっている。

<http://jaipa.nao.ac.jp/>

また、天文データセンターのウェブサイトでは各種サービス（カタログ、データアーカイブ、画像、雑誌）に加えて天文データのオンライン情報も提供しているので参考にされたい。

<http://dbc.nao.ac.jp/>

### 3.3.4 すばる望遠鏡の観測装置開発者向けホームページ

すばる望遠鏡の観測装置開発者向けに、*FITS* 情報を含む各種情報が下記のウェブサイトにおいて提供されている。

<http://www.naoj.org/Observing/fits/fits.html>

また、このページのミラーが国立天文台 天文データセンターで運用している SMOKA サイトの下記 URL にある。

<http://smoka.nao.ac.jp/about/fits/fits.html>

この手引きで紹介している「すばる基本辞書」や各観測装置辞書、サンプルヘッダ等について、最新の情報は、上記ウェブサイトにて確認して頂きたい。

この他に、すばるデータ解析のページがある。

<http://www.naoj.org/Observing/DataReduction/index.html>

ここには、COMICS, FOCAS, HDS, IRCS, MOIRCS, Suprime-Cam のデータ解析用のマニュアル類が公開されている。また、HSC のパイプラインについては下記のページが用意されている。

<http://hsc.mtk.nao.ac.jp/pipedoc/index.html>

これらのウェブページも併せて参照して頂きたい。

#### 4. 簡単な FITS の歴史

## 4 簡単な FITS の歴史

### 4.1 誕生

事の起り方は、1976年11月、NFRA (Netherlands Foundation for Radio Astronomy) の R. Harten と KPNO (Kitt Peak National Observatory) の D. Wells によるデータ交換システムの開発への着手であった。翌年の春には、各々が作成したプロトタイプデータ交換ソフトウェアのテスト・ランが試みられた。1977年から1978年にかけて J. Dickel (Univ. Illinois) は Westerbork と Kitt Peak の間で、光・電波イメージのエンコードと交換を実行した。

1979年1月、KPNO で開かれた NSF (National Science Foundation) の会合でデータ交換用フォーマットについて議論され、議長の P. Boyce (NSF) が NOAO と NRAO へ開発作業の着手を要請し、R. Burns (NRAO), E. Groth (Princeton), Wells にタスクフォースを結成させ、Burns は VLA で他のプログラマと共に会合を持った。1979年3月27/28日、Harten と Wells の経験を元に、36時間にわたる議論を経て、E. Greisen (NRAO) と Wells が、Basic FITS Agreement を完成させた。ここでキーになったのは、論理レコードのサイズをどうするかで、当時のすべてのマシンのワードサイズを考慮し、CDC-6000/7000 のテープの物理ブロックサイズ (30240-bits) に近いことから、23040-bits という値が採用された。データ構造としては符号なし 8-bit、符号付き 16-bit、符号付き 32-bit 整数の 0-999 までの配列がサポートされたが、将来のことを考えデータ配列にさらにレコードを付加することも許された。

1979年5月、NOAO と NRAO の間で FITS によるデータ交換が試みられ、その実用性が確認された。最初のデータ交換の試みは、OS/MVT の元の IBM-360 (2 の補数 32 ビット、EBCDIC) において PL/I ソフトウェアによりテープ上に書かれたデータを SCOPE を OS として使用する CDC-6400 (1 の補数 60 ビット、Display Code) 上の FORTRAN ソフトウェアで読むという形で行われた。この二つの計算機システムの組み合わせは、データ交換のためにはおよそ考えられる最悪のものだった。これは、提案された FITS 構造が是認される前に実用的なデータ交換のデモが要求される、という先例となった。

1979年6月、Basic FITS がイタリアのトリエステにおける International Image Processing Workshop で Wells と Greisen により提案された。Harten がこれを是認した。FITS は即座に受け入れられ、1年を待たずに天文コミュニティにおける国際標準フォーマットの地位を確立した。

これは現在では以下の論文として参照可能である (以下 FITS Paper I とする (第II部参考文献 [1]))。

- Wells, D. C., Greisen, E. W., and Harten, R. H. 1981, "FITS : A Flexible Image Transport System," *Astron. Astrophys. Suppl.*, **44**, 363–370.

### 4.2 Random Groups

FITS は当初、デジタル化されたイメージの交換という意味付けだったが、すぐに他のタイプのデータ交換の枠組みにも使えることがわかった。こうした新しい FITS 構造の最初の例として、1979年末から1980年初めにかけて、Greisen と Harten は小配列のグ

ループを扱う形式を考案した。各々のグループはパラメータと小配列のセットからなり、パラメータの数や意味、配列の次元はどのグループでも同じとされた。この形式は、開口合成 visibility データの輸送の必要から案出されたものである。

Random Groups は他の分野で使われることはなく、当該分野ですら、現在では Binary Table で置き換えられている。今後は使わない方がいいだろう。

Random Groups は、1982 年 IAU 総会で *FITS* と共に、バイナリデータの推奨交換フォーマットとして是認された。

これは現在は以下の論文として参照可能である (以下 *FITS* Paper II (第 II 部 参考文献 [2]))。

- Greisen, E. W. and Harten, R. H. 1981, "An Extension of *FITS* for Small Arrays of Data," *Astron. Astrophys. Suppl.*, **44**, 371–374.

### 4.3 Generalized Extension

次の 2 つの目的のため、一般化拡張部 (generalized extension) が定義された。

- 基本規則にのっとり新しい種類のデータ輸送を可能にする
- 階層データベース化を可能にし関連データ構造の集合の輸送をできるようにする

例えば Table Extension は table や listなどをデータ配列と共に同じ *FITS* ファイルに書くことで、異なる種類のデータ片の間関係をデータ配列として確立させる。

このために採用された手法は、Primary HDU (Header and Data Unit) と同様に、ASCII カード・イメージ (keyword=value 形式) のヘッダ部とデータ部からなる拡張 HDU を定義することであった。異なるデータ形式を定義する多くの種類の拡張が存在できる。こうした構造化された拡張部 (extension) は、Primary データ配列の *FITS* ヘッダを読むソフトウェアを拡張ヘッダも読むように改良するのが容易にする。拡張部データについての情報は、その拡張の規則で規定された方式で拡張部ヘッダに記述される。すべての論理レコードは Primary 部と同様に 23040 bits (= 2880 8-bit bytes) である。この HDU 自身が拡張と呼ばれ、そのデザインは拡張タイプと呼ばれる。拡張部の新種の設計に当たっては、既存の *FITS* データと不整合が生まれないようにしなければならない。

(基本) *FITS* (Basic *FITS*) はファイルの先頭になければならないので、拡張は Primary HDU の後に置かれなければならない。先頭の配列は 23040-bit レコードの終わりで終わるので、拡張部は常に新たなレコードから始まる。

ほとんどの *FITS* の拡張部は (基本) *FITS* 同様、天文コミュニティに受け入れられ IAU で是認されれば、スタンダードになれる。*FITS* ファイルは、複数種類の拡張部を持つことができ、その順序の規定はない。

*FITS* ユーザが 1 つのファイル中の複数の拡張部のうち任意のものだけを読むことができるよう、2 つのルールが設定されている。

- 各種類の拡張部は唯一の名前を持っていて、ヘッダに明示される。
- ヘッダにその拡張部の大きさの情報が与えられている。

## 4. 簡単な FITS の歴史

FITS ファイルを読むソフトウェアは自分の扱える拡張のタイプのリストを持っており、ヘッダからタイプ名を読み、それを扱えるかどうかを決める。もし扱えない場合は、いくつかのレコードをスキップするべきか計算し、次の拡張の先頭へ行く。

一般化拡張部の規則は、1988 年 IAU により是認され、現在では以下の論文として参照可能である。(FITS Paper III (第 II 部 参考文献 [4]))

- Grosbøl, P., Harten, R. H., Greisen, E. W., and Wells, D. C. 1988, “Generalized Extensions and Blocking Factors for FITS,” *Astron. Astrophys. Suppl.*, **73**, 359–364.

### 4.4 ASCII Tables

FITS フォーマットの成功は、配列の形になっていないデータベース (カタログ等) についての標準データ形式への要求を惹起した。これが動機となり、表形式拡張部が定義された。これは、次のようなデータに対し応用することができる。

- 標準的カタログ
- 観測ログ・較正データ・中間データ等の観測に関する情報。観測結果を (基本) FITS 配列とし、付加情報を表形式拡張部として付け加える。
- データ解析結果の表。例えば、多くのソフトウェアはデジタル化されたイメージから天体を抽出し、その位置、フラックス、サイズ、スペクトル型、偏光などのパラメータを出力ファイルに書き出す。天文学者はこの出力ファイルを送り、受け取った方はそれを扱うソフトウェアで表の比較や融合などの操作ができる。

ASCII 表形式拡張部は、これ以前の FITS フォーマットと一般化拡張部の規則に従う。表データは文字配列として記録される。各行はいくつかのフィールドから構成される。各フィールドについての情報 (フォーマット (FORTRAN-77 様式)・位置・内容等) は拡張部ヘッダに記述される。

この形式は ADC(Astronomical Data Center) カatalog等で使用されており、現在は標準の一部としてスタンダードにも取り入れられている。これは現在では以下の論文で参照可能である。(FITS Paper IV (第 II 部 参考文献 [5]))

- Harten, R. H., Grosbøl, P., Greisen, E. W., and Wells, D. C. 1988, “The FITS Tables Extension,” *Astron. Astrophys. Suppl.*, **73**, 365–372.

ここまでの、4 つの論文でまとめられている部分が、「基本」FITS 又は「原始」FITS を形づくっている。

### 4.5 Floating Point

元来の FITS では、バイナリ・データは整数表現のみが許され、非整数または整数表現の範囲にない値は、スケーリングして整数化して記録されていた。スケーリングのための係数は、ヘッダに与えられることとされていた。これは、輸送可能なデータの値に大きな制約を課し、整数・小数の変換に少なからぬ時間の消費を強いた。

IEEE 浮動小数点規格の普及にともないこの問題の解決ができるようになった。1989 年 12 月 22 日、IAU の *FITS Working Group* は浮動小数についての合意に達し、IEEE-754 (IEEE 1985) の 32 ビットと 64 ビット 数を *FITS* での標準的な浮動小数のタイプとして採用した。これは 1990 年 1 月 1 日より実施された。

#### 4.6 Physical Blocking

*FITS* が開発された 1979 年には主要なデータ保存メディアは 1/2 インチ、9 トラックの磁気テープであり、*FITS Paper I* では物理ブロックサイズは論理レコードサイズに等しいとされていた。時がすぎ、多くのデータ処理者たちはこのブロックサイズでは、データを書くのに必要なテープ長や I/O 操作数の点で不十分と感じるようになった。コンピュータの世代が新しくなり、メガバイトのメモリを搭載するようになるともっと大きなブロックをたやすく読めるようになった。結果として、*FITS Paper III* では、1/2 インチ磁気テープ上では 10 論理レコードまでを 1 物理ブロックとして扱えることが含まれている。さらに、カートリッジテープや光ディスクなどの新しいメディアが磁気テープに置き換わっており、これらの多くの新しいメディアは固定長のブロック (典型的には  $2^n$  bytes) でしかデータにアクセスできず、*FITS* の 23040-bit 論理レコードはそのブロックの積算に対応できなくなっていた。また、*FITS Paper I* で議論された *FITS* は磁気テープ上のものとしてであったが、ファイルを電子的に転送することが多くなると、*FITS* ファイルを特定のメディアにむすびつくものというよりは、純粋なビット列とみなすほうがよくなってきた。それでも異なるメディア上での *FITS* ファイルの物理的な表現が必要とされているので、すべてのメディアでの一般的な規則と、特に、 $2^n$ -byte 物理ブロック上での *FITS* 論理レコードの書き方に関する提案が Wells と Grosbøl (ESO) によって 1991 年にされた。この提案はマイナーな変更後 1994 年春、IAU-FWG によって是認された (詳細は、5.9 節を見よ)

#### 4.7 Image Extension

1980 年代末、*FITS* コミュニティでは多次元配列を Primary HDU 同様、拡張 HDU にも含める手段を議論していた。IUE グループでは、関連する配列 (特に彼らのデータとフラッグの配列) を同じファイルに含めようとしていた。フラッグとデータではデータタイプが違うためもう 1 つ軸を追加して Primary データ配列にフラッグを含ませることはできなかった。J.D. Ponz, J.R. Muñoz (ESA IUE グループ) と R. Thompson (CSC, GSFC IUE グループ) は詳細なドラフトを作成し 1992 年初めに公開した。この拡張は 'IMAGE' と名づけられた。唯一の重要な議論は、Random Groups レコードを Image 拡張の後に含ませられるか、という点だったが、Random Groups は既に使われなくなっていたので、結局 Random Groups レコードは許さないことになった。詳細は、5.7 節と第 II 部の文献 [8] を参照のこと。

## 4. 簡単な FITS の歴史

### 4.8 Binary Tables

ASCII 表形式は、表の項目数が多い場合、大きなスペースを必要とする。文字への変換にかかる時間もばかにならない。ASCII 表形式は、浮動小数点を扱うのに必要だったが、IEEE 浮動小数点規格の採用により、表形式にバイナリ浮動小数点を含ませる道が開けた。一方、VLBA 関係で表の項目に配列を使う必要が生じた。かくして、W. Cotton (NRAO) によりバイナリ表形式が設計され、'A3DTABLE' と名付けられた。A3DTABLE は、1987 年初めに AIPS (Astronomical Image Processing System) の一部としてリリースされた。

1990 年初め、NASA はその関連プロジェクトすべてにおいて、生み出されたデータを FITS フォーマットで提供することを決定した。その時ちょうど、高エネルギー関係のデータ構造の設計が行われていた。この分野のデータは通常イベント・リストの形になり、文字列にすると膨大なものになってしまうので、バイナリを用いた表形式が強く求められていた。こうした圧力の元、1991 年 4 月、Cotton は 'BINTABLE' と命名された標準バイナリ表形式の最初の規約案を提示した。これは、A3DTABLE を基として、これに対する意見を加味したものである。

1989 年末、Green Bank での単一電波望遠鏡での標準フォーマット開発のための会合で、D. Wells はバイナリ表形式のフィールドに多次元配列を使用できるようにすることを提案した。さらに、行毎に配列の大きさを変えることが可能になるような機構に関心を持たれた。この件は、1991 年 4 月のヨーロッパ FITS 委員会の集会で D. Tody により取り上げられた。議論の後、Cotton と Tody により、ポインタ・データを用いた表形式を提案した。多次元フィールドや可変長配列のフォーマットや、それらのためのキーワードやフィールドフォーマットを記述した公式のテキストが Cotton と Tody によって 1991 年 10 月に公開された。

1991 年 7 月ころ、W. Pence (GSFC/HEASARC) は文字列の配列を単一の長い文字列と区別する点について疑義を提出し、議論の結果、副配列に関する規約が 3 番目の付録として付加された。改訂された BINTABLE の提案は Cotton, Tody, Pence により、1993 年 5 月に公開された。1994 年の春には IAU-FWG はこの提案の本文を FITS のスタンダードの一部として是認した。3 つの付録 — 多次元配列、可変長配列、文字列配列 — は是認された標準規約の一部には含まれなかった。これらは推奨はされるが要求はされない規約となった。

IMAGE と BINTABLE ファイルの ESO, IUE, Goddard Space Flight Center の HEASARC 間の交換のテストは、1992 年に開始されたが、FITS フォーマットがテープ上のものからビットストリームとして認識されるようになるにつれ、この種の交換はテープではなく、anonymous FTP でなされるようになった。1994 年初めには、BINTABLE の改訂を受けてさらなるテストが正式投票に向けて行われ、STScI と ESO 間、ESO と GSFC/HEASARC 間での IMAGE や BINTABLE データの交換が行われた。1994 年 6 月 15 日、IAU-FWG の議長である P. Grosbøl は、ブロッキングルールと IMAGE, BINTABLE 拡張の正式な是認を宣言した。これらについては既に FITS スタンダードの一部なので、詳細は 5.8 節と第 II 部の文献 [10] を参照のこと。

なお、当初は BINTABLE の付録の B.1: 可変長配列 と B.2: 多次元配列 はスタンダードの一部になっていなかったが、2005 年 4 月 7 日に IAU-FWG で正式にスタンダードの



一部に取り入れることが承認された。

#### 4.9 Year 2000 Convention

1996年11月、RGO (Royal Greenwich Observatory) の P. Bunclark は、*FITS* のキーワード (DATE-OBS など) での日付けの扱いが、年の部分が2桁しか取っていないため、2000年には破綻することを指摘し、それを解決するため、DATE-OBS キーワードの改訂を提案した。この提案はヨーロッパ *FITS* 委員会ではすぐに是認されたが、アメリカの WFC (WGAS (Working Group on Astronomical Software) の *FITS* 委員会) での議論の中で、A. Rots による改訂を受け、WFC および、日本 *FITS* 委員会の是認を受け、最終的には、1997年11月13日に IAU-FWG の投票を受けて正式に是認された。詳細は、7.5節を参照のこと。

#### 4.10 NOST Standard 100-2.0

*FITS* の各種規約を1つの成文としてまとめあげるため、NASA / Science Office of Standards and Technology (NOST) は NOST *FITS* Standard を1993年以来作成してきた。これは原案を NOST の召集する Technical Panel で行い、合意が得られると、draft として公開され、一定の議論を経た後、*FITS* の規約自身と同様の手続き (地域委員会での承認の後、IAU-FWG での投票) で正式な標準規約と認められる。NOST 100-1.0 は1993年8月18日に出され、その後、第2期の Technical Panel により、物理単位の推奨を含めた NOST 100-1.1 が1995年9月28日に、NOST Standard 100-2.0 は IAU-FWG での投票を経て2000年10月12日に正式な標準規約 (*FITS* スタンドアード) と認められた (第II部の文献 [13])。詳細は、5章を参照のこと。

#### 4.11 World Coordinate System

D. Wells は1981年ころから、天球座標とデータ配列 (天体イメージの  $x, y$  などだけでなく、スペクトルの波長軸やストークスパラメータのようなものも含めて) の間の対応を表現するためのシステムが必要であることを認識し、必要なキーワードの提案を行っていた。これが World Coordinate System (WCS) の端緒である。その後、電波天文分野の製約ソフトウェアである AIPS (3.1.2.2 参照) の開発に関連して、Greisen はもう少し詳しい規定を提案し、これらは電波天文分野をはじめ、他の分野 (X や光赤外など) にも波及していった。

WCS が正式に議論されるようになったのは、1988年1月に NRAO で開催された会合でのことであり、AIPS での規約をもとに、スケーリングや歪みを取り入れた一般的な WCS の提案がなされた。この会合で提案された表記法のバリエーションが HST を運用する STScI や IRAF を開発する NOAO などで取り入れられ発展していった。

1992年の ADASS ミーティングでの議論を踏まえて、Greisen と Calabretta が1992年12月に WCS のドラフトを作成し、1993年6月に Berkeley で行われた AAS (American Astronomical Society) の会合で提示した。ここでの D. Tody (NOAO) との議論を踏まえ

#### 4. 簡単な FITS の歴史

て改訂されたバージョンが 1993 年 8 月に配布され、その後、1996 年には Binary Table と歪みを持った実イメージの変換法について追加した WCS が提案された。

ここからの数年は標準化の動きにあまり進展がなかったが、1997 年、1998 年の ADASS で引き続き議論され、1999 年には Calabretta と Greisen がその結果を提示した。1999 年の ADASS で WCS の標準化を投票しようとする動きが出たが果たせず、2001 年 6 月 30 日に NOAO の F. Valdes, D. Tody, L. Davis らによる一般化の提案を受けて改訂された WCS が 3 つの Paper として提示された。この 3 つの WCS Paper はさらに機器関係の部分を 4 つ目の Paper に分離することとなり、WCS Paper I - III が 2001 年の ADASS で提示された。その後、WCS Paper III (スペクトル関係) にはまだ議論の余地があるということで、WCS Paper I, II についてアメリカの地域委員会では是認され、あと 2 つの地域委員会も通って、最終的に 2002 年 12 月 18 日に IAU FWG で標準として是認された。

その後、Paper III についても改訂が進み、2004 年 10 月の公開コメント募集から半年強の手続きを経て 2005 年 8 月 18 日に IAU FWG で正式に認められた (6 章参照)。

また、Paper II にはその後 spherical projection の一部として HEALPix (Hierarchical Equal Area isoLatitude Pixelization) projection が 2006 年 4 月 27 日に取り入れられた。

#### 4.12 オーストラリア/ニュージーランド地域委員会の発足

2004 年 8 月 9 日に、かねてより議論されていたオーストラリア/ニュージーランド地域委員会を新たに発足させる提案が IAU-FWG の投票で可決された。最初のチェアマンは M. Calabretta。議論の途中で他の地域委員会や地域委員会の再編 (特にアジア地区) あるいは地域委員会を解消してネットワーク上での議論への移行なども話題になったが、当面は一番影響の少ない形での決着となった。

#### 4.13 FITS の MIME タイプとしての登録

長らく議論されてきた FITS を MIME (Multipurpose Internet Mail Extensions) のタイプとして登録するという議論が 2004 年 8 月 9 日の IAU-FWG での可決で決着がつき、その後 2005 年 9 月 9 日に IANA により image/fits と application/fits というタイプが登録された (RFC4047 参照)。

#### 4.14 64 ビット整数のスタンダードへの導入

2004 年に fitsbits で起こった議論を元に 64 ビット整数の導入についての議論が交わされ、最終的に 2005 年 12 月 8 日に IAU-FWG の投票によって以下の 3 つがスタンダードに取り入れられることとなった。

1. 64 ビット整数のデータタイプをプライマリ配列又はイメージエクステンションに含む場合は BITPIX = 64 で表す
2. 64 ビット整数を含むバイナリテーブルのカラムは TFORMn = 'K' で表す

3. 64 ビット整数の配列長さやヒープオフセットを持つバイナリテーブルの配列記述子カラムは TFORM = '1Qt' で表す (既存の 32 ビット記述子の TFORM = '1Pt' に習って)

#### 4.15 FITS Standard

2001 年に FITS standard 2.0 が出版されて以降、2005 年の可変長配列や 64 ビット整数の導入を受けたバージョン 2.1(2005 年 4 月)、2.1b(2005 年 12 月) が公開され、2007 年に発足した第 3 期 Technical Panel (これは IAU-FWG による指名) により 2008 年 7 月には 3.0 が策定された。詳細は 5 章を参照のこと。

#### 4.16 FITS Registry

2006 年 7 月に、Pence によって FITS の新しい規約などの提案、議論、採択の流れを助けるために、提案される規約のドキュメントなどを提供するリポジトリの役割を果たすことを想定したウェブページ Registry of FITS Conventions([http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_registry.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_registry.html)) が用意された。ここは IAU-FWG により維持管理され、ここに登録される convention については IAU-FWG で議論される。2012 年 8 月の IAU-FWG のチェアマン交代に伴い、それまでにパブリックコメントなどの手続きを終えていた規約のいくつかは Registry に登録された (WCS の TPV, ZPX)。

#### 4.17 2012 年 GA 以降の新体制

2012 年の北京での IAU 総会で、IAU-FWG は新チェアマン Lucio Chiappetti (INAF (Istituto Nazionale di AstroFisica), ミラノ、イタリア) に交代した。ちなみにこれまでのチェアマンは、IAU-FWG が 1988 の IAU GA でできた当初のチェアマンである初代 Preben Grosbol(ESO, 1988-1994), 2代 Don Wells(NRAO, 1994-2003), 3代 William Pence (NASA/GSFC, 2003-2012) である。現在のところ、これまで置かれていた副チェアマンは置かれていない。IAU の Division の再編成により FWG は Division B(Facilities, Technologies and Data Science) の下の Comission 5(Documentation & Astronomical Data) (に相当する新組織) の配下となる予定である。従来から議論のあった、地域委員会の在り方については、地域委員会を拡充していく (例えば 日本委員会をアジア地域を含むように拡充する等) という考え方と、インターネット時代に即して地域委員会という枠に捉われず、世界中から委員を募れば良い、という考え方がある。前チェアマンの Pence などは後者の考えを表明していたが、個人的にも、言語も習慣もバラバラなアジア地域でまとまるのは難しいので後者の方向で良いのでは、と考えている。

#### 4.18 FITS 改訂の新ルールへの移行

FITS 改訂のルールがインターネット時代に即してフラットでスピーディなものに改定された。地域委員会の関与はこのルールによって除外されることとなった。新しいルール

#### 4. 簡単な FITS の歴史

は fitsbits ML によるパブリックコメントを経て、FWG による最終投票で決するというシンプルなものになった。このルールは 2013 年 12 月に FWG で承認され、2014 年 1 月 1 日から発効した。新ルールの詳細は 7.3 節参照。

##### 4.19 WCS time 論文がスタンダードに

WCS の時間に関する論文 ”Representations of Time Coordinates in FITS” が 2013 年 6 月に FWG で承認され、その後 2014 年 9 月に A&A 誌に投稿され掲載された。一連の WCS 論文の 4 番目になる。掲載版は参考文献 [28] を、概要については第 II 部の 6.6 節参照。

##### 4.20 FITS Working Group の再編

2012 年以降の IAU の組織再編に伴い、従来は Division B の Commission 5 配下だったが、2015 年の新体制では Division B(Facilities, Technologies and Data Science) 配下の Commission B2(Data and Documentation) の下になることになる(あまり変わらなかったともいえる)。ただし Commission B2 の下に現在の FITS Working Group に相当するどのような FITS に関する Working Group を作るかはまだ決まっていないので、2015 年末の時点では、FWG の業務は従来の FWG で議長 Lucio の下で継続されている。

##### 4.21 FITS レジストリ登録の規約のスタンダードへの取り込み

2015 年の IAU 総会後に再編後の組織に移行することを見越して、FWG の議長 Lucio の音頭取りにより、FITS レジストリに登録されている規約を可能な限りスタンダードに取り入れていこう、という動きが進行中である。進行中の規約は、CHECKSUM キーワード規約、CONTINUE キーワード規約、INHERIT キーワード規約、“compressed image and tables” 規約、“blank header space” 規約、“column limits” 規約、Green Bank コンベンション規約、である。2016 年 2 月末時点では CHECKSUM 規約と compressed image and table 規約が IAU-FWG で承認されており、column limits 規約が FWG での投票に進む予定である。7.2 節も参照。

##### 4.22 継続中の問題

FITS に関して現在も議論が続いている点について列挙しておく。

- WCS の distortion の標準化 (6 章参照)
- その他の提案の検討 (hierarchical group など) (7.2 節参照)
- ヴァチカン図書館アーカイヴでの FITS 使用の検討への対応

## 第II部

# *FITS* リファレンスガイド

～*FITS* に関する公式文書と関連情報～

編集担当: 金光 理



## 5 FITS スタダード

### 5.1 FITS スタダード ドキュメント

FITS は第 1 部の 4 章で述べたように 4 つの基本論文によってその骨格が定まり (基本又は原始 FITS)、1982 年に Random Groups が、1988 年に ASCII Table が各々 IAU により正式に認められた。また、当初の 1/2 インチ磁気テープ用の定義も拡張され、FITS を論理的構造とみなし、特定メディアの物理的構造としては定義しないこととなった。

1988 年には IAU FITS Working Group が結成され、FITS 規約の維持や改良、将来の拡張、FITS 使用の推奨、FITS キーワード辞典の改良などの統括をすることとなり、1989 年には IAU Commission 5 FITS Working Group (IAU-FWG) が浮動小数点の表現に関する公式の合意に達した。

この当時 FITS の各種活動をサポートしていたのは NASA/Science Office of Standards and Technology (NOST) の一部として設置されていた FITS Support Office だったので、NOST ではこれらの FITS 規約を 1 つの成文としてまとめあげるために NOST FITS Standard を作成することとなった。最初の前案 (draft) の作成は、NOST の召集する Technical Panel が作成し、世界の天文コミュニティでの一定の議論を経て改訂がなされた後、IAU commission 5 に提出され、3 つの地域 FITS 委員会 (北米、ヨーロッパ、日本) での投票、IAU FWG での投票で正式な標準規約 (FITS スタダード) となった。

こうして 1993 年には最初のバージョンが、Definition of the Flexible Image Transport System (FITS) (June 18, 1993, NOST 100-1.0) として出され、その後、1994 年には Image Extension、Blocking、Binary Table が正式に FITS の拡張として認められる、などの変化があり、それらを取り入れた 100-1.1 が 1995 年 9 月 28 日に出た。

NOST standard は、その後 1998 年 4 月の draft standard バージョン 100-1.2 を元に改訂された standard バージョン 100-2.0 が 1999 年 3 月に公開され、3 つの地域委員会の承認を経て、2000 年 10 月に正式に IAU FWG での投票の結果、全員一致で承認され、新しい FITS のスタンダードとして認められた (Hanisch, R. J. et al., “Definition of the Flexible Image Transport System(FITS)”, *Astron. & Astrophys.*, **376**, 359-380, 2001)。

その後、FITS Support Office が NOST の元を離れたことを受け (現在は HEASARC の元にある)、改訂作業は IAU FWG のチェアマンだった Pence の元に設けられた Technical Panel で改訂原案を作成し、IAU FWG で議論・投票して改訂することになった。この結果、2005 年 4 月に可変長配列導入を受けた 2.0、12 月に 64 ビット整数の導入を受けた 2.1b が策定された。2.1b の後、2 年ほどかけて改訂された 3.0 が 2008 年 7 月に策定され、2016 年 2 月時点では、これが FITS についての公式文書となっている。

ここでは現時点での正式版である FITS Standard 3.0 のうち reference になる部分の概要と、IAU により正式採用されている拡張に関して解説する。

参考: FITS Technical Panel メンバー (第 3 期, FITS Standard 3.0 策定時)

William D. Pence, Chair	NASA/GSFC
Lucio Chiappetti	IASF Milano, INAF, Italy
Clive Page	Univ. of Leicester, UK
Richard Shaw	NOAO
Elizabeth Stobie	Univ. of Arizona

## 5. FITS スタンドアード

### 5.2 FITS ファイルの構成

#### 5.2.1 FITS 構造

FITS ファイルは、以下の FITS 要素が次の順で並ぶ

- Primary HDU (Header and Data Unit)
- 承認された extensions (optional)
- special records (optional, 制限あり)

Primary HDU だけからなる FITS ファイルは「基本 FITS」または Single Image FITS (SIF) ファイルといい、1つ以上の extension を持つものは Multi-Extension FITS (MEF) ファイルという。各 FITS 要素は、整数個の FITS ブロックから成る。Primary HDU は FITS ファイルの最初のブロックで始まる。これに続く各 FITS 要素の最初のブロックは、直前の FITS 要素の最終ブロックの直後に置かれる。FITS ブロックの大きさは、23040 ビット (= 2880 バイト) である。

Primary HDU とすべての extension は、ASCII テキスト (正確には 20H ~ 7EH の文字・数字・記号) からなる整数個のヘッダブロックとそれに続く整数個のデータブロックから構成される。最初のデータブロックはヘッダの最終ブロックの直後に置かれる。

Standard では FITS ファイルのトータルサイズや個々の HDU のサイズには限界を設けないが、実際のソフトウェアでは制限がかかることがある (一部のシステムでは  $2^{31}$  バイト  $\approx 2.1\text{GB}$  のファイルサイズ制限がある)。<sup>10</sup>

#### 5.2.2 Primary HDU

FITS データセットの先頭の要素は Primary ヘッダである。Primary ヘッダに続いて Primary データ配列が (必ずしも必要でないが) 置かれる。Primary データ配列の有無は Primary ヘッダ中の NAXIS キーワードの値で示される。

Primary HDU のヘッダは、ASCII テキストで書かれた連続したキーワードレコード (カードイメージ) でできている。すべてのヘッダは整数個のヘッダブロックからなり、個々のヘッダブロックは 36 のキーワードレコードから成る。内容のないキーワードレコードは空白 (16 進の 20, 0x20 または 20H) で埋める。

FITS フォーマットでは Primary データ配列は 0-999 次元のデータ配列からできている。データの値は空白等を含まないビットストリームで表わされる。値は BITPIX キーワードで指定されたビット数を持つ。最初の値は最初の Primary データ配列を含むレコードの最初の位置に書かれる。配列の引き続く各々の行の最初の値は直前の行の最後の値のすぐ後に書く。1 次元以上の配列ではデータの並びは、まず axis 1 のインデックスの番号順に並び、次に axis 2 のインデックスの番号順で、引き続く axis のインデックス番号順になり、axis  $m$  ( $m$  は NAXIS の値) のインデックスが一番最後に並ぶ; すなわち配列  $A(x_1, x_2, \dots, x_m)$  の要素は次ページの図 1 の順になる。

<sup>10</sup>SFITSIO マニュアル ver.1.2.1 の §3 には、ソフトウェア開発者の視点で、FITS についての一通りの解説と、ソフトウェアの実装に関する考察を行っている。



$$\begin{array}{l}
A(1, 1, \dots, 1), \\
A(2, 1, \dots, 1), \\
\vdots, \\
A(\text{NAXIS1}, 1, \dots, 1), \\
A(1, 2, \dots, 1), \\
A(2, 2, \dots, 1), \\
\vdots, \\
A(\text{NAXIS1}, 2, \dots, 1), \\
\vdots, \\
A(1, \text{NAXIS2}, \dots, \text{NAXISm}), \\
\vdots, \\
A(\text{NAXIS1}, \text{NAXIS2}, \dots, \text{NAXISm})
\end{array}$$

図 1: 1次元以上の配列ではその axis 1 に沿ったインデックスが一番早く変化し、引き続き axis の index が順に変化する。第一要素の位置を除いては配列の構造はブロックの構造とは独立である。

各々の軸に沿ったインデックスは 1 から始まり NAXISn キーワードの値まで 1 ずつ増えていく (5.3.2 節参照)。データ配列が最後のレコードを埋めきらない場合、残りの領域には配列の値と同じ表現でゼロ値を書きおく。IEEE 浮動小数点データでは +0 の値が使われる。

### 5.2.3 Extensions

すべての extension は以下の要件を満たす必要がある。新しい extension は、既存の extension タイプで扱えない構造の場合にのみ作られるべきである。

**独自性** 各 extension は、ヘッダの XTENSION キーワードで指定された、他の extension と重複しない固有の名前を持つ。衝突を避けるため extension 名は、IAU-FWG に登録される必要がある。

**サイズの特定** 各 extension 中のデータの総ビット数はその extension のヘッダに書き込まれる。

**Standard Extension** 各 standard extension は固有の名前を持ち、その構造と内容が完全に FITS standard で指定されていなければならない。各データ構造に対しては 1 つの extension format のみが認められる。(7.1 節参照)。

**FITS ファイル中の順番** extension は Primary HDU あるいは他の extension の後に置かれる。1 つの FITS データセット中では standard extension はどのような順になっていてもよい。

## 5. FITS スタンダード

### 5.3 ヘッダ

#### 5.3.1 キーワードレコード

ヘッダのキーワードレコード<sup>11</sup>は

```
1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 1 2 3 ... ←先頭からのバイト数
キーワード      = 値 / コメント                      ←内容
```

のようになっており、キーワードは左詰め 8 文字の空白を含まない ASCII 文字列であり、余った部分は空白が詰められる。数字、英大文字を使うことができ、小文字は使えない。アンダースコアとハイフンも使うことができる。他の文字は使うことができない。添え字を使うキーワードでは元の名前に 1 桁の正の数字を加え 0 は挟まない (NAXIS1 のようにし NAXIS001 のようにはしない)。

値の指示記号として = とその直後の空白は 9, 10 桁目固定。

値は固定フォーマットまたはフリーフォーマットで記述する (5.3.3 参照)。値がなくてもかまわない (9, 10 桁目が「=」であって 11 桁以降がすべて空白 (null value) のケース) が、この場合そのキーワードの値は未定義となる。必須キーワードはヘッダ中で 2 度以上現れてはいけないし、他のキーワードも 2 度以上現れるべきではない。もし、同じキーワードが異なる値を持って複数回現れたら、その値は未定となる。

/ の位置は任意である。コメントは何を書いてもよいが、コメントがある場合は必ず先頭に / をつけなければならない、/ の前後に空白を入れることが強く推奨される。キーワードレコードには印刷可能な ASCII 文字 (16 進の 41H ~ 7EH) が使え、コントロールキャラクターや DEL はコメント中でも現れるべきではない。

#### 5.3.2 キーワード

【Primary ヘッダのキーワード】

Primary ヘッダには次のキーワードが必須である。

```
1  SIMPLE = T
2  BITPIX
3  NAXIS
4  NAXISn (n = 1, ..., NAXIS)
   ⋮
   (other keywords)
   ⋮
last END
```

表 1: Primary ヘッダの必須キーワード。

SIMPLE を除くキーワードは、すべての FITS ヘッダに必要であり、SIMPLE キーワードは Primary ヘッダには必ず必要である。SIMPLE キーワードと NAXISn キーワードの間に

<sup>11</sup>カードイメージという言い方は旧式の言い方なので standard では使わなくなっている。

は表 1 にある以外の他のキーワードを挿入してはならない。また、SIMPLE キーワードを extension ヘッダに書いてはならない。

Primary データ配列の総ビット数は次のように与えられる。

$$N_{bits} = |\text{BITPIX}| \times (\text{NAXIS1} \times \text{NAXIS2} \times \cdots \times \text{NAXISm}), \quad (1)$$

ここで  $N_{bits}$  は非負で、最終レコードのデータ部分の残りを埋めるための空白部分を除いたビット数で、 $m$  は NAXIS の値、BITPIX と NAXIS $n$  は各々のキーワードに附属する値である。

必須キーワードの値は固定フォーマットで書かれるべきである。各々のキーワードの意味は次の通り。

SIMPLE standard に従う FITS ファイルでは論理値 T を持つべきである。F の場合は standard に適合していないことを表す。

BITPIX 整数値を持ち、附属するデータ配列のデータ値のビット数を表す。有効な値は下記の表 2 の通りで、データ配列の形式や値の範囲・精度に応じた適切な値を選ぶべきである。

NAXIS 999 以下の非負の整数値を持ちデータ配列中の軸の数を表す。0 の場合はその HDU にデータがないことを示す。

NAXIS $n$  非負の整数値を持ち、データ配列の  $n$  番目の軸に沿った要素数を表す。 $n = 1, \dots, \text{NAXIS}$  に対応するこのキーワードが存在すべきである。

END 値を持たず 9-80 桁は空白。ヘッダの論理的な終わりを表わし、ヘッダ中の最後の FITS ブロックになければならない。

値	データ表現
8	文字または符号無 2 進整数
16	16 ビット 2 進整数 (2 の補数)
32	32 ビット 2 進整数 (2 の補数)
64	64 ビット 2 進整数 (2 の補数)
-32	IEEE 単精度浮動小数点
-64	IEEE 倍精度浮動小数点

表 2: 有効な BITPIX 値の説明

【extension ヘッダのキーワード】

extension のヘッダは次の表 3 のキーワードを必須とする。XTENSION キーワードと NAXIS $n$  キーワードの間には表 3 にある以外の他のキーワードを挿入してはならない。

extension data 中の総ビット数は、次の式で与えられる。

## 5. FITS スタンダード

```

1 XTENSION
2 BITPIX
3 NAXIS
4 NAXISn, n= 1, ..., NAXIS
  ⋮
  (other keywords, including ...)
PCOUNT
GCOUNT
  ⋮
last END

```

表 3: 規格にあった extensions の必須キーワード

$$N_{bits} = |\text{BITPIX}| \times \text{GCOUNT} \times (\text{PCOUNT} + \text{NAXIS1} \times \text{NAXIS2} \times \dots \times \text{NAXISm}), \quad (2)$$

ここで  $N_{bits}$  は非負で、最終レコードを満たすため、つけ加えられる空白を除いたビット数、 $m$  は NAXIS の値、BITPIX, GCOUNT, PCOUNT, NAXISn は各々のキーワードに附属する値である。

各々のキーワードの意味は

**XTENSION** extension のタイプを示す文字列を持つ。extension のヘッダには必須であり、Primary ヘッダには現れてはいけない。衝突を避けるため extension 名は IAUFWG に登録されなければならない。

**PCOUNT** 整数値を持ち、データ構造を定義する適切な値をとる。IMAGE Extension と ASCII Table Extension では 0 であり、BINTABLE ではメインデータテーブルに続く予約エリアと補助データエリア (ヒープ) のバイト数を表す。random group ではグループの個々の配列に先立つパラメータ数を表す。

**GCOUNT** 整数値を持ち、データ構造を定義する適切な値をとる。IMAGE, ASCII Table, BINTABLE の各 extension では 1 の値をとる。random group では random group の数を表す。

【他の予約されたキーワード】

他にも必須ではないが、予約されているキーワードが多数存在する。詳しくは原版 (FITS Standard 3.0 の 4.4.2) を参照していただくこととし、ここでは概略を、HDU 全般に関わるもの、観測の記述に関するもの、書誌的記述に関するもの、コメント、データ配列に関するもの、WCS に関するもの、extension に関するもの、の順に言及する。

## 《HDU 全般に関わるキーワード》

**DATE** YYYY-MM-DD 形式または YYYY-MM-DDThh:mm:ss[.sss...] 形式の UTC での HDU が作成された日付。YYYY は 4 桁の西暦、MM は 2 桁の月、DD は 2 桁の日であり、時間も記述する場合は T を区切り文字として、hh が 2 桁の時間、mm が 2 桁の分、ss が秒 (小数点以下はオプション) である<sup>12</sup>。先頭の 0 は省略してはならず、秒の小数以下の部分は値のフォーマットと矛盾しない限り任意の長さが可能である。ある HDU のデッドコピーとして作成された HDU の場合は DATE キーワードはオリジナルのものを保持してもかまわない。

**ORIGIN** FITS ファイルを作成した機関を示す。

**EXTEND** 論理値 T を持つ場合、そのデータセットに extension がある可能性を示す。以前の standard では extension がある場合は Primary ヘッダに置くべきとされていたが、現在は単に勧告的なものとなっている。

**BLOCKED** このキーワードはデータセットの実ブロック長が論理レコード長の整数倍であり必ずしも等しくないことを示すため導入されたが、現在は使わない方が良い。

## 《観測の記述に関するキーワード》

**DATE-OBS** 観測日時を UTC で表わしたもの (1972 年以後。1972 年以前は UT)。コメントで特に明記されない限り、観測のスタート時を表すと仮定される。<sup>13</sup>

**TELESCOP** データ取得に使われた望遠鏡。

**INSTRUME** データ取得に使われた機器。

**OBSERVER** データを取得した観測者。

**OBJECT** 観測された天体名。

**EQUINOX** ヘッダまたはデータ中に与えられた位置を表すのに使われた座標系に対する equinox を年単位で浮動小数点表示したものの。

**EPOCH** FITS ではこのキーワードは使われるべきではない。EQUINOX を使うこと。

## 《書誌的記述に関するキーワード》

**AUTHOR** データを編纂した人の名前。出版物や多数のデータソースから作成されたデータの場合に適用される。

**REFERENC** データが出版物から取られた場合の出典。

<sup>12</sup>DATE キーワードについては、2000 年問題に関する合意で古い形式が変更された。7.5 節も参照のこと。

<sup>13</sup>DATE-OBS キーワードについても、7.5 節を参照のこと。

## 5. FITS スタンドアード

### 《コメントに関するキーワード》

COMMENT 値を持たない ('=' 不要)。注釈のために使う。いくつ書いてもよい。

HISTORY 値を持たない ('=' 不要)。データの処理の履歴を書く。いくつ書いてもよい。

“空白” キーワード 1-8 桁が ASCII のブランク。9-80 桁は何を書いてもよい ('=' 不要)。いくつ書いてもよい。

### 《画像のデータ配列に関するキーワード》

BSCALE 浮動小数点値で BZERO キーワードとともに配列のピクセル値が真の物理値と違う場合に真の物理値に変換するのに使う。指定がない時のデフォルト値は 1.0 である。

BZERO 浮動小数点値で BSCALE キーワードとともに配列のピクセル値が真の物理値と違う場合に真の物理値に変換するのに使う。デフォルト値は 0.0 である。

BSCALE と BZERO を使った変換方程式は次のようになる:

$$\text{物理値} = \text{BZERO} + \text{BSCALE} \times \text{配列値} \quad (3)$$

BZERO キーワードは FITS の BITPIX で許されていない符号付の 8 ビット整数や符号なしの数などの非標準のデータを表すためにも使われる。この場合は BSCALE キーワードと一緒に次の表 4 のような使い方をする。

BITPIX	元の データタイプ	物理 データタイプ	BZERO
8	符号無	符号付バイト	-128 ( $-2^7$ )
16	符号付	符号無 16 ビット	32768 ( $2^{15}$ )
32	符号付	符号無 32 ビット	2147483648 ( $2^{31}$ )
64	符号付	符号無 64 ビット	9223372036854775808 ( $2^{63}$ )

表 4: 非標準なデータタイプの表現のための BZERO の使い方

BUNIT 配列の値に BSCALE と BZERO を適用したあと、表わされるデータの単位を示す文字列。8 章の単位が使われるべきである。

BLANK BITPIX キーワードが正の値を持つ (= 整数データ配列) ヘッダでのみ使われるべきで、整数データ配列中の物理値の定義されていない配列値を表す整数値を指定する。

DATAMAX 配列中の最大値の浮動小数点値。有効な物理値の最大値。

DATAMIN 配列中の最小値の浮動小数点値。有効な物理値の最小値。

《WCSに関するキーワード (詳しくは 6 章参照)》

WCSAXES WCS での軸の数 (整数)。WCS 関係キーワードの先頭におく。

CTYPE $i$   $i$  番目の軸のタイプを表す文字列。

CUNIT $i$   $i$  番目の軸の CRVAL と CDELTA の物理単位。

CRPIX $i$   $i$  番目の軸上の参照点の位置を軸のインデックスで表す浮動小数点値。

CRVAL $i$   $i$  番目の軸上の参照点での WCS 値を表す浮動小数点値。

CDELTA $i$   $i$  番目の軸上の参照点での WCS 値の増分を与える浮動小数点値。

CROTA $i$  標準座標系から異なる座標系への回転を表す浮動小数点値。今後の使用は推奨されず代わりに次の CD $i,j$ , PC $i,j$  を使う。

PC $i,j$   $j$  軸と  $i$  軸の間の線形変換行列。

CD $i,j$   $j$  軸と  $i$  軸の間のスケールを伴う線形変換行列。

《Extension に関するキーワード》

EXTNAME 同じタイプの Extension (同じ XTENSION を持つ) の間を区別するための文字列を値として持つ。

EXTVER 同じ XTENSION と EXTNAME を持つ異なった extension を区別するために使う。整数値。1 から始まる必要はなく、連続していなくてもかまわない。

EXTLEVEL extension ヘッダ中の extension 階層内のレベルを表す整数値。

### 5.3.3 値

値の書き方は値の型によって決まっており、固定フォーマットまたはフリーフォーマットである。値は 1 つの値だけを書き、配列にしてはならない。必須キーワードには固定フォーマットを用いる必要があり、他のキーワードでもそれが推奨される。大文字・小文字の区別はされない (特に明記されないかぎりは)。

文字列 固定フォーマットでは、11 桁目に '、12 桁目から文字列、80 桁までのどこかで ' で括る。書けるのは ASCII テキスト (16 進で 20H ~ 7EH) のみであり、' を含める場合は '' (' を二回続ける) とする。先頭の空白は意味を持つが後ろの空白は違う。以前は 8 文字以上に空白で埋めることが要求されていたが現在は XTENSION キーワード ('IMAGE $_{UUU}$ ', 'TABLE $_{UUU}$ ') 以外ではその縛りはない。

フリーフォーマットでも書き方は同様であるが、先頭と最後の ' の位置は 11-80 桁のどこにあってもよい。ただし 10 桁目から最初の引用符の間は「空白」でなければならない。

## 5. FITS スタンドアード

どちらの場合も文字列の長さは最大 68 (= 80 - 8 (キーワード) - 2 ('= ') - 2 (' ')) 文字である。例えば、以前、NOST Standard 1.1 の頃は OBJECT キーワードは最初の 8 キャラクタまでしかデコードを要求すべきでない、との記述があり問題となっていたが、現在は緩和され、次のような例も可能となっている。(「FITS の手引き 第 3 版」5.2.3 などを参照)。

```
OBJECT_ = 'NVSS_J000000-200449' / 32-char
```

**論理値** 固定フォーマットでは T または F を 30 桁目に書く。フリーフォーマットでは 11-80 桁の最初に現れる文字が T または F とする。どちらも T または F の文字の後には空白か / (とそれに続くコメント) のみが許される。

**整数** 固定フォーマットでは 11-30 桁目に右詰めで ASCII コード で書く。数字の間に空白を含んではならない。先頭には + または - を付加でき、+ は省略できる。整数は常に符号付きとみなされる。

フリーフォーマットでは位置が 11-80 桁のどこでもよいことを除けば固定フォーマットと同様である。

**実浮動小数点値** 固定フォーマットでは 11-30 桁に右詰めで ASCII コード で書く。数字の間に空白を含んではならず、先頭には + または - がつけられる (+ は省略可)。整数部と小数部の間は . で区切り、少なくとも整数部、小数部のどちらか 1 つはなければならない。整数部だけの場合は . は省略できるが、小数部がある場合は必ず . が必要である。指数形式の場合は指数指定文字 (大文字で 'E' または 'D' (倍精度の場合)) の後に整数で指数を書く。

フリーフォーマットでは位置が 11-80 桁のどこでもよいことを除けば固定フォーマットと同様である。

**複素整数** 複素整数には固定フォーマットはない。複素整数は実部と虚部を , で区切り、全体を ( ) で括る (例えば (14, -45))。実部、虚部とも整数であれば、それで 1 つの複素整数とみなされる。11-80 桁のどこに書いてもかまわない。

**複素浮動小数点値** 複素浮動小数点値にも固定フォーマットはない。複素浮動小数点値は実部と虚部を , で区切り、全体を ( ) で括る (例えば (14.5, -4.5E+5))。実部、虚部とも浮動小数点値であれば、それで 1 つの複素浮動小数点値とみなされる。11-80 桁のどこに書いてもかまわない。



## 5.4 データ表現

Primary および Extension のデータはこの節のどれかの形式で表現されなければならない。*FITS* データはバイトストリームとして解釈されるべきである。バイト並びはビッグエンディアン (= 通常の TCP/IP でのネットワークバイトオーダー) である。

### 5.4.1 文字と整数

次の形式で書く。

**文字** 各文字は 1 バイト (= 8 ビット) で、最上位ビットが 0 の 7 ビット ASCII コードで表わされる。

**8 ビット整数** 符号なしのバイナリ。

範囲は 0 ~ 255

**16 ビット整数** 2 の補数表示による符号付きバイナリで 2 バイトである。

範囲は -32768 ~ +32767

**32 ビット整数** 2 の補数表示による符号付きバイナリで 4 バイトである。

範囲は -2147483648 ~ +2147483647

**64 ビット整数** 2 の補数表示による符号付きバイナリで 8 バイトである。

範囲は -9223372036854775808 ~ +9223372036854775807

**符号なし整数** *FITS* では (8-bit タイプを除いて) 符号なし整数はサポートされないので、符号なし 16-bit, 32-bit, 64-bit 整数は直接には *FITS* データ配列には格納できない。代わりに適当なオフセット値を使って符号付き整数の範囲にシフトさせる手法が使われる。このためには *BSCALE* キーワードを 1.0 にして、*BITPIX* キーワードに応じて適当な *BZERO* キーワードの値を設定する (表 4 参照)。

### 5.4.2 IEEE-754 浮動小数点値

32 または 64 ビット浮動小数点データの *FITS* フォーマットへの変換は、ANSI/IEEE-754 規格<sup>14</sup> に従う。ヘッダ中の *BITPIX* = -32 および *BITPIX* = -64 はそれぞれ 32, 64 ビットの IEEE 浮動小数点であることを示す。バイトの順序は、最初が符号と指数、次に仮数を位の大きなものから小さなものへと書く。

32 ビット浮動小数点値の構成は各ビット位置が次のようになっている。

ビット位置 (左から右)	内容
1	符号
2 - 9	指数
10 - 32	仮数

表 5: 32 ビット浮動小数のビット位置。

<sup>14</sup>*FITS* Standard 3.0 の原論文では IEEE-754 浮動小数点値の定義は Appendix E で詳細に説明されている。

## 5. FITS スタンダード

また、この場合の値の解釈は次のようになる。

(下の '1. 仮数' は例えば仮数が 00...01 の場合 1. 仮数 = 1.00...01 =  $1+2^{-23}$  となる)

$$\text{値} = (-1)^{\text{符号}} \times 2^{(\text{指数}-127)} \times 1.\text{仮数} \quad (4)$$

64 ビット浮動小数点値の構成は各ビット位置が次のようになっている。

ビット位置 (左から右)	内容
1	符号
2 - 12	指数
13 - 64	仮数

表 6: 64 ビット浮動小数点のビット位置。

また、この場合の値の解釈は次のようになる。

$$\text{値} = (-1)^{\text{符号}} \times 2^{(\text{指数}-1023)} \times 1.\text{仮数} \quad (5)$$

### 5.5 Random Groups 構造

スタンダード FITS ではあるが、Random Groups 構造は、ほぼ唯一電波干渉計での応用のみ使われ、それ以外の分野では Random Groups フォーマットのデータを読める FITS 読み取りソフトウェアはほとんどない。新たに採用された Binary Table extension はいずれは Random Groups で記述される構造を取り入れることができるだろう。(Greisen, E. W. and Harten, R. H., "An Extension of FITS for Groups of Small Arrays of Data", *Astron. & Astrophys. Suppl.*, **44**, 371-374, 1981)

#### 5.5.1 キーワード

もし、Random Groups フォーマットのレコードが Primary ヘッダに続く場合は Primary ヘッダのキーワードレコードは前述の必須キーワードに加えて **GROUPS**, **PCOUNT**, **GCOUNT** キーワードを持たなければならない。各々のキーワードの意味は前述の extension キーワードの項と同じであるが、**NAXIS1** キーワードは 0 (Primary データ配列がないことを示す) である必要があり、**GROUPS** キーワードは論理値 **T** を持ち、Random Groups レコードが存在することを示す。

他に必須ではないが予約されたキーワードとして、次のものがある。

**PTYPEn** n 番目のパラメータの名前を示す文字列。

**PSCALn** n 番目の *FITS* group パラメータの値が真値でない場合に group パラメータの値を真値に変換する時に **PZEROn** キーワードと共に使われる浮動小数点値である。デフォルトの値は 1.0 である。

**PZEROn** **PSCALn** キーワードと共に使われる浮動小数点値で group パラメータ値のゼロに対応する真値を表す。デフォルトの値は 0.0 である。

変換方程式は次のようになる。

$$\text{真値} = \text{PZEROn} + \text{PSCALn} \times \text{group パラメータ値} \quad (6)$$

### 5.5.2 データシーケンス

Random Groups データはグループのセットからなる。グループの数は付随するヘッダレコードの **GCOUNT** キーワードの数である。各々のグループは **PCOUNT** キーワードで示される数のパラメータと、その後にエレメント数  $N_{elem}$  が次の式で表わされる配列からなる。

$$N_{elem} = (\text{NAXIS2} \times \text{NAXIS3} \times \dots \times \text{NAXISm}) \quad (7)$$

ここで  $N_{elem}$  はひとつのグループのデータ配列中のエレメント数であり、m は **NAXIS** の数、**NAXISn** はそれぞれのキーワードに付随する値である。

もし、Random Groups レコードが存在すれば Primary データ配列は存在してはならない。

許されるデータ表現は前節にリストアップされたものである。ひとつの配列の 1 メンバーに対して付随するパラメータよりも精度が要求される場合にはパラメータは 2 つ以上の同じ **PTYPEn** キーワードで表わされる部分に分割されなければならない。この時、値はグループパラメータ値から **PSCALn** と **PZEROn** キーワードを使って得られる真値の和となる。

## 5. FITS スタンドアード

### 5.6 Image Extension (Standard extension 1)

現在、Standard Extension として承認されているのは 3 つある。*FITS Standard* の記述順に従って紹介していく。

Image Extension は  $n$  次元の画像データを単純な配列として Data Unit に格納する規格であり、1994 年 6 月に IAU *FITS WG* で投票の結果採択され、正式な extension となった。詳細については、以下の論文に記述されている。

Ponz J.D., Thompson R.W. and Muñoz J.R., “The *FITS* Image Extension”, *Astron. & Astrophys. Suppl.*, **105**, 53-55, 1994

#### 5.6.1 Image Extension の概要

Image Extension は Grosbøl et al. による一般化された *FITS* extension のフォーマットにしたがっている。これは最初、International Ultraviolet Explorer (IUE) プロジェクトで、GROUP フォーマットで格納したりイメージデータと融合してひとつの Primary データ配列を作ることができないような補助情報を、イメージデータと組み合わせる手段として Muñoz によって提案された。Image Extension は Primary データ配列を次のようにして単純に繰り返したものである：

1. 無制限な数の多次元配列の格納を許す。
2. 配列は別々の extension に含まれる。したがって各々の配列は自分自身のヘッダと内容を持つことが許される。
3. *FITS* 読み取りソフトウェアは個々の extension を簡単にスキップすることができる。
4. 特に追加のキーワードや規約を採用する必要はない。
5. ひとつの *FITS* Image Extension ファイルを個々のヘッダとデータユニットに分けることで余分な処理を必要としない単純な Primary データ配列フォーマットができる ('XTENSION=  'IMAGE<sub>LLL</sub>' キーワードを置くだけ)。

Image Extension は IUE アーカイヴの再処理プロジェクトでスペクトルイメージに付随するデータのクオリティのフラッグを格納するために提案された。

#### 5.6.2 Image Extension のヘッダ

Image Extension のヘッダに要求されるキーワードは次ページの表 7 の通りである。extension ヘッダの GCOUNT キーワードと END キーワード間の追加キーワードはデータの履歴や観測の特徴、データ配列の特徴や他の情報を記述するのに使われる。

データ形式は Primary データ配列と同じであり、*FITS Standard 3.0* の 7.1 節を参照されたい。このフォーマットは個々の Image Extension が他の配列のデータ構造やスケールファクタとは独立な 1-999 次元のひとつのデータ配列を含むことを許している。

## 5.6. Image Extension (Standard extension 1)

Principal HDU	IMAGE Extension
SIMPLE	XTENSION= <u>  </u> 'IMAGE <u>  </u> <u>  </u> '
BITPIX	BITPIX
NAXIS	NAXIS
NAXISn	NAXISn, n = 1, ..., NAXIS
END	PCOUNT = 0 GCOUNT = 1 END

表 7: Principal HDU と提案された Image Extension での必須 FITS キーワード

### 5.6.3 Image Extension のヘッダの例

このタイプの extension がどのように使われるかの例を挙げる。この例では Primary データ配列は IUE の線形化されたイメージファイルを含み、付随するピクセルのクオリティのフラッグが Image Extension を使って格納されている。

```

Main Header
      1          2          3          4          5          6          7
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345...
-----
SIMPLE =                T / Standard FITS format
BITPIX =                16 / 2-Bytes, 2-s complement integers
NAXIS  =                2 / Number of axes
NAXIS1 =               768 / Number of pixels per row
NAXIS2 =               768 / Number of rows
EXTEND =                T / Extensions may be present
CTYPE1 = 'SAMPLE '     / X axis
CTYPE2 = 'LINE '      / Y axis
BSCALE =              3.1250E-02 / REAL = (FITS * BSCALE) + BZERO
BZERO  =                0. / Bias
ORIGIN = 'VILSPA '     / Institution generating tape
TELESCOP= 'IUE '       / IUE telescope
FILENAME= 'SWP12345.LIHI' / Filename (camera)(image).LI(disposition)
DATE   = '12/10/92'    / Date tape was written as DD/MM/YY
...
...
...
END

Main Data Record
(ブロックを改めて書き始める)。
...
...
...

```

## 5. FITS スタンダード

### Extension Header

(ブロックを改めて書き始める)。

```

      1         2         3         4         5         6         7
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345...
-----
XTENSION= 'IMAGE'      / Image Extension
BITPIX  =                16 / 2-Bytes, 2-s complement integers
NAXIS   =                2 / Number of axes
NAXIS1  =               768 / Number of pixels per row
NAXIS2  =               768 / Number of rows
PCOUNT  =                0 / Number of parameters per group
GCOUNT  =                1 / Number of groups
CTYPE1  = 'SAMPLE'     / X axis
CTYPE2  = 'LINE'       / Y axis
FILENAME= 'SWP12345.LFHI' / Filename (camera)(image).LF(disp)
EXTNAME = 'LFHI'       / Data quality flags
...
...
...
END
```

### Extension Data Record

(ブロックを改めて書き始める)。

```
...
...
...
```

## 5.7 ASCII Table Extension (Standard extension 2)

ASCII Table Extension は印刷可能な文字からなる 1 つの単純なテーブルを格納するための規格であり、Data Unit にはテーブルの内容を格納する。

歴史的には standard extension として最初に認められたのが ASCII Table Extension である。FITS ファイル中の extension ヘッダの最初のキーワードが XTENSION=  'TABLE    ' であれば、そのデータは ASCII Table Extension であり、カタログ等の移送用に作られた。詳細については以下の論文に記述されている。

Harten, R. H., Grosbøl. P., Greisen, E. W., and Wells, D. C., "The FITS Tables Extension", *Astron. & Astrophys. Suppl.* **73**, 365-372, 1988

### 5.7.1 ASCII Table Extension のキーワード

次のページの表 8 のキーワードが必須である。先頭は必ず XTENSION キーワードであり、TFIELDS キーワードまではこの順に並んでいなければならない、これ以外の他のキーワードを間に挿入してはならない。

## 5.7. ASCII Table Extension (Standard extension 2)

```
1 XTENSION=  'TABLEUUU'
2 BITPIX= 8
3 NAXIS= 2
4 NAXIS1
5 NAXIS2
6 PCOUNT= 0
7 GCOUNT= 1
8 TFIELDS
  :
  (他の含まれるべきキーワード ...)
  TTYPEn, n=1,2,...,k ここで k は TFIELDS の値 (推奨)
  TBCOLn, n=1,2,...,k ここで k は TFIELDS の値 (必須)
  TFORMn, n=1,2,...,k ここで k は TFIELDS の値 (必須)
  :
last END
```

表 8: ASCII Table Extension の必須キーワード。

各々のキーワードの意味は

XTENSION 値として文字列 'TABLE<sub>UUU</sub>' を持つ。

BITPIX 値として整数値 8 を持つ。

NAXIS 値 2 を持ち、データ配列が 2 次元 (行と列) であることを示す。

NAXIS1 表の各行の ASCII 文字数を表す非負の整数値。

NAXIS2 表の行数を表す非負の整数値。

PCOUNT 値を 0 として表の前にデータがないことを示す。

GCOUNT 値を 1 として、1 つの表を持つことを示す。

TFIELDS 各行中のフィールド数を表す非負の整数値、最大 999 である。

TBCOL<sub>n</sub> n 番目のフィールドが始まる桁を示す整数値。行の最初の桁は 1 である。

TFORM<sub>n</sub> n 番目のフィールドがコードされている ANSI FORTRAN-77 フォーマットを表す文字列を値として持つ (文字は大文字でなければならない)。次ページの表 9 のフォーマットが使える<sup>15</sup>。数字をフォーマットの前につけて反復を表すことはできない。数値は常に 10 進数で、2 進、8 進、16 進その他の表記をしてはならない。

<sup>15</sup>前ページに挙げた原論文には各フォーマットの具体的な書式も解説されているので参照されたい。

## 5. FITS スタンダード

フィールド値	データタイプ
Aw	文字
Iw	整数
Fw.d	単精度実数
Ew.d	単精度実数、指数表示
Dw.d	倍精度実数、指数表示

表 9: ASCII Table Extension で有効な TFORMn フォーマット。

他の予約されたキーワードとしては次のようなものがある。

TSCALn n 番目のフィールドの量が真の物理値でない場合に TZEROn キーワードと共に使われる、スケーリングファクター。デフォルトの値は 1.0 である。

TZEROn TSCALn キーワードと共に使われる、ゼロ点。デフォルトの値は 0.0 である。

TNULLn n 番目のフィールドの定義されていない値を表す文字列である。

TTYPEN n 番目のフィールドの名前を与える文字列である。

TUNITn n 番目のフィールドの値に TSCALn と TZEROn を適用したあとの物理単位を表す文字列である。

n 番目のフィールドの量から真の物理値を計算するための変換方程式は

$$\text{physical value} = \text{TZEROn} + \text{TSCALn} \times \text{field value.} \quad (8)$$

### 5.7.2 ASCII Table Extension のヘッダの例

ASCII Table Extension の例を載せておく。

```

© Primary ヘッダ
0.....1.....2.....3.....4.....5.....6.....7...
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890...
SIMPLE =                               T / Standard FITS format
BITPIX =                               8 / character information
NAXIS  =                               0 / No image data array present
EXTEND =                               T / There may be standard extensions
ORIGIN = 'CDS          '                / Site which wrote the tape
DATE   = '23/09/83/'                    / Date tape was written

COMMENT AGK3 Astrometric catalog, formatted in FITS Tables Format.
COMMENT see: W. Dieckvoss, Hamburg-Bergedorf 1975.
END

```



## 5.7. ASCII Table Extension (Standard extension 2)

◎ extension ヘッダ  
(ブロックを改める)。

```

0.....1.....2.....3.....4.....5.....6.....7...
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890...
XTENSION= 'TABLE'      / Table extension
BITPIX   =             8 / 8-bits per "pixel"
NAXIS    =             2 / simple 2-D matrix
NAXIS1   =            74 / No. of characters per row (=74)
NAXIS2   =             3 / The number of rows (=3)
PCOUNT   =             0 / No "random" parameters
GCOUNT   =             1 / Only one group
TFIELDS  =            16 / there are 16 fields per row
EXTNAME  = 'AGK3'      / Name of the catalog

TTYPE1   = 'NO'        / The star number
TBCOL1   =             1 / start in column 1
TFORM1   = 'A7'        / 7 character field

TTYPE2   = 'MG'        / stellar magnitudes
TBCOL2   =             8 / start in column 8
TFORM2   = 'E4.1'     / xx.x SP floating point
TUNIT2   = 'MAG'      / units are magnitudes

...
途中略
...

TTYPE16  = 'BD'        / Bonner Durch. star number
TBCOL16  =            68 / start in column 68
TFORM16  = 'A7'        / 7 character field
TNULL16  = ' '         / blank indicate null

AUTHOR   = 'W. Dieckvoss'
REFERENC = 'AGK3 Astrometric catalog, Hamburg-Bergedorf, 1975'
DATE     = '14/07/82'  / date file was generated

END

```

◎ 拡張部データレコード  
(ブロックを改めて書き始める)。

```

0.....1.....2.....3.....4.....5.....6.....7...
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234
+82457 11.4 G5 15 30 57.480 +82 15 06.18 1960.37 2 -005 +006 29.99 +82 459
+82458 11.4 F5 15 32 41.151 +82 10 17.17 1958.36 2 -004 +006 27.97 +82 460
+82459 12.1   15 32 42.107 +82 40 28.83 1960.37 2 -004 +006 29.99 +82 461

```

## 5. FITS スタンドアード

### 5.8 Binary Table Extension (Standard extension 3)

Binary Table は基本的には前述の ASCII Table のバイナリ版だが、きわめて多くのデータ型と様々な拡張機能を含む複雑なものである。複雑な分、柔軟性はある、天文衛星の複雑怪奇なテレメトリデータを格納するような、非常に高度な要求にも応えることができる。

Binary Table は Cotton W. D. (NRAO) と Tody D. (NOAO) により ASCII Table の一般化として開発され、'BINTABLE' というタイプ名で 1994 年 6 月、IAU-FWG で投票され、正式に Standard extension として採用された。詳細は次の論文を参照。

Cotton, W. D., Tody, D. B., and Pence, W. D., "Binary Table Extension to FITS", *Astron. & Astrophys. Suppl.*, **113**, 159-166, 1995

ここでは FITS standard での Binary Table Extension の部分の概説をする。

#### 5.8.1 Binary Table Extension の概要

Binary Table は行と列から構成される表の形をとる。テーブルのセル中に多次元配列を格納することができ、ひとつのエントリ又は与えられた行と列に付随する値のセットが任意のサイズの配列でありうる。これらの値は標準化されたバイナリ形式で表現される。表の各々の行は各々の列に対するひとつのエントリを含む。このエントリは多くの異なるデータタイプ (8 ビット符号なし整数、16, 32, 64 ビット符号付き整数、論理値、キャラクタ、ビット、32, 64 ビット浮動小数又は複素数) のうちのひとつである。データタイプと次元は、各々の列に対して独立に定義されるが、各々の行は同じ構造でなければならない。表に付随する追加情報はテーブルヘッダにキーワード/値のペアとして含まれる。

Binary Table の extension の最初のキーワードは XTENSION= 'BINTABLE' である。

Binary Table HDU が Image HDU や ASCII Table HDU と最も異なるのは、図 2 に示すように Data Unit にデータ配列 (Data Array) に加えて、予約領域 (Reserved Area) とヒープ領域 (Heap Area) が存在することである。データ配列へのテーブルの格納方法は ASCII Table HDU と同様に「行単位」で隙間無くバイナリデータが格納される。予約領域はディスクベースの FITS アプリケーションのために用意されており、データを格納する領域ではない。ヒープ領域には、後述の「可変長配列」の実データが格納される。

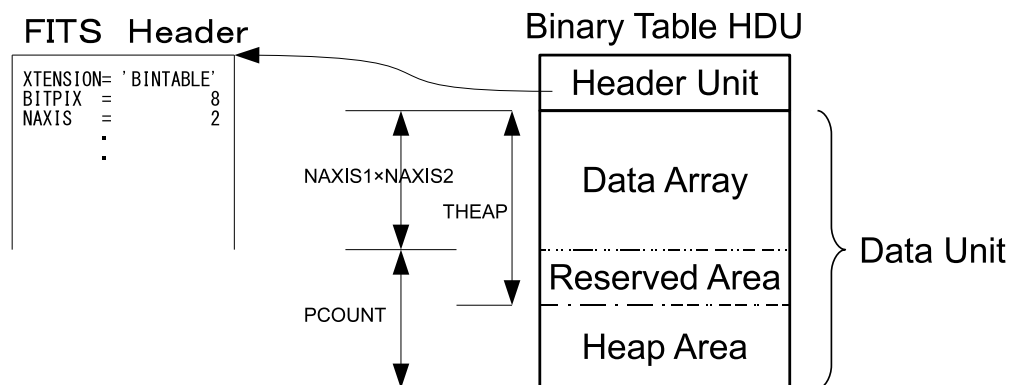


図 2: Binary Table HDU の構造

## 5.8.2 Binary Table Extension のヘッダ

要求されるキーワードは

XTENSION Binary Table に対しては 'BINTABLE' である。

BITPIX Binary Table では 8 である。

NAXIS Binary Table では 2。

NAXIS1 各々の“行”の(8ビット)バイト数。

NAXIS2 表の中の行の数。

PCOUNT 表の正規の部分に続くヒープと呼ばれる部分のバイト数。

GCOUNT Binary Table に対しては 1 である。

TFIELDS 表中のフィールド(列)の数。

TFORMn n フィールドのサイズとデータタイプを与える。1 から TFIELDS の値までの範囲をとる。TFORMn は  $rTa$  の形式をとり、繰り返し回数  $r$  はフィールド n の要素数を表す非負の整数(通常は 1 で省略可)、T はフィールド n のデータタイプ、 $a$  は文字列配列を定義する場合の 1 要素あたりの文字列長。(  $t$  と  $e_{max}$  は後述の変長配列で使う。) データタイプとして許されるのは次の表 10 のとおり。

TFORMn の値	意味	8-bit バイト数
$rL$	論理値 ('F' または 'T')	$1 \times r$
$rX$	ビット	$[(r - 1)/8] + 1$
$rB$	符号無バイト	$1 \times r$
$rI$	16-bit 整数	$2 \times r$
$rJ$	32-bit 整数	$4 \times r$
$rK$	64-bit 整数	$8 \times r$
$rAa$	キャラクタ(文字列)	$r$
$rE$	単精度浮動小数	$4 \times r$
$rD$	倍精度浮動小数	$8 \times r$
$rC$	単精度複素数	$4 \times 2 \times r$
$rM$	倍精度複素数	$8 \times 2 \times r$
$rPt(e_{max})$	32-bit 配列記述子(配列長, ヒープオフセット)	$4 \times 2 \times r$
$rQt(e_{max})$	64-bit 配列記述子(配列長, ヒープオフセット)	$8 \times 2 \times r$

表 10: BINTABLE の有効な TFORMn データタイプ

表の  $n$  列で必要とされる総バイト数  $n_{row}$  (=NAXIS1) は次のように表される。

$$n_{row} = \sum_{i=1}^{TFIELDS} r_i b_i \quad (9)$$

ここで  $r_i$  はフィールド  $i$  の繰り返し回数、 $b_i$  はフィールド  $i$  のデータタイプに必要なバイト数、TFIELDS はこのキーワードの値、を各々表す。

## 5. FITS スタンドアード

また、表の  $n$  番目の列のエントリに対するオプションのキーワードとして、ラベル TTYPE $n$ 、単位 TUNIT $n$ 、スケーリングファクター TSCAL $n$ 、ゼロ点 TZEROn、ブランク TNULL $n$ 、表示フォーマットを与える TDISP $n$  等がある。TDISP $n$  で使えるのは FORTRAN-77 形式のフォーマットで次のとおり。

フィールド値	データタイプ
Aw	文字列
Lw	論理値
Iw.m	10 進整数
Bw.m	2 進整数
Ow.m	8 進整数
Zw.m	16 進整数
Fw.d	実数、固定小数点表示
Ew.dEe	実数、指数表示
Gw.dEe	実数、汎用表示 (精度によって F または E 同等)
Dw.dEe	実数、指数表示

表 11: BINARY Table Extension で有効な TDISP $n$  フォーマット。

ここで  $w$  は表示欄全体の幅、 $m$  は出力される最低の桁数、 $d$  は小数点以下の桁数、 $e$  は指数部分の桁数を表す。 $.m$ 、 $Ee$  は省略可。

### 5.8.3 多次元配列と可変長配列

2005 年に、それまでは Binary Table の付録となっていた“多次元配列”と“可変長配列”の規約が正式にスタンダードに取り入れられた。

FITS のバイナリテーブルにおいて最も特徴的なのは、1つの列に複数のセルを持たせる事ができることで、TFORM $n$  の値において  $r$  が 2 以上の場合を固定長配列という。例えば TFORM99 = '48I' と定義すると、1つの列に 16-bit 整数が 48 個入ることになる。この様子はテーブルを単純な列の連なりと捉えるとわかりづらいが、テーブルに奥行があって、48 個のセルが奥に向かってずらりと並んでいると考えると理解しやすいかもしれない。

多次元配列を定義するには、オプションキーワード TDIM $n$  を使う。TDIM $n$  は、列  $n$  の多次元配列の定義を与えるもので、TFORM $n$  の  $r$  とは異なり、列のバイト長に影響を与えるものではなく、データの解釈として利用される。 $r$  が 2 以上の場合に指定でき、 $(l, m)$  の形を取る。上記の例でさらに TDIM99 = '(8,6)' と定義すれば、48 個のセルを  $8 \times 6$  の 2次元配列と解釈することになっており、これを多次元配列という。

データ型の定義で最もわかりづらいのが、いわゆる“可変長配列”と呼ばれる TFORM $n$  が  $rPt$  または  $rQt$  の場合である。この場合、セルが奥に向かってずらりと並んでおり、その個数は固定ではないと考えれば良いが、データの格納方法が極めて特殊である。可変長配列の場合は、配列データの実体はヒープ領域のどこかに格納され、テーブル本体 (Data Unit のデータ配列) のセルにはその行における“配列長”と“ヒープ領域中の位置 (オフ

## 5.8. Binary Table Extension (Standard extension 3)

セット)”が格納されている。例えば、TFORM6 = '1PE(3353)' という定義があった場合、配列の個数の最大が 3353 であり、ヒープ領域のどこかに 32-bit 浮動小数点数 (シンボルは “E”) を格納しているという意味になる。この場合、テーブル本体の当該列のある行に、(12, 34) という数値 (配列記述子) が格納されているとすると、ヒープ領域の先頭から 34 バイトのオフセットの位置から 12 個の 32-bit 浮動小数点数が格納されていることになる。

詳細については前述の原論文、または FITS Standard 3.0 の 7.3 節を参照されたい。

### 5.8.4 Binary Table Extension のヘッダの例

異なるデータタイプと次元の 19 の列からなる Binary Table のヘッダの例を示す (スペースの関係で途中一部略)。“IFLUX” というラベルの列は 2 次元の配列である。“SOURCE” のラベルは各々 16 の長さの文字列である。非標準のキーワード “NO\_IF”, “VELTYP”, “VELDEF” がヘッダの最後に現れている。

```

          1          2          3          4          5          6
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234
XTENSION= 'BINTABLE'          / Extension type
BITPIX   =                    8 / Binary data
NAXIS    =                    2 / Table is a matrix
NAXIS1   =                   168 / Width of table row in bytes
NAXIS2   =                    5 / Number of rows in table
PCOUNT   =                    0 / Random parameter count
GCOUNT   =                    1 / Group count
TFIELDS  =                   19 / Number of columns in each row
EXTNAME  = 'AIPS SU '        / AIPS source table
EXTVER   =                    1 / Version number of table
TFORM1   = '1I '            / 16-bit integer
TTYPER1  = 'ID. NO. '      ' / Type (label) of column 1
TUNIT1   = ' '              / Physical units of column 1
TFORM2   = '16A '          / Character string
TTYPER2  = 'SOURCE '      ' / Type (label) of column 2
TUNIT2   = ' '              / Physical units of column 2

TFORM5   = '2E '            / Single precision array
TTYPER5  = 'IFLUX '        ' / Type (label) of column 5
TUNIT5   = 'JY '           / Physical units of column 5

TUNIT19  = 'DEG/DAY '      / Physical units of column 19
NO_IF    = 2
VELTYP   = 'LSR '
VELDEF   = 'OPTICAL '
END
```

## 5. FITS スタンダード

### 5.9 ブロッキングに関する合意

Standard extension ではないが、各種メディア上でのデータのブロッキングに関する提案が Grosbøl, P. と Wells, D. C. によりなされ、やはり 1994 年 6 月に IAU-FWG での投票で合意されたので、概説する。元文書は現在では FITS Standard 3.0 の 3.6 節に取り入れられており、例えば以下から参照できる。

[http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_standard.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_standard.html)

#### 5.9.1 ビットストリームデバイス

ビットストリームデバイスに対しては、記録メディアの物理的なブロック構造にかかわらず、FITS ファイルは 1 以上の 2880 バイト (=23040 ビット) の FITS ブロックのシーケンスと解釈されなければならない。FITS ファイルを物理ブロックサイズが 2880 バイトの FITS ブロックサイズと違うメディアに書く場合は、最後の物理ブロックの FITS ファイル末尾に続く部分はゼロでなければならない。同様に、そうしたメディアから FITS ファイルを読むときには、最後の物理ブロックの FITS ファイル末尾以降は捨てられる。

#### 5.9.2 シーケンシャルメディア

FITS フォーマットは当初、シーケンシャルな磁気テープデバイスへファイルを書くことを想定して開発された。シーケンシャルメディアにどう書きこむかという以下の規約は、現在の多くのストレージデバイスには不適合になっている。

物理的に可能であれば、FITS ファイルは 2880 バイトの 1~10 倍の長さのブロックで書きこまれなければならない。もし、それが不可能な場合は、FITS ファイルはシーケンシャルデバイスの固有のブロックサイズでビットストリームとして書きこまれなければならない。最後のブロックの FITS ファイル末尾以降の部分はゼロが書かれる。

シーケンシャルメディアから FITS ファイルを読む場合には、2880 バイトに満たないファイル (例えば ANSI のテープラベル) は FITS ファイルの一部とは見なされず、破棄されるべきである。

#### 5.9.3 元のブロッキング合意について

1994 年に合意されたブロッキングに関する合意には、光ディスク、QIC フォーマットの 1/4 インチカートリッジテープ、LAN、1/2 インチ 9 トラックテープ、DDS/DAT 4mm カートリッジテープ、8 mm カートリッジテープ、などの各種メディアに関する記述もある。上記のように現在の状況には適合しない場合が多いが、興味があれば原文を参照のこと。

<http://fits.gsfc.nasa.gov/blocking94.html>

## 6 World Coordinate System

基本 *FITS* では座標表現に関しては簡単な変換に対応したいくつかのキーワード (*CRVAL<sub>n</sub>*, *CRPIX<sub>n</sub>*, *CDEL<sub>n</sub>*, *CTYPE<sub>n</sub>*, *CROTAN<sub>n</sub>*) しか定義されておらず、実際の天球座標とデータ配列の間の対応を表現するには不十分な点があった。それを補うためにより一般的な表現方法として提案されたのが WCS (World Coordinate System) であり現在は *FITS* Standard 3.0 でも解説されている (実際の歴史的な経緯は第 1 部の歴史を参照)。

ここで World Coordinate (世界座標) とは、多次元のパラメータ空間のうち何らかの物理的測量値、例えばスペクトル中の波長値とか物理空間中の方向を表す緯度経度とか、を提供する座標のことを指し、世界座標と *FITS* ファイル中の N 次元データ配列の各データ値を対応させるためのキーワードなどを含む規程集が WCS である。

2002 年 ~ 2005 年に World Coordinate の表現方法を扱った Paper (WCS Paper I)、天球座標の表現を扱った Paper (WCS Paper II)、スペクトル関係の Paper (WCS Paper III) が正式に IAU FWG で認められ、2013 年に時間を扱った Paper (WCS Paper IV) が認められた。機器関係の歪みを扱った Paper (WCS Paper V ?) もドラフト段階のものが公開されている。ここでは正式論文である WCS Paper I, II, III, IV から必要な部分の概要を解説する (機器の歪みを扱った Paper V はドラフトのため扱わないので原論文を参照のこと)。原論文は次のとおり。(日本国内でも入手可能 (2.3 節参照))

- “Representations of world coordinates in *FITS*”, (WCS Paper I)  
Greisen, E.W. and Calabretta, M.R., *Astron.&Astrophys.*, **395**, 1061-1075, 2002
- “Representations of celestial coordinates in *FITS*”, (WCS Paper II)  
Calabretta, M.R. and Greisen, E.W., *Astron.&Astrophys.*, **395**, 1077-1122, 2002
- “Representations of spectral coordinates in *FITS*”, (WCS Paper III)  
Greisen, E.W., Calabretta, M.R., Valdes, F.G., and Allen, S.L., *Astron.&Astrophys.*, **446**, 747-771, 2006
- “Representations of Time Coordinates in *FITS*. Time and Relative Dimension in Space”, (WCS Paper IV), Rots, A.H. et al., *Astron. & Astrophys.*, **574**, A36, 2015
- “Representations of distortions in *FITS* world coordinate systems”, (Paper V ?)  
M.R. Calabretta et al., Apr. 22, 2004  
<http://www.atnf.csiro.au/people/mcalabre/WCS/> 以下より (Paper I, II, III のファイルもあり)

### 6.1 インデックスと物理座標

データ配列がデジタル画像を表わしている場合、データ配列と物理画像との変換はピクセルのうちのどこがデータ点か (中心かコーナーか)、ということを知る必要がある。歴史的にいうと、天文学者は一般的に *FITS* ファイルの中のインデックスはピクセルの中心を表すと仮定してきた。(この解釈は、上記論文 (WCS Paper I) でも是認されている)。これはコンピュータグラフィクスで一般的な、ピクセルの中心は .5 の点に対応する、という慣例とは異なっている (次ページの図 3 参照)。 *FITS* ファイルでのピクセルは、通常、物理空間の体積要素とみなされ、変換や回転によっては別の視点から見られる可能性がある

## 6. World Coordinate System

る。そのような操作をした時、体積要素の中心だけが不変である。現在は、天文のコミュニティではこれに関する標準の規約が決まっていないので、*FITS* ファイル作成者は適切なコメントによって、(*COMMENT* キーワードを使って) そのファイルがどのような規約にしたがっているか、を読み取りソフトウェアがわかるようにすべきである。

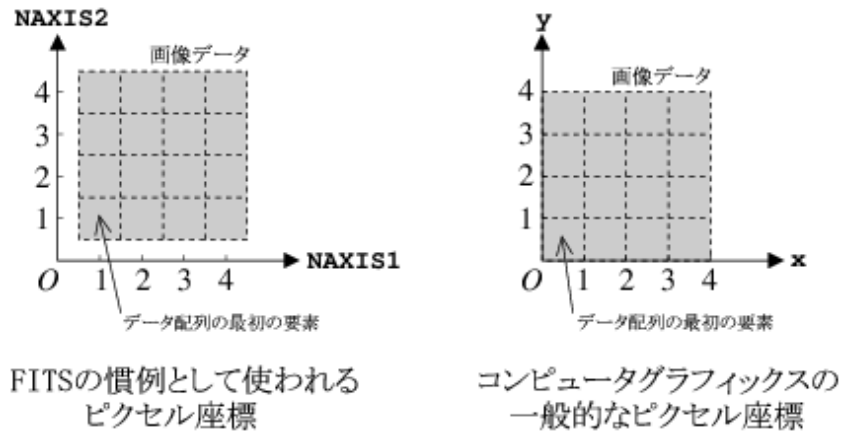


図 3: *FITS* の慣例としてのピクセル座標と、コンピュータグラフィックスの一般的なピクセル座標の違い

データ配列の中の順序と、表示されたイメージの中の位置との関係 (例えば、最初のピクセルが、一番上なのか下なのか) もまた規約の問題である。上記論文によると、*FITS* ファイル作成者は、最初のピクセルが画像の左下隅であり、続くピクセルは画像の右方向へ (直交座標の  $x$ - 軸のように) 並び、それが順次上方向へ ( $y$ - 軸) へと続くように並べることを推奨している。この規約は、現行の *CRVAL $n$*  などのキーワードを使った座標軸の表現を置き換えるものではない。

### 6.2 基本 *FITS* (原始 *FITS*) での表現

当初の *FITS* (基本 *FITS*) では、データ配列のインデックス ( $i, j, k, \dots$ ) から物理量である座標値 ( $x_i, x_j, x_k, \dots$ ) への変換のために以下のキーワードが定義されている。

- CRVAL $n$*  参照点での座標値
  - CRPIX $n$*  参照点でのインデックス
  - CDEL $Tn$*  参照点での座標値の増分
  - CTYPE $n$*  座標軸の種類 (8 文字)
  - CROTA $n$*  回転角
- ( $n$  は座標軸の番号、単位は、SI 系と角度の「度」)

これにより、*CROTA $n$*  = 0.0 の場合、座標値  $x_n$  はインデックス  $n$  から次式で計算される。

$$x_n = \text{CRVAL}n + \text{CDEL}Tn \times (n - \text{CRPIX}n) \quad (10)$$

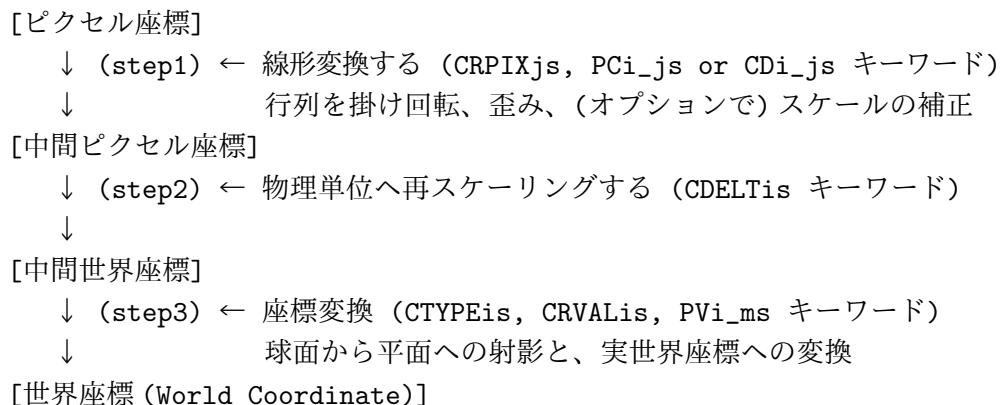
これはあまりにも単純であり、もっと一般的な表現方法として *WCS* が提案された。



## 6.3 WCS の基本コンセプト (WCS Paper I)

### 6.3.1 WCS での基本的な変換手順

WCS の提案 (WCS Paper I) では、ピクセル座標から世界座標 (World Coordinate) への変換は、複数のステップ (3 つの変換) を踏んで変換されることになる。ピクセル座標 ( $p_j$ ) → 中間ピクセル座標 ( $q_i$ ) → 中間世界座標 ( $x_i$ ) → 世界座標、である。このステップの流れ図と簡単な説明は次のようになる。



- 最初のステップ (step1) は、ピクセル座標から中間ピクセル座標への線形変換である。このためにはピクセル座標ベクトル  $p_j$  に対して行列を掛ける。

$$q_i = \sum_{j=1}^n m_{ij}(p_j - r_j) \quad (11)$$

ここで、 $r_j$  は CRPIX $j$  で与えられる参照点でのピクセル座標であり、 $m_{ij}$  が変換行列、 $q_i$  が中間ピクセル座標である。これ以降、添字の  $j$  はピクセル軸を、 $i$  は世界軸を表す。 $m_{ij}$  は  $N \times N$  の正方行列であり、 $N$  は NAXIS キーワードで与えられる。ただし、この点は WCSAXES キーワードによってより一般化される (6.3.3.2 参照)。変換結果の  $q_i$  は、中間世界座標軸と一致する方向の中間ピクセル座標軸ベクトルであり、無次元のピクセル単位での参照点からのオフセットである。

- 従って 2 番目のステップ (step2) である、 $q_i$  を対応する中間世界座標の  $x_i$  に変換するには、単に次のようなスケーリングをするだけである。

$$x_i = s_i q_i \quad (12)$$

$m_{ij}$  や  $s_i$  などを FITS ヘッダーでどう表すかは後で触れる。

## 6. World Coordinate System

- 3番目のステップ (step3) は中間世界座標から世界座標への変換である。具体的には、球面から平面への射影法と平面と天球面の接点での世界座標の値から決まる変換により実際の世界座標に変換する。この変換は  $CTYPE_i$  に依存する。単純な線形軸では、 $x_i$  は  $CRVAL_i$  で与えられる参照点における座標値に加えるオフセットと解釈される。それ以外の場合には、 $CTYPE_i$  は  $x_i$ ,  $CRVAL_i$  と他のパラメータの関数を規約に従って定義することになる。規約にない  $CTYPE_i$  は線形と解釈される。非線形座標は  $CTYPE_i$  に "4-3" 形式で記述される。これは例えば 'VOPT-F2W' のようなもので、最初の4文字が座標の種類を表し、5番目の文字は '-' で、残りの3文字が中間世界座標から世界座標に変換するアルゴリズムを指定する。座標の種類が4文字に満たない場合は '-' で補い、アルゴリズムが3文字に満たない場合は空白を補う。例えば 'RA---UV' のように。ただし、アルゴリズムのコードは3文字にすることを推奨する。(具体的なアルゴリズムのコードなどについては後述)

### 6.3.2 変換行列

上記のステップ2の変換行列には  $PC_{i,j}$  と  $CD_{i,j}$  の2つのキーワードのどちらかが使われる。これは WCS の paper をまとめる過程で、 $CDELTA_i$  とキーワード PC で表される PC 行列で記述する案に対して、HST と IRAF ではキーワード CD で表される CD 行列が既に使われていたことから、両方を併記することになったのである。

$PC_{i,j}$  形式では、変換行列の要素  $m_{ij}$  はヘッダーの  $PC_{i,j}$  (浮動小数) で表され、 $s_i$  は  $CDELTA_i$  で表される。 $i$  や  $j$  は1から始まり (例えば  $PC_{1,1}$  とか  $CDELTA_1$ )、デフォルトの  $PC_{i,j}$  の値は  $i=j$  に対して 1.0 それ以外は 0.0 である。 $PC_{i,j}$  行列は正則行列で逆行列を持たなければならない、 $CDELTA_i$  は 0 であってはならない。

$$\begin{pmatrix} q_1 \\ q_2 \\ q_3 \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} PC_{1,1} & PC_{1,2} & PC_{1,3} & \dots \\ PC_{2,1} & PC_{2,2} & PC_{2,3} & \dots \\ PC_{3,1} & PC_{3,2} & PC_{3,3} & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_1 - r_1 \\ p_2 - r_2 \\ p_3 - r_3 \\ \vdots \end{pmatrix}$$

中間世界座標の  $x_i$  は前述のとおり  $x_i = s_i q_i = CDELTA_i q_i$  で計算される。

一方、 $CD_{i,j}$  形式では、式 (11) と (12) は一緒になって、

$$x_i = \sum_{j=1}^n (s_i m_{ij})(p_j - r_j) \quad (13)$$

となり、積  $s_i m_{ij}$  が  $CD_{i,j}$  (浮動小数) で表される。 $i$  や  $j$  は1から始まり (例えば  $CD_{1,1}$ )、 $CD_{i,j}$  行列は正則行列で逆行列を持たなければならない。

### 6.3. WCS の基本コンセプト (WCS Paper I)

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \text{CD1}_1 & \text{CD1}_2 & \text{CD1}_3 & \dots \\ \text{CD2}_1 & \text{CD2}_2 & \text{CD2}_3 & \dots \\ \text{CD3}_1 & \text{CD3}_2 & \text{CD3}_3 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_1 - r_1 \\ p_2 - r_2 \\ p_3 - r_3 \\ \vdots \end{pmatrix}$$

古いソフトウェアのために、 $\text{CDELTi}$  や  $\text{CROTA}_i$  は  $\text{CD}_{i,j}$  と共存することが許されるが、新しいソフトウェアではこれらは無視されるべきである。 $\text{CD}_{i,j}$  と  $\text{PC}_{i,j}$  のデフォルトの振る舞いは異なり、もし1枚以上の  $\text{CD}_{i,j}$  キーワードレコードが存在すれば、存在しない  $\text{CD}_{i,j}$  は0とみなされる。一方、 $\text{CD}_{i,j}$  が存在しない場合は、 $\text{PC}_{i,j}$  キーワードレコードが存在しなくても、 $\text{PC}_{i,j}$  形式が仮定される (これは Wells らによる *FITS* の原論文 (4.1 節の *FITS* Paper I) の  $\text{CDELTi}$  の解釈と一致する)。 $\text{PC}_{i,j}$  と  $\text{CD}_{i,j}$  の混在は禁止される。このため、 $\text{CD}_{i,j}$  形式と  $\text{PC}_{i,j}$  形式の変換は単純にキーワードの置き換えで行われ、 $\text{CD}_{i,j}$  は  $\text{PC}_{i,j}$  と同値で  $\text{CDELTi}$  は1と見なされ、逆の場合は  $\text{PC}_{i,j}$  と  $\text{CDELTi}$  から  $\text{CD}_{i,j}$  が計算される。

#### 6.3.3 その他の関係するキーワード

**6.3.3.1 非線形アルゴリズムに伴うパラメータのキーワード** 非線形アルゴリズムを使う場合にはパラメータが必要になる場合がある。このためには次のキーワードを使う。

$\text{PVi}_m$  (浮動小数)

ここで  $i$  は中間世界座標、 $m$  はパラメータの番号である。もうひとつ、非線形アルゴリズムの場合に文字型のパラメータが必要になる場合もある (Table などの参照の場合など)。このためのキーワードとしては

$\text{PSi}_m$  (文字列)

を使う。ここで  $i$  は中間世界座標、 $m$  はパラメータ番号である。

**6.3.3.2 世界座標の次元に関するキーワード** 世界座標の要素数はピクセル座標の要素数を超過する場合がある。例えばロングスリットの分光観測データは通常2次元で、スリットは (空間) ピクセル座標方向に置かれ、分散方向が (分光) ピクセル座標方向となる。この場合、分散方向の表現は単純で1分光ピクセル座標は1分光世界座標 (周波数、波長、又は速度) に変換される。一方、スリットは天空でどの方向にも向く可能性があるため、スリットの長さ方向に沿ったピクセル座標は2つの空間 (角度) 座標、典型的には赤経・赤緯、に変換される。この問題は初期の *FITS* では縮退した軸、即ち  $\text{NAXIS}_j = 1$  と AIPS などで使われた  $\text{CROTA}_i$  によって表現された。例えば上記のロングスリットの例では  $\text{NAXIS} = 3$ 、 $\text{NAXIS3} = 1$ 、 $\text{CTYPE1}$  を分散軸、 $\text{CTYPE2}$  を赤経、 $\text{CTYPE3}$  を赤緯と考えることができる ( $\text{CROTA}_i$  は今では  $\text{PC}_{i,j}$  で置き換えることができる)。しかし、こうした縮退した軸を使うやり方は、例えば2次元のイメージを表示するソフトウェアが  $\text{NAXIS} = 3$  を読んで表

## 6. World Coordinate System

示できなかったりする問題がある。そこで、こうした世界座標の次元に関する問題に、縮退した軸を使わずに対応するために次のキーワードを予約する。

WCSAXES(整数)

これはヘッダーにある WCS 関係のキーワード (CRPIX $_j$ , PC $_{i,j}$  又は CD $_{i,j}$ , CDEL $_i$ , CTYP $_i$ , CRVAL $_i$  又は CUNIT $_i$  など) のうち最もインデックスの大きなものの値を特定する。デフォルトの値は最も大きな NAXIS であり、FITS ヘッダーに出てくるこの種のキーワードの最大値である。

**6.3.3.3 単位に関するキーワード** 原始 FITS では各軸の単位は CTYP $_i$  キーワードで示すことができると考えられていたが、一般的にはこれは正しくない。そこで新しいキーワードとして、

CUNIT $_i$  (文字列)

を導入し、これで CRVAL $_i$ , CDEL $_i$  の単位を特定できるようにした。(IAU で推奨される単位については、8 章参照)。

**6.3.3.4 キーワード値のデフォルト** 原始 FITS では座標関係のキーワードはもし存在するならば全て揃って存在するはずだ、として標準キーワードに対してのデフォルト値を決めていなかったの、ここで出てきたキーワードについてはデフォルト値を決めておく。

WCSAXES	NAXIS 又は最も大きい $i$ 又は $j$
CRVAL $_i$	0.0
CRPIX $_j$	0.0
CDEL $_i$	1.0
CTYP $_i$	'' (線形の特に定められていない軸)
CUNIT $_i$	'' (定められていない)
PC $_{i,j}$	1.0 ( $i = j$ のとき)
PC $_{i,j}$	0.0 ( $i \neq j$ のとき)
CD $_{i,j}$	0.0

これらのデフォルト値は WCS Paper で決めたものなので FITS ファイルを書くときは常に完全な WCS を書くようにしてデフォルトに頼るべきではないことを注意しておく。

**6.3.3.5 軸の代替記述** ある座標軸が 2 つ以上の座標の種類を持っているような場合 (例えば分光軸の周波数・速度・波長のように) に、各軸に対して最大 26 までの追加の記述ができるように、オプションキーワードが予約されている。

### 6.3. WCS の基本コンセプト (WCS Paper I)

WCSAXES $a$	WCS に関する記述の軸の数 (整数)
CRVAL $ia$	世界座標各軸についての参照点での物理値 (浮動小数)
CRPIX $ja$	ピクセル座標の各軸について参照点となるピクセル位置 (浮動小数)
PC $i\_ja$	線形変換行列 (浮動小数)
CDEL $Tia$	座標値の増分 (浮動小数)
CD $i\_ja$	スケールを伴う線形変換行列 (浮動小数)
CTYPE $ia$	座標各軸のタイプ (8 文字)
CUNIT $ia$	CRVAL $ia$ と CDEL $Tia$ の単位 (文字列)
PV $i\_ma$	座標のパラメータ $m$ (浮動小数)
PS $i\_ma$	座標のパラメータ $m$ (文字列)

$j$ ,  $i$  は各々ピクセル、中間世界座標の軸の番号であり、 $a$  は A~Z のアルファベットの 1 文字で座標のバージョンを表す。この規約によって、軸の番号は 1-99 に制限され、パラメータ  $m$  は 0-99 に制限される。軸の主記述 (最初の記述) は  $a$  を空白にしたものになる。例えば最初の軸の記述が CRVAL1, CRVAL2 なら 2 つ目は CRVAL1A, CRVAL2A, 3 つ目は CRVAL1B, CRVAL2B のようになる。これらの軸の代替記述はオプションであり、主記述がある場合に限り記述できる。もうひとつオプションキーワードとして、

WCSNAME $a$  (文字列)

を定義する。これは WCS の記述の様々なバージョンの名前を特定するのに使われる。

(注: CTYPE $ia$  では前述のように物理量を表す 4 文字と射影方法を表す 4 文字で構成することになっているが、次の 2 つのものについては Wells et al. (1981) 以来広く使われてきたので今後も使うこととしている)。

CTYPE $ia$  = 'COMPLEX' & 'STOKES'

**6.3.3.6 座標の不確定性に関するキーワード** ピクセルの座標値にはランダムエラーやシステムティックエラーが含まれることがある。このため次の 2 つのオプションキーワードを定義する。

CRDER $ia$  座標のランダムエラー (浮動小数)

CSYER $ia$  座標のシステムティックエラー (浮動小数)

どちらも CUNIT $ia$  の単位でデフォルト値は 0 である。

## 6. World Coordinate System

### 6.4 天球座標 (Celestial Coordinates) の変換 (WCS Paper II)

前節で WCS の基本的なコンセプトと座標の変換手順について概説したが、実際の変換にあたっては step3 で扱うのが天球座標の場合と分光座標の場合が想定される。このために WCS Paper II と WCS Paper III が分離され、先に天球座標に関する WCS Paper II が正式に認められ、議論の収束を待って後から分光座標についての WCS Paper III が正式に認められた。ここではまず WCS Paper II に基づいて天球座標を FITS のデータ上でどのように記述するかについて概説する。

前節の step1, step2 で、ピクセル座標から中間世界座標までの変換 ( $p_j \xrightarrow{r_j, m_{ij}, s_i} (x, y)$ ) をした後、この中間世界座標から天球座標への変換 (前節の step3) を 2 つのサブステップに分割する。この 2 つのサブステップは平面から球面への変換と球面回転に対応しており、 $(x, y) \xrightarrow{(\phi_0, \theta_0)} (\phi, \theta) \xrightarrow{(\alpha_0, \delta_0), \phi_p, \theta_p} (\alpha, \delta)$  という変換をすることになる (この式で出てくる記号については下図及び後の説明を参照)。

【前節の step3 の部分の詳細図】

[中間世界座標]

(射影平面座標  $(x, y)$ )

↓ ← 座標変換 (CTYPE $_{ia}$ , PVi $_{ma}$  キーワード)

↓ 平面から球面への射影

(局所 (native) 球面座標  $(\phi, \theta)$ )

↓ ← 球面回転 (CRVAL $_{ia}$ , LONPOLE $a$ , LATPOLE $a$  キーワード)

↓ 3 つの Euler 角を決定して回転

(天球座標  $(\alpha, \delta)$ )

[世界座標 (World Coordinate)]

これらのサブステップでは次のような変換を行う。

- 射影平面座標からの局所 (native) 球面座標への変換。 (step1 で) ピクセル座標に対して回転や歪みなどの補正をした射影平面座標から、CTYPE $_{ia}$  と PVi $_{ma}$  キーワードを使って局所 (native) 球面座標に変換する。
- 局所球面座標から実際の天球座標への変換。天球座標への変換には CRVAL $_{ia}$  の他に LONPOLE $a$  キーワードが必要になる。場合によってはさらに LATPOLE $a$  も必要とされる場合もある。LONPOLE $a$  とは天球上の極の局所 (native) 座標上での経度 (longitude) の値である (以前に提案されていた LONGPOLE と同じ意味だがキーワード名が若干異なるので注意)。

2 つのサブステップでの変換はやや複雑であり、見通しを良くするため次のような順序で解説する。まず通常の観測から得られたデータを FITS ファイルに書くような場合を想定して、天球座標 (例えば、 $\alpha, \delta$ ) からピクセル座標  $(i, j)$  への変換手順を概説する。次にその逆に、WCS を使った FITS ファイルのデータのピクセル座標  $(i, j)$  から天球座標  $(\alpha, \delta)$  を求めるための FITS パラメータについて述べる。

## 6.4. 天球座標 (Celestial Coordinates) の変換 (WCS Paper II)

### 6.4.1 天球座標 $(\alpha, \delta)$ から射影平面座標 $(x, y)$ への変換

まず、ある天域を観測した時、天球座標  $(\alpha, \delta)$  がどのようにピクセル座標  $(i, j)$  に変換されるかを順を追って考えると次のようになる。

- 1) 天球座標  $(\alpha, \delta)$  から 局所球面座標 (*native coordinate*)  $(\phi, \theta)$  への変換
- 2) 局所球面座標から射影平面座標への変換 (射影)  $(\phi, \theta) \Rightarrow (R_\theta, \phi)$  or 一般に  $(x, y)$
- 3)  $(x, y)$  から回転や歪みの変換等をへてピクセル座標  $(i, j)$  へ

(3) については、前節の PC 行列 (または CD 行列) による補正になるのでここでは省略し 1) と 2) について詳しく述べる。

#### 6.4.1.1 $(\alpha, \delta) \Rightarrow (\phi, \theta)$

天球座標から局所 (native) 球面座標への変換をまず行う。これをしておくと、後の平面への射影が理解しやすくなる。

天球面からこれに接する平面への射影を行うものとする。天球面と平面の接点の天球座標を  $(\alpha_P, \delta_P)$  とし、天球上でこの点を極とする新たな座標系を設定する。天球上のある点  $(\alpha, \delta)$  が新しい座標系で  $(\phi, \theta)$  ( $\phi$  は経度,  $\theta$  は緯度) になるとすると、次式が成り立つ。

$$\begin{aligned}\sin \theta &= \sin \delta \sin \delta_P + \cos \delta \cos \delta_P \cos(\alpha - \alpha_P) \\ \cos \theta \sin(\phi - \phi_P) &= -\cos \delta \sin(\alpha - \alpha_P) \\ \cos \theta \cos(\phi - \phi_P) &= \sin \delta \cos \delta_P - \cos \delta \sin \delta_P \cos(\alpha - \alpha_P)\end{aligned}\tag{14}$$

ここで  $\phi_P$  は、元の座標系での極点の、新しい座標系における経度である。

#### 6.4.1.2 $(\phi, \theta) \Rightarrow (R_\theta, \phi)$ or 一般に $(x, y)$

次に射影による局所 (native) 球面座標から平面上の座標への変換を行う。

射影平面上に球面との接点を中心とする極座標  $(R_\theta, A_\phi)$  を設定する。  $A_\phi$  は軸を適当にとることにより  $\phi = A_\phi$  とすることができるので、 $\theta$  と  $R_\theta$  の関係として射影を記述できることになる。

局所球面座標の  $(x, y)$  座標に対する位置関係を 2つの典型的なケース (平面が極で接する場合と赤道面 (の基準経度) で接する場合) について表示したのが次ページの図 4 である。

ここでは接平面への射影 (Zenithal projection) の一般形およびそのうちの代表的なもの 4 つについて述べる。

## 6. World Coordinate System

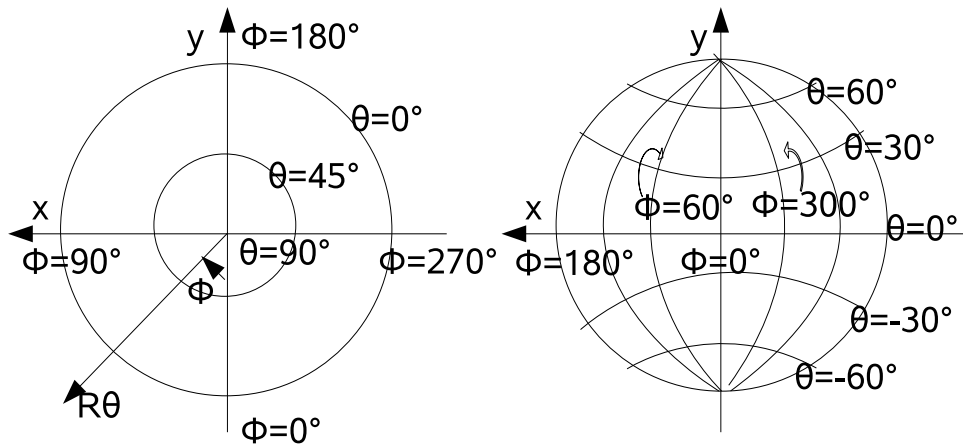


図 4: 参照点を極とした局所 (native) 球面座標 (左、 $(\phi_0, \theta_0) = (0, 90^\circ)$ ) と、参照点を赤道と基準経度の交点とした局所球面座標 (右、 $(\phi_0, \theta_0) = (0, 0)$ )

[一般形 (AZP)] 射影の投影中心は球面と投影面の接点と球面の中心を通る直線上にあり、その球面中心からの距離を  $\mu$  とすると、 $R_\theta$  と  $\theta$  の関係は

$$R_\theta = \frac{180^\circ}{\pi} \frac{(\mu + 1) \cos \theta}{\mu + \sin \theta} \quad (15)$$

となる。投影中心の位置 ( $\mu$  の値) により射影の性質が完全に決まる (次の図)。

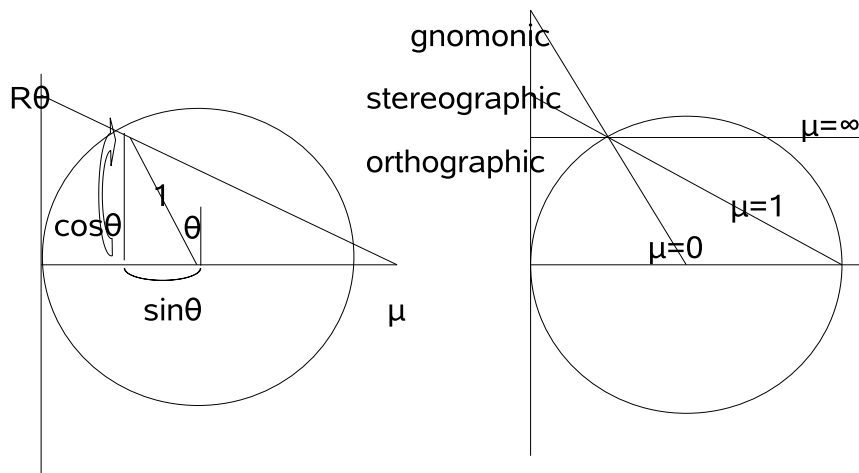


図 5: zenithal 投影の  $R_\theta, \theta, \mu$  の関係図 (左)、と 3 つの特別なケース (右)

以下で、代表的な 4 つの射影方法を示す。



#### 6.4. 天球座標 (Celestial Coordinates) の変換 (WCS Paper II)

[AZP ( $\mu = 0$ ): TAN:gnomonic]  $\mu = 0$ : 球面の中心が投影の中心になっている場合で、可視光の撮像観測はこのケースにあたる (以前の提案では TAN が機器の distortion を含む拡張した形になっていたが、機器の distortion は WCS Paper V で扱うように分離された)。

[STG:stereographic]  $\mu = 1$ : 球面の平面から反対の端点が投影の中心になっている特別な場合。

[AZP ( $\mu = \infty$ ): orthographic  $\subset$  SIN:slant orthographic]  $\mu = \infty$ : 無限遠方からの投影である。電波干渉計によるマッピング観測はこのケースになる (以前はこのケースは SIN と呼ばれていたが今回の提案では SIN は Greisen が AIPS Memo (1983) で NCP と呼んだ東西方向の干渉計も扱えるように拡張された)。

[ARC: zenithal equidistance] シュミット望遠鏡の場合、 $R_\theta$  と  $\theta$  の関係が特殊で、 $R_\theta = (90^\circ - \theta)$  となっている。

( $R_\theta, \phi$ ) から  $(x, y)$  への変換は次式による。

$$x = R_\theta \sin \phi \quad (16)$$

$$y = -R_\theta \cos \phi \quad (17)$$

(逆は  $\phi = \arg(-y, x)$ ,  $R_\theta = \sqrt{x^2 + y^2}$ )。

ここまですてきた変数を (関係する FITS キーワードを含めて) 表にまとめておく。

変数	意味	関係する FITS キーワード
$i$	世界座標のインデックス	
$j$	ピクセル座標のインデックス	
$a$	代替記述コード (空白か A - Z)	
$p_j$	ピクセル座標	
$r_j$	参照ピクセル座標	CRPIX $ja$
$m_{ij}$	線形変換行列	CD $i\_ja$ or PC $i\_ja$
$s_i$	座標スケール	CDEL $Tia$
$x_i$	中間世界座標 (一般形)	
$(x, y)$	射影平面座標	
$(\phi, \theta)$	局所 (native) 経度、緯度	
$(\alpha, \delta)$	天球経度、緯度	
$(\phi_0, \theta_0)$	接点の局所 (native) 経度、緯度	PV $i\_1a$ , PV $i\_2a$
$(\alpha_0, \delta_0)$	接点の天球経度、緯度	CRVAL $ia$
$(\phi_P, \theta_P)$	天球の極の局所 (native) 経度、緯度	LONPOLE $a(=PV\ i\_3a)$ , LATPOLE $a(=PV\ i\_4a)$
$(\alpha_P, \delta_P)$	局所 (native) 極の天球経度、緯度 ( $\delta_P = \theta_P$ )	
$\arg()$	正確な象限を返す tangent の逆関数	

以上をふまえ、射影平面座標から天球座標を求めるための FITS パラメータとその使用法を次項で述べる。

## 6. World Coordinate System

### 6.4.2 射影平面座標 $(x, y)$ から天球座標 $(\alpha, \delta)$ への変換

各変換を記述するために特に重要な FITS パラメータは次の通りである。これらは前出のとおり WCS で新規追加されたか、または原始 FITS から定義拡張されている。

追加	LONPOLE $a$	天球座標の極の局所球面座標での経度 $\phi_P$
追加	LATPOLE $a$	天球座標の極の局所球面座標での緯度 $\theta_P$
追加	PVi $_{ma}$	局所球面座標各軸のパラメータ
定義拡張	CTYPE $ia$	局所球面座標各軸のタイプ
定義拡張	CRVAL $ia$	局所球面座標各軸についての参照点の物理値

これら新パラメータおよび旧来のパラメータを用いて、前述の 2 つのサブステップにしたがって、射影平面座標を実際の天球座標に変換する。

#### 6.4.2.1 $(x, y) \rightarrow (\alpha, \delta)$

もし座標軸が線形なら、真の座標は単に CRVAL $ia$  によって与えられる参照点からのオフセットを加えるだけでよい。そうでない場合は、オフセット量と CRVAL $ia$  それに他のパラメータを使って真の座標値を決める関数の規約について合意が必要となる。

ここでは、天文学的な極座標のペア (天球上の経度と緯度) と様々なシステム (様々な球面投影法で表現されるもの) との変換の規約について扱うことにする。この場合には線形座標でのオフセット値  $(x, y)$  を特定の球面投影法を使った局所 (native) 球面座標  $(\phi, \theta)$  に変換する計算をすることになる。球面投影のタイプは CTYPE $ia$  キーワードの 6 から 8 桁目で特定され、座標のペアの両方の軸に対して同じでなければならない。

例えば、投影面が平面の代表的な投影法である zenithal (または azimuthal) 投影の場合にはパラメータ  $\mu$  を指定するために新しいキーワード PVi $_{ma}$  と投影タイプとして AZP を使う。特に  $\mu = 0$  の場合は投影タイプは TAN、 $\mu = \infty$  の場合の拡張された投影タイプは SIN となる (TAN については後の具体例参照)。

これらの関係式を使うと、

$$(x, y) \rightarrow (R_\theta, \phi) \rightarrow (\phi, \theta)$$

のように、局所 (native) 球面座標が計算できる (前項の図 5 参照)。

最後にこうして得られた球面座標のペア  $(\phi, \theta)$  を球面上で回転させて天球座標に変換すればよい。天球座標のタイプは CTYPE $ia$  キーワードの最初の 4 桁で表わされ、AIPS の慣例から赤道座標系では 'RA--' と 'DEC-' (赤経・赤緯) を使い、その他の天球座標では 'xLON' と 'xLAT' を使う。例えば銀河座標系では x=G として 'GLON' と 'GLAT' (銀経・銀緯) とする。他にも黄道座標は x=E、日心座標は x=H、超銀河座標系は x=S が決まっているが、惑星や月などを表す場合には 'yzLN' と 'yzLT' を使う記法も許される。CRVAL $ia$  キーワードは局所 (native) 球面座標での参照点 (上の zenithal 投影の場合は北極点、すなわち  $(\phi, \theta) = (0, 90^\circ)$  の点) の天球座標での座標値を表す。球面上での回転を完全に表すための 3 番目の角度パラメータ  $\phi_P$  は、新キーワード LONPOLE $a$  で記述し、デフォルトでは  $0^\circ$  または  $180^\circ$  である。これらから式 (14) により必要な変換が得られる。

これらによると原始 FITS で定義されていた CROTA $i$  キーワードは必要でなくなるが、古いキーワードを使ったファイルは新しいキーワードで表現しなおすことができる。

## 6.4. 天球座標 (Celestial Coordinates) の変換 (WCS Paper II)

**6.4.2.2 座標の準拠フレーム** 赤道座標などの場合 equinox や基本座標システムを与えないと厳密な定義ができないが、このうち基本座標システムを表す新しいキーワードとして RADESYS<sub>a</sub><sup>16</sup> が提案されており、次のような値を持つ。

RADESYS <sub>a</sub>	定義
'ICRS'	平均位置, International Celestial Reference System
'FK5'	平均位置, 新しい (IAU 1984 以後) システム
'FK4'	平均位置, 古い (Bessel-Newcomb) システム
'FK4-NO-E'	平均位置, 古いシステム、ただし e-terms なし
'GAPPT'	Geocentric APParent place, IAU 1984 以後のシステム

(以前提案されていた RADECSYS と同じ意味だがキーワード名が若干違うことに注意)

EQUINOX<sub>a</sub> キーワード (浮動小数) も使うことができる (EPOCH は今後は使わない)。EQUINOX<sub>a</sub> キーワードが存在する場合には RADESYS<sub>a</sub> キーワードも伴うべきであるが、もし、RADESYS<sub>a</sub> が伴わない場合は下右表のように解釈される。

[RADESYS <sub>a</sub> が存在する場合]			[RADESYS <sub>a</sub> が存在せず EQUINOX が存在する場合]	
RADESYS <sub>a</sub> 値	equinox	EQUINOX <sub>a</sub> , EPOCH 両者がない時の分点	EQUINOX の値	RADESYS <sub>a</sub> として 想定される値
'FK4' or 'FK4-NO-E'	Besselian	1950.0	< 1984.0	'FK4'
'FK5'	Julian	2000.0	1984.0 ≥	'FK5'

RADESYS<sub>a</sub> も EQUINOX もない場合は 'ICRS' がデフォルトとなる。

正確な観測時刻が必要なような場合には、時刻の記述を統一するために連続的で扱いやすい MJD-OBS キーワード (浮動小数値で DATE-OBS に対応する Modified Julian Date (JD - 2400000.5) を表す) を使うことも提案されている。

### 6.4.3 WCS で記述された天球座標の解釈の具体例

次のページの表 12 のようなヘッダのファイル为例に具体的な計算例を示す。

これは通常の光学イメージのファイルであり、512 ピクセル × 512 ピクセル × 196 プレーン (+偏光が 1) からなることがわかる。

CRPIX<sub>j</sub> キーワードから参照点はピクセル座標の (256, 257, 1, 1) であり、PC<sub>i,ja</sub> キーワードがない (=デフォルトの単位行列) ことから回転や曲がりはないことがわかる。

これらのことから中間世界座標は次のようにして求められる。

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ s \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0.003 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0.003 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 7128.3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} p_1 - 256 \\ p_2 - 257 \\ p_3 - 1 \\ p_4 - 1 \end{pmatrix}. \quad (18)$$

次に 'VELOCITY' と 'STOKES' は線形軸なので簡単に計算でき、次のようになる。

$$Velocity = 500000.0 + 7128.3(p_3 - 1)ms^{-1}, \quad (19)$$

$$Stokes = 1(Ipolarization) \quad (20)$$

<sup>16</sup>a は 6.3.3.5 にある座標のバージョン。

## 6. World Coordinate System

表 12: Example FITS header with coordinates

```

1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890
-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+
NAXIS   =                               4 / 4-dimensional cube
NAXIS1  =                               512 / x axis (fastest)
NAXIS2  =                               512 / y axis (2nd fastest)
NAXIS3  =                               196 / z axis (planes)
NAXIS4  =                               1 / dummy to give a coordinate
CRPIX1  =                               256 / Pixel coordinate of reference point
CDELTA1 =                               -0.003 / 10.8 arcsec per pixel
CTYPE1  = 'RA---TAN'                    / Gnomonic projection
CRVAL1  =                               45.83 / RA at reference point
CUNIT1  = 'deg'                          / Angles are degrees always
CRPIX2  =                               257 / Pixel coordinate of reference point
CDELTA2 =                               0.003 / 10.8 arcsec per pixel
CTYPE2  = 'DEC--TAN'                     / Gnomonic projection
CRVAL2  =                               63.57 / Dec at reference point
CUNIT2  = 'deg'                          / Angles are degrees always
CRPIX3  =                               1 / Pixel coordinate of reference point
CDELTA3 =                               7128.3 / Velocity increment
CTYPE3  = 'VELOCITY'                     / Each plane at a velocity
CRVAL3  =                               500000.0 / Velocity in m/s
CUNIT3  = 'm/s'                          / meters per second
CRPIX4  =                               1 / Pixel coordinate of reference point
CDELTA4 =                               1 / Required here.
CTYPE4  = 'STOKES'                       / Polarization
CRVAL4  =                               1 / Unpolarized
CUNIT4  = ' '                            / Conventional unitless = I pol
LONPOLE =                               180 / Native longitude of celestial pole
RAESYS  = 'FK5'                          / Mean IAU 1984 equatorial coordinates
EQUINOX =                               2000.0 / Equator and equinox of J2000.0

```

CTYPE1 と CTYPE2 によれば、座標の投影法が TAN (gnomonic) なので、zenithal 投影であり、

$$\phi = \arg(-y, x) = \arg(p_2 - 257, p_1 - 256) + 180^\circ \quad (21)$$

$$\theta = \tan^{-1} \left( \frac{180^\circ}{\pi} \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right) = \tan^{-1} \left( \frac{19098^\circ.5932}{\sqrt{(p_1 - 256)^2 + (p_2 - 257)^2}} \right) \quad (22)$$

で native 座標の経度、緯度が計算できる<sup>17</sup>。CTYPE $ia$  が RA と DEC で始まっているので赤道座標であり、RAESYS $a$ , EQUINOX $a$  により、IAU 1984 システムであることがわかる。また、参照点は zenithal 投影なので native 座標の北極であり、それに対する CRVAL $i$  により  $\alpha_P = 45^\circ.83$ ,  $\delta_P = 63^\circ.57$  である。

<sup>17</sup> $19098^\circ.5932 = 180^\circ/\pi/0.003$

#### 6.4. 天球座標 (Celestial Coordinates) の変換 (WCS Paper II)

赤道座標の北極は native 座標の経度  $180^\circ$  であることが LONPOLE<sub>a</sub> からわかるので、赤経・赤緯は、(14) 式から、

$$\begin{aligned}\sin \delta &= \sin \theta \sin(63^\circ.57) - \cos \theta \cos \phi \cos(63^\circ.57) \\ \cos \delta \sin(\alpha - 45^\circ.83) &= \cos \theta \sin \phi \\ \cos \delta \cos(\alpha - 45^\circ.83) &= \sin \theta \cos(63^\circ.57) + \cos \theta \cos \phi \sin(63^\circ.57)\end{aligned}\tag{23}$$

となり、結局イメージの 3 つの隅の座標は、

パラメータ	単位	SE の隅	NE の隅	NW の隅
$(p_1, p_2)$	pixels	(1, 2)	(1, 512)	(511, 512)
$(p_3, p_4)$	pixels	(1, 1)	(1, 1)	(196, 1)
$x$	deg	$0^\circ.765000$	$0^\circ.765000$	$-0^\circ.765000$
$y$	deg	$-0^\circ.765000$	$0^\circ.765000$	$0^\circ.765000$
$\phi$	deg	$45^\circ.000000$	$135^\circ.000000$	$225^\circ.000000$
$\theta$	deg	$88^\circ.918245$	$88^\circ.918255$	$88^\circ.918255$
$\alpha$	deg	$47^\circ.503264$	$47^\circ.595581$	$44^\circ.064419$
$\delta$	deg	$62^\circ.795111$	$64^\circ.324332$	$64^\circ.324332$
Velocity	$ms^{-1}$	500000.00	500000.00	1890018.50
Stokes		$1.0 \equiv I$	$1.0 \equiv I$	$1.0 \equiv I$

となる。

ここでは WCS で書かれた FITS ヘッダの解釈の例を上げたが、原論文には実際の観測データを WCS を使った FITS ファイルにどう書くかについても例が挙げてある (例えば COBE/DIRBE や ロングスリット のデータの WCS ヘッダの構築法など)。興味のある方は参照されたい。

#### 6.4.4 HEALPix 投影法の追加

WCS Paper II では spherical projection の新しいタイプの追加の可能性に言及されているが、その最初の例として、HEALPix が提案され、2006 年 4 月 27 日に IAU-FWG の投票で承認された。詳細は Calabretta, M. R. のサイト

<http://www.atnf.csiro.au/people/mcalabre/WCS/>

または、次の論文を参照のこと。

- “Mapping on the HEALPix grid”  
Calabretta, M. R. and Roukema, B. F., Mon.Not.R.Astron.Soc.,  
**381**, 865-872, 2007

## 6. World Coordinate System

### 6.4.5 天球座標での投影法の割り当てコード表

表 13: CTYPE $ia$  の後半 3 文字コードの投影名と要求されるパラメータ

FITS code	$\theta_0^\dagger$	投影法 の名前	緯度 $\ddagger$ 軸 $i$ に付随する投影パラメータ					
			PVi_0a	PVi_1a	PVi_2a	PVi_3a	PVi_ma	
AZP	90	Zenithal perspective		$\mu$	$\gamma$			
SZP	90	Slant zenithal perspective		$\mu$	$\phi_c$	$\theta_c$		
TAN	90	Gnomonic						
STG	90	Stereographic						
SIN	90	Slant Orthographic		$\xi$	$\eta$			
ARC	90	Zenithal equidistant						
ZPN	90	Zenithal polynomial	$P_0$	$P_1$	$P_2$	$P_3$	$\cdot P_{20}$	
ZEA	90	Zenithal equal-area						
AIR	90	Airy		$\theta_b$				
CYP	0	Cylindrical perspective		$\mu$	$\lambda$			
CEA	0	Cylindrical equal area		$\lambda$				
CAR	0	Plate carrée						
MER	0	Mercator						
SFL	0	Sanson-Flamsteed						
PAR	0	Parabolic						
MOL	0	Molweide						
AIT	0	Hammer-Aitoff						
COP	$\theta_a$	Conic perspective		$\theta_a$	$\eta$			
COE	$\theta_a$	Conic equal-area		$\theta_a$	$\eta$			
COD	$\theta_a$	Conic equidistant		$\theta_a$	$\eta$			
COO	$\theta_a$	Conic orthomorphic		$\theta_a$	$\eta$			
BON	0	Bonne's equal area		$\theta_1$				
PCO	0	Polyconic						
TSC	0	Tangential Spherical Cube						
CSC	0	COBE Quadrilateralized Spherical Cube						
QSC	0	Quadrilateralized Spherical Cube						
HPX	0	HEALPix grid						

†:  $\phi_0$  はすべて 0 である。

‡: 経度軸  $i$  に付随するパラメータ PVi\_0a, PVi\_1a, PVi\_2a はユーザが特定する ( $\phi_0, \theta_0$ ) を決め、PVi\_3a, PVi\_4a はそれぞれ LONPOLEa, LATPOLEa の値を決める。

## 6.5 分光座標 (Spectral Coordinates) の変換 (WCS Paper III)

ここでは座標軸が分光的なものである場合の WCS の扱いについて概説する。現時点では、主に分光的座標軸が他の座標軸から完全に独立している場合を考える。

## 6.5.1 分光座標の基本概念

分光的座標軸としては 3 つの物理量、周波数 ( $\nu$ )・波長 ( $\lambda$ )・見かけの速度 ( $v$ ) (ドップラー速度) が考えられる。この場合の見かけの速度 (ドップラー速度) は当該スペクトル線の静止周波数を  $\nu_0$  として  $\nu = \nu_0 \sqrt{\frac{c-v}{c+v}}$  である。ドップラー速度以外に天文学でよく使われる「速度」としては次のものがある。すなわち、

$$\begin{aligned} \text{「電波」速度 (“radio” velocity: 電波天文学で使われる)} & \quad V = c(\nu_0 - \nu)/\nu_0 \\ \text{「可視光」速度 (“optical” velocity: 光学天文学で使われる)} & \quad Z = c(\lambda - \lambda_0)/\lambda_0 \\ & \quad (\text{周波数で表わして } Z = c(\nu_0 - \nu)/\nu_0 \text{ でもよい}) \end{aligned}$$

である。 $Z$  を無次元量にした  $z \equiv Z/c$  はいわゆる赤方偏移 (redshift) である。速度が小さい場合は  $Z - V \approx v^2/c$  の関係がある。

ある天球座標位置での分光軸は、波長・周波数・速度のいずれかについて等間隔目盛りになっているものとする。電波および可視光での「速度」は、それぞれ周波数または波長に直接比例する。周波数と波長の軸はその対数について等間隔である場合があり得る。波長はときどき真空中よりも「空気中」の波長で与えられることがあり、周波数はエネルギー単位 (=  $h\nu$ , 単位 'eV') や波数 (カイザー, =  $1/\lambda$ , 単位 '1/cm') で表すこともある。

Paper I, II で触れたように CTYPE $ka$ <sup>18</sup> の最初の 4 文字は座標の種類を指定し、5 文字目は '-' であり、次の 3 文字は中間世界座標から世界座標に変換するためのアルゴリズムを指定する。例えば可視光速度を周波数でサンプリングした場合は CTYPE3Z= 'VOPT-F2W' などとなる (6.5.2.3 も参照)。 $k$  が分光軸の場合は最初の 4 文字は以下の通りである。

CTYPE $ka$ 前半 4 文字 のコード	名前	記号	関係する 基本変数	標準の単位
FREQ	周波数	$\nu$	$\nu$	Hz
ENER	エネルギー	$E$	$\nu$	J
WAVN	波数	$\kappa$	$\nu$	$\text{m}^{-1}$
VRAD	電波速度	$V$	$\nu$	$\text{ms}^{-1}$
WAVE	(真空中の) 波長	$\lambda$	$\lambda$	m
VOPT	可視光速度	$Z$	$\lambda$	$\text{ms}^{-1}$
ZOPT	赤方偏移	$z$	$\lambda$	—
AWAV	(空気中の) 波長	$\lambda_a$	$\lambda_a$	m
VELO	見かけの速度	$v$	$v$	$\text{ms}^{-1}$
BETA	ベータ因子 ( $v/c$ )	$\beta$	$v$	—

<sup>18</sup>Paper I, II では軸の番号の記号として  $i$  を使用したが、スペクトル軸に対しては  $k$  を使うことにする。また、 $a$  は 6.3.3.5 にあるように座標のバージョンを表す。

## 6. World Coordinate System

単位をスケールリングするためには IAU 標準記法を使う (いわゆる M (メガ)、G (ギガ) などのこと)。

CTYPE $ka$  の最後の 3 文字については、非線形アルゴリズムの場合、最初の 1 文字はデータが通常サンプリングされた物理パラメータを表し、最後の 1 文字は座標が表現される物理パラメータを表す (例えば 'LOG' 等の、このルール以外の非線形アルゴリズムのコードもある)。これについては 6.5.2.3 参照。線形アルゴリズムの場合は、CTYPE $ka$  の最後の 4 文字は空白でなければならない、これは WCS Paper III のドラフト段階の案とは違っているので注意すること。

### 6.5.2 分光座標の計算

実際に周波数・波長・速度を計算するに際して、スペクトル軸  $k$  の中間世界座標を  $w \equiv x_k$  と表し、最終的な世界座標を  $S$  と表す。CRVAL $ka$  キーワードで表される参照点での値は  $S_r$  と表す。典型的ないくつかのケースについて考える。

#### 6.5.2.1 線形座標

線形座標は CTYPE $ka$  の 1-4 文字が前ページの表のコードのどれかで 5-8 文字が空白の場合である。この場合はスペクトル軸  $k$  の世界座標は、

$$S = S_r + w \quad (24)$$

と計算できる。一般的には、非線形座標でも、参照点での 1 次近似としてはこの方程式を満たすように構築されるべきである。

#### 6.5.2.2 対数線形座標

データのサンプリングが対数のことがしばしばある。例えばスペクトルは波長や周波数が対数的に増加するようにサンプリングされることがある。こうした対数-線形座標としては分光分野では、FREQ-LOG, WAVE-LOG, AWAV-LOG の 3 つ (周波数または波長について対数になっている場合) しか使われないが、他の座標タイプと 'LOG' の組み合わせも禁止されていない。他の組み合わせ、例えば速度を対数目盛りにするようなことは天文学では必要ないし、意味が無い、あるいは数学的に扱いづらいというだけである。対数線形アルゴリズムでは世界座標の計算は、

$$S = S_r e^{w/S_r} \quad (25)$$

で計算される。CRVAL $ka$ , CDEL $Tka$ , CD $k\_ja$  の単位は CUNIT $ka$  キーワードで特定される。対数はしばしば自然対数よりも 10 を底とする対数で表現される場合があるが、そのような場合には、CDEL $Tka$  と CD $k\_ja$  でファクター  $\ln(10)$  を含むように補正する必要がある。このアルゴリズムをより一般的にするために、CTYPE $ka$  の最初の 4 文字よりもより一般的な座標の記述ができるように CNAME $ia$  というキーワードを予約する。



6.5. 分光座標 (Spectral Coordinates) の変換 (WCS Paper III)

6.5.2.3 非線形の組み合わせ

ここでは、ある軸がスペクトル変数  $X$  で線形にサンプリングされ、変数  $S$  で表現される場合を考える。スペクトル変数としては様々な組み合わせが考えられ、どの組み合わせも非線形でありうるが、どのスペクトル変数も  $\nu, \lambda, \lambda_a, v$  のどれかと線形に結びつく。これでもまだ多くの組み合わせがありうるので、 $S$  と線形関係にある基本変数  $\nu, \lambda, \lambda_a, v$  のどれかを表す中間変数  $P$  を導入して計算方法を考えてみる。 $X = X(P)$  とその逆関係  $P = P(X)$  は基本変数  $\nu, \lambda, v$  の関係として次の左表のように表され、 $S = S(P)$  とその逆関係の  $P = P(S)$  は次の右表のような関係となる。

$\nu = \frac{c}{\lambda} \qquad \nu = \nu_0 \frac{c-v}{\sqrt{c^2-v^2}}$ $\lambda = \frac{c}{\nu} \qquad \lambda = \lambda_0 \frac{c+v}{\sqrt{c^2-v^2}}$ $v = c \frac{\nu_0^2 - \nu^2}{\nu_0^2 + \nu^2} \qquad v = c \frac{\lambda^2 - \lambda_0^2}{\lambda^2 + \lambda_0^2}$	$\nu = \nu_0 \left(1 - \frac{V}{c}\right) \qquad V = c \frac{\nu_0 - \nu}{\nu_0}$ $\nu = \frac{E}{h} \qquad E = h\nu$ $\nu = c\kappa \qquad \kappa = \frac{\nu}{c}$ $\lambda = \lambda_0 \left(1 + \frac{Z}{c}\right) \qquad Z = c \frac{\lambda - \lambda_0}{\lambda_0}$ $\lambda = \lambda_0 (1 + z) \qquad z = \frac{\lambda - \lambda_0}{\lambda_0}$ $v = c\beta \qquad \beta = \frac{v}{c}$
--	--

$S$  と  $X$  の関係は中間変数である  $P$  を介して  $S(X) = S(P(X))$  と表される (逆関数は  $X(S) = X(P(S))$ )。  $S(P)$  は線形なので、 $P$  と  $X$  は常に異ならなければならない (そうでなければ  $S(X)$  が線形になって非線形軸でなくなってしまう)。このことから CTYPKka の最後の 3 文字で使われる非線形アルゴリズムとしては次のようなものがあることになる。

コード	通常以下でサンプリングされる	以下で表現される
F2W	周波数	波長
F2V	周波数	見かけの速度
F2A	周波数	(空気中の) 波長
W2F	波長	周波数
W2V	波長	見かけの速度
W2A	波長	(空気中の) 波長
V2F	見かけの速度	周波数
V2W	見かけの速度	波長
V2A	見かけの速度	(空気中の) 波長
A2F	(空気中の) 波長	周波数
A2W	(空気中の) 波長	波長
A2V	(空気中の) 波長	見かけの速度
LOG	対数	どの座標タイプも可
GRI	検出器	どの座標タイプも可
GRA	検出器	どの座標タイプも可
TAB	通常ない	どの座標タイプも可

この 3 文字コードの最初の 1 文字は  $X$  を表し、周波数 (F)、波長 (W)、(空気中の) 波長 (A)、見かけの速度 (V) のどれかであり、3 番目の文字は  $P$  を表す。例えば、'ZOPT-F2W' の場合  $X$  は周波数、 $P$  は波長であり、この 2 つの非線形変換は上左表により決まる。最終的にスペクトル座標  $S$  として赤方偏移 (ZOPT) を求めたいが、これは中間変数  $P$  (波長) と上右表の関係で結び付けられている。

線形にサンプリングされた  $X$  からスペクトル座標  $S$  を求める一般的な方法は次のようになる。 $X$  は線形にサンプリングされているので、

$$X = X_r + w \frac{dX}{dw} \tag{26}$$

## 6. World Coordinate System

であり  $dX/dw$  は定数である。この定数は、 $\frac{dS}{dw}\Big|_r = 1$  という要求から決まる。これにより参照点では  $S \approx S_r + w$  であることから、

$$\frac{dX}{dw} = \frac{dP}{dS}\Big|_r / \frac{dP}{dX}\Big|_r \quad (27)$$

と計算できる。 $S = S(P), P = P(X)$  が逆関数の  $X = X(P), P = P(S)$  と同様にわかっているとすると、 $S$  を  $w$  の関数として表せて、

$$S(w) = S(P(X(P(S_r)) + w \frac{dP}{dS}\Big|_r / \frac{dP}{dX}\Big|_r)) \quad (28)$$

となる。ここで  $S_r$  は CRVALka で与えられる。即ち、 $S(w)$  を求めるには次の3ステップを踏めばよい。

1. (26) を使って  $w$  から  $X$  を計算:  $X_r = X(P(S_r))$  と  $dX/dw$  は定数なので1度計算しておけばよい
2.  $X$  から  $P$  を計算: 適切な関係式を前ページの左表から適用する
3.  $P$  から  $S$  を計算: 適切な関係式を前ページの右表から適用する

原論文には具体的な計算例もあるので参照されたい。

### 6.5.2.4 座標パラメータ

標準キーワードパラメータ CRVARka の他に非線形座標、F2V,V2F,W2V,V2W,A2V,V2A(6.5.2.3の表参照)、の計算に必要とされるのは、速度と周波数/波長の関係を定義するスペクトル線の静止周波数/波長である。これらは基本的な物理パラメータなので、パラメータの指定に使う  $PV_{i\_ma}$  で指定するよりも特別なキーワードを用意した方がよい。

RESTFRQa (浮動小数)

RESTWAVa (浮動小数)

が静止周波数 (単位: 'Hz') および静止波長 (単位: 'm') の指定のためにそれぞれ予約されている。RESTWAVa は真空中の波長に対してのみ用いられる。上記のアルゴリズムコードに対しては、これらのどちらかが指定されるべきだが、通常は RESTFRQa は F2V,V2F に、RESTWAVa はそれ以外に使われる。

FITS 書き込みソフトウェアは、変換アルゴリズムが F2W や W2A のように上記のキーワードが必要がないと思われる場合でも、これらのどちらかを記録すべきである。従来の FITS では RESTFREQ が使われていたがこれは RESTFRQ と同じである。

### 6.5.3 分光座標の基準フレーム

周波数、波長と見かけの速度は常に特定の静止基準 (基準フレーム) に準拠し、一方測定は観測者の静止フレームで行われるため他の静止基準への補正が必要となる。速度補正は方向ベクトルと2つの基準フレームの相対速度ベクトルの内積から計算される。(要するにこれは天体の方向に依存する)。

2次元面に付随する周波数・波長・見かけの速度を CRVALka の値を用いて他のフレームに変換する場合、参照点から離れた場所で微分誤差が生じる。例えば電波天文では通常参

## 6.5. 分光座標 (Spectral Coordinates) の変換 (WCS Paper III)

照点を局所静止基準定数に準拠して一定の視野を観測するが、各 2 次元面で共通なのは地表での周波数 (または見かけの速度) であり、局所静止基準に準拠した速度は視野中の球面座標の関数となる。これを明示するため、2 つのキーワードを導入する。SPECSYS $a$  はスペクトル軸の基準フレームを表し、SSYSOBS $a$  はスペクトル以外の世界座標で一定の基準フレームを表しデフォルトでは SPECSYS $a$  に一致する。使用できる値は次の通り。

SPECSYS $a$	定義	速度目安	参考文献
TOPOCENT	Topocentric(地表座標)	0.0km/s	
GEOCENTR	Geocentric(地球中心座標)	0.5	
BARYCENT	Barycentric(重心座標)	30	Stumpf (1980)
HELIOCEN	Heliocentric(太陽中心座標)	30	Stumpf (1980)
LSRK	Local standard of rest (kinematic)	20	Delhaye (1965)
LSRD	Local standard of rest (dynamic)	16.6	Delhaye (1965)
GALACTOC	Galactocentric(銀河中心座標)	220	Kerr & Lynden-Bell (1986)
LOCALGRP	Local group(局部群座標)	300	de Vaucouleurs (1976)
CMBDIPOL	Cosmic microwave backgd dipole	368	Bennett et al. (2003)
SOURCE	Source rest frame	any	

地表フレームから地球中心フレームに変換するのに必要なパラメータは、恒星時と観測所の位置であるが、従来は位置として、緯度・経度・海拔が使われてきた。しかし地表での速度の計算にはこれらは地球中心の直交座標に変換されるので、ここでは次のようなキーワードを導入した (他の関連キーワードも表には含めている)。

SPECSYS $a$	スペクトル参照フレーム
SSYSOBS $a$	スペクトル参照フレーム (観測中一定)
OBSGEO-X	観測所の X 位置 <sup>†</sup> (m)
OBSGEO-Y	観測所の Y 位置 (m)
OBSGEO-Z	観測所の Z 位置 (m)
DATE-AVG	観測の平均時刻
MJD-AVG	観測の平均時刻 (JD-2400000.5)
VELOSYS $a$	見かけの視線速度 (standard of rest に対する)( $ms^{-1}$ )
ZSOURCE $a$	観測天体の赤方偏移 (SOURCE の場合)(単位なし)
VELANGL $a$	空間的速度ベクトルの方向 (相対論的速度の場合)
SSYSSRC $a$	スペクトルの参照フレーム (SOURCE の場合)(上記の表参照)

†: 観測所の位置は標準的な terrestrial reference frame で表し、右手系・地球中心基準・直交座標系・MJD-AVG 時点、での値を用いる。

ここで MJD-AVG の値は EQUINOX から見かけの地球中心座標と局所的な見かけの恒星時を求めるのに用いられる (MJD-AVG に用いる時刻システムについては 7.5 節を参照)。

他にも見かけの視線速度を指定する VELOSYS $a$ 、観測天体の赤方偏移を指定する ZSOURCE $a$  も導入されている。

WCS Paper III では、この他にもグリズムなどによる分散スペクトルの扱いや、BINTABLE と非線形アルゴリズムの扱い (アルゴリズムコードの 'TAB' で対応。HST のデータの例なども含む) なども扱われているので、それらについての詳細は原論文を参照されたい。

## 6. World Coordinate System

### 6.6 時間座標の表現 (WCS Paper IV)

ここでは時間を1つの次元として *FITS* ファイル中でどう表現するかを扱う。

#### 6.6.1 時間の値と時間の表現

時間特定の3つの方法は、ISO-8601, ユリウス日 (JD), 修正ユリウス日 (MJD) である。

##### 6.6.1.1 ISO-8601

これまでの日時を表す文字列表現は、`CCYY-MM-DD[Thh:mm:ss[.s...]]` であった (7.5 節)。ここでは ISO-8601 に従って符号必須の5桁の年を許容するように定義を拡張する。

`[± C]CCYY-MM-DD[Thh:mm:ss[.s...]]`

ISO-8601 では0年を含めるので、負の年に対して0年を認識しない BCE (Before Common Era = 通常西暦で紀元前を表す BC (Before Christ) と同義。同様の記法では AD (Anno Domini) を CE (Common Era) と表記する。) からのオフセットが生じる (例えば1年=1CE, 0年=1BCE)。4桁フォーマットで表現できる一番早い日時は `0000-01-01T00:00:00(1BCE)` であり、一番遅い日時は `9999-12-31T23:59:59` である。この表現はグレゴリオ暦に縛られており、現在の ISO-8601:2004 に準拠するなら *FITS* ファイルで使われる1582年より前の日付はグレゴリオ暦のルールを遡って適用したものと解釈されなければならない。この範囲外の日付は修正ユリウス日 (MJD) かユリウス日 (JD) を使うか、5桁フォーマットを使うことが推奨される。この場合の一番早い日時と一番遅い日時は、

`-99999-01-01T00:00:00(=-100000BCE)`      `+99999-12-31T23:59:59`

である。この表記ではユリウス日の起源は `-04713-11-24T12:00:00` である。

##### 6.6.1.2 より高精度の時間キーワード値

*FITS* スタンドアードではヘッダ値に70桁まで書けるが、現在の実用的な実装では倍精度浮動小数で15桁程度の表現力しかない。これ以上高精度の時間を扱う場合、一般には倍精度値のペアで扱う。典型的には整数部と小数部に分けて合計して高精度値を得る。次の項 (6.6.2.1) で出てくる `[M]JDREF[IF]` や `DATAREF` 参照。

##### 6.6.1.3 ユリウスとベッセル epoch

天文データでは多くの場面で epoch が出てくる。1976年までは一般にベッセル年に基づいた B1900.0 か B1950.0 が標準的な epoch だった。1976年以降はユリウス年の365.25日に基づいたユリウス epoch への移行が行われ標準的な epoch は J2000.0 となった。これらはそれぞれ ET と TDB タイムスケールと結びついている (7.5 節参照)。

Epoch	ISO-8601 フォーマットの日時	ユリウス日
B1900	1899-12-31T19:31:26.4(ET)	2415020.3135(ET)
B1850	1949-12-31T22:09:50.4(ET)	2433282.4235(ET)
J1900	1899-12-31T12:00:00(ET)	2415020.0(ET)
J2000	2000-01-1T12:00:00(TDB)	2451545.00(TDB)
J2001	2000-12-31T18:00:00(TDB)	2451910.25(TDB)
J2002	2002-01-01T00:00:00(TDB)	2452275.50(TDB)
J2003	2003-01-01T06:00:00(TDB)	2452640.75(TDB)
J2004	2004-01-01T12:00:00(TDB)	2453006.00(TDB)

### 6.6.2 時間を表現する構成要素とキーワード

ここではこのセクション末尾の表 14 にまとめてある時間を規定するキーワードの説明をする。表の 5.a には原則として HDU でグローバルに有効な値を持つものを挙げている。5.b は HDU のすべての時間値に対する時間参照フレームとオプションなオーバーライドキーワードを挙げている。5.c はイメージの時間軸に対し HDU のグローバルキーワード値をオーバーライドできるキーワードを挙げている。以降では日時の値は ISO-8601 フォーマットで確認された文字列値として解釈されなければならない。

#### 6.6.2.1 時間座標フレーム

ここでは時間座標を構成する様々な要素を定義する。

■**タイムスケール** タイムスケールは時間的な参照フレームを定義する。タイムスケールを記録するグローバルキーワードは、

TIMESYS (文字列、デフォルトは UTC)

であり、キーワード値としては、7.5 節に載せてあるタイムスケールが認識される (7.5 節の説明中に出てくる GPS と GMT も含まれる)。また、7.5 節では世界時を UT と載せているが、PaperIV では UT1 がそれにあたり、他に UT() 表記も認識される。7.5 節にない値としては、シミュレーションデータなどを想定した LOCAL も設定された。PaperIV では付録 A に各値についての詳細な記述がある。

座標のタイムスケールと、その力学的等価物との関係は次のように定義できる。

$$T(\text{TCG}) = T(\text{TT}) + L_G \times 86400 \times (JD(\text{TT}) - JD_0) \quad (29)$$

$$T(\text{TDB}) = T(\text{TCB}) - L_B \times 86400 \times (JD(\text{TCB}) - JD_0) + TDB_0 \quad (30)$$

ここで  $T$  は秒、 $L_G = 6.969290134 \times 10^{-10}$ 、 $L_B = 1.550519768 \times 10^{-8}$ 、 $JD_0 = 2443144.5003725$ 、 $TDB_0 = -6.55 \times 10^{-5} \text{s}$ 。

現代のほとんどのコンピュータ OS は時間については、POSIX 準拠で、Network Time Protocol (NTP) を通じて UTC に同期しており、FITS データのタイムスタンプに一般的に使われるが、特にうるう秒付近では、POSIX や NTP の精度の制限に注意する必要がある。タイムスケール値の中では UT1 は本質的には (地球の自転の) 「角度」 ('clock') であり、他は SI 秒の 「カウンタ」 ('chronometer') であり、UTC がうるう秒を通じて両者の橋渡しをする。

関連して、イメージ配列の時間軸や、テーブルカラム、ランダムグループでは、タイムスケールは CTYPE $_{ia}$  やバイナリテーブルでそれに相当する PTYPE $_i$  に記録されたタイムスケールでオーバーライドされるかもしれない。これらのキーワード (TIMESYS, CTYPE $_{ia}$ , TCTYP $_n$ , PTYPE $_i$ ) はタイムスケールとしてリストされた値を持つと仮定される。後方互換性のため、TIMESYS と PTYPE $_i$  を除いては、値として TIME(大文字、小文字の区別なく) が仮定されるかもしれない。その場合は、タイムスケールとしては、TIMESYS か、それがなければデフォルト値の UTC を仮定する。

■**時間の参照値** 時間の参照点としては 3 つのシステムが定義される。ISO-8601, JD, MJD である。これらの参照値は、前述の認識されるタイムスケールのどれかに付随する時間の値に対してのみ適用される。その場合、そのタイムスケールは特定されている必要がある。

## 6. World Coordinate System

HDU のすべての時間が相対的に参照する時間の参照点は、次のどれかのキーワードで特定されるべきである。

MJDREF (浮動小数、MJD での参照時間)

JDREF (浮動小数、JD での参照時間)

DATEREF (日時値、ISO-8601 での参照時間)

MJDREF と JDREF は明快さまたは精度の理由で、整数部と小数部を別々に保持する 2 つのキーワードに分割されるかもしれない。

MJDREFI (整数値、MJD での参照時間の整数部)

MJDREFF (浮動小数值、MJD での参照時間の小数部)

JDREFI (整数値、JD での参照時間の整数部)

JDREFF (浮動小数值、JD での参照時間の小数部)

もし [M] JDREF と [M] JDREI, [M] JDREFF の両方があった場合は整数部と小数部の値は単一値に対し優先されるべきである。単一値が 2 つのパートの片方のみとともにあった場合は単一値が優先されるべきである。何らかの理由でヘッダがこれらのキーワードのうち複数のものを含む場合は JDREF が DATEREF に優先し、MJDREF は他の 2 つに優先する。3 つのキーワードのどれも無い場合、HDU の時間が ISO-8601 で表現されているなら問題ないし、そうでない場合は MJDREF = 0.0 が仮定されなければならない。もし、TREFPOS = 'CUSTOM' なら参照時間のキーワードがなくても合法であり、シミュレーションデータを扱っていると仮定するだろう (次セクション参照)。

■時間の参照位置 観測は時空間の 1 つのイベントである。キーワード TREFPOS で特定される参照位置は、観測が行われた場所もしくは光-時間の相関がある時空の場所であり、時間が有効に働く空間位置を特定する。これは GEOCENTER や TOPOCENTER などの標準的な位置かまたは特定の座標で指定された空間点である。

TREFPOS (文字列、デフォルトは TOPOCENTER)

一般的に許容される標準値は次の通り。

---

TOPOCENTER 観測が行われた場所 (デフォルト)

GEOCENTER 地球中心

BARYCENTER 太陽系重心

RELOCATABLE シミュレーションデータにのみ使用

CUSTOM 観測場所ではなく座標値によって特定された位置

---

他により特殊だが許容された値として、HELIOCENTER, GALACTIC, EMBARYCENTER, 各惑星中心を指定する値 などがある。タイムスケールと参照位置は任意に組み合わせることはできない。例えば BARYCENTER はタイムスケール TDB と TCB とのみ組み合わせるべきであり、これらと組み合わせるべき唯一の参照位置でもある。互換性のある組み合わせは PaperIV の表 4 参照。

バイナリテーブルでは異なるカラムは完全に異なる時間座標フレームを表すかもしれないが、各々のカラムは 1 つの時間参照位置しか持てないので、線形性を保証するため次のキーワードが TREFPOS をオーバーライドするかもしれない。

TRPOS<sub>n</sub> (文字列)

これらのキーワードのどれかの値が TOPOCENTER だったら観測所位置が特定される必要

がある。PaperIII で定義された地球中心に対する ITRS<sup>19</sup> 直交座標 (OBSGEO-X, OBSGEO-Y, OBSGEO-Z) が強く推奨されるが、同様に定義された測地的座標 (OBSGEO-B(度単位の緯度、北が正), OBSGEO-L(度単位の経度、東が正), OBSGEO-H(m 単位の高度)) も認識される。もう一つ許容されるのは軌道の ephemeris ファイルであり、OBSORBIT(文字列、URI, URL もしくは軌道 ephemeris ファイル名) で表す。HDU では 1 セットの座標のみ許容される。直交 ITRS 座標 (X, Y, Z) は測地的座標 (B, L, H) から次のように導かれる。

$$X = (N(B) + H)\cos(L)\cos(B) \quad (31)$$

$$Y = (N(B) + H)\sin(L)\cos(B) \quad (32)$$

$$Z = (N(B)(1 - e^2) + H)\sin(B) \quad (33)$$

ここで、 $N(B) = \frac{a}{\sqrt{1 - e^2 \sin^2(B)}}$ ,  $e^2 = 2f - f^2$ 、 $a$  は長半径、 $f$  は扁平率。

■時間の参照方向 観測データに対して参照位置が TOPOCENTER でない場合、宇宙機などの軌道遅延の計算などには時間の参照方向が提供されるべきである。方向が必ずしも必要でないケースでも空間的なメタデータで使われる空間座標フレームで提供される。例えば天球位置に対する球形 ICRS 座標<sup>20</sup> や宇宙機の ephemeris に対する直交 FK5 のように。参照方向は特定のキーワードへの参照を通じて示される。

TREFDIR (文字列、時間の参照方向へのポインタ)

OGIP 規約の場合は TREFDIR = 'RA\_NOM, DEC\_NOM' のように使われる。バイナリテーブルでは次のキーワードが TREFDIR をオーバーライドするかもしれない。

TRDIR<sub>n</sub> (文字列)

イベントリストなどでは、TRDIR20 = 'EventRA, EventDEC' など。

■太陽系の ephemeris もし可能なら太陽系の ephemeris が指示されるべきである。これはタイムスケールが TCB か TDB の時、特に適切である。現在最もよく使われる ephemeris は JPL のものである。

- DE200 (Standish 1990; 時代遅れだがまだ使われている)
- DE405 (Standish 1998; デフォルト)
- DE421 (Folkner 2009)
- DE430, DE431, DE432 (Folkner 2014)

これを指定するキーワードは次の通り。

PLEPHEM (文字列、デフォルトは DE405)

### 6.6.2.2 時間単位

時間の単位には PaperI と FITS スタンドで定義された値に世紀を加えたものが許容される。下左が推奨されるが下右も使える。

- |                            |                                 |
|----------------------------|---------------------------------|
| - s: 秒 (デフォルト)             | - min: 分 (= 60 s)               |
| - d: 日 (= 86,400 s)        | - h: 時間 (= 3600 s)              |
| - a: (ユリウス) 年 (= 365.25 d) | - yr: (ユリウス) 年 (= a = 365.25 d) |
| - cy: (ユリウス) 世紀 (= 100 a)  | - ta: 回歸年 (太陽年)                 |
|                            | - Ba: ベッセル年                     |

<sup>19</sup>ITRS=International Terrestrial Reference System:国際地球基準座標系

<sup>20</sup>ICRS = International Celestial Reference System: 国際天文基準座標系、太陽系重心原点の IAU 標準の天球座標系。赤道座標系にほぼ同じ

## 6. World Coordinate System

ta と Ba の使用は推奨されないが PaperIV にはこれらの詳しい定義式も書いてある。時間単位のキーワードは次の通り。

TIMEUNIT (文字列、デフォルトは s)

### 6.6.2.3 時間データに影響するアイテム: 訂正、エラーなど

以下のキーワードの値はすべて TIMEUNIT またはローカルなオーバーライドで表現される (デフォルトは s)。いずれも詳細は PaperIV 参照。

【タイムオフセット】 TIMEOFFS (浮動小数): デフォルトは 0.0

【絶対的時間エラー】 TIMSYER (浮動小数)

(これまでの論文で定義されたシステムティックエラーと等価)

【相対的エラー】 TIMRDER (浮動小数)

【時間分解能】 TIMEDEL (浮動小数)

【ピクセル内の時間位置】 TIMEPIXR (浮動小数)

(タイムスタンプのピクセル位置; 0.0 ~ 1.0, デフォルトは 0.5)

### 6.6.2.4 グローバルな時間値を表現するキーワード

以下のキーワードの時間値はヘッダーにのみ現れデータ中のいかなる時間軸とも独立である。DATE を除くとこれらは HDU でデータの時間的境界をトップレベルで与える。

- DATE (日時値): UTC での HDU の作成日
- DATE-OBS (日時値): TIMESYS に従った ISO-8601 でのデータの時間
- MJD-OBS (浮動小数): TIMESYS に従った MJD でのデータの時間

DATE-OBS は FITS スタンドアードで定義されているが、観測のスタート時とは限らず何らかの平均日時を指すこともあり、確実に特定するには次のようなキーワードを使う。

- DATE-BEG (日時値): TIMESYS に従った ISO-8601 でのデータのスタート時
- DATE-AVG (日時値): TIMESYS に従った ISO-8601 でのデータの平均時
- DATE-END (日時値): TIMESYS に従った ISO-8601 でのデータのストップ時
- MJD-BEG (浮動小数): TIMESYS に従った MJD でのデータのスタート時
- MJD-AVG (浮動小数): TIMESYS に従った MJD でのデータの平均時
- MJD-END (浮動小数): TIMESYS に従った MJD でのデータのストップ時
- TSTART(浮動小数): TIMESYS に従った MJDREF, JDREF, DATEREF のどれかに相対的な TIMEUNIT の単位でのデータのスタート時
- TSTOP(浮動小数): TIMESYS に従った MJDREF, JDREF, DATEREF のどれかに相対的な TIMEUNIT の単位でのデータのストップ時

FITS スタンドアードで定義された代替軸のキーワード DOBS $n$ , MJD $OBn$ , DAVG $n$ , MJD $An$  も許容される。上記の中では TSTART, TSTOP だけが時間参照値に相対的である。時間参照値に関して矛盾するキーワードがあった場合は JD 値は DATE 値を置き換え、MJD 値は両者を置き換える。CTVAL $ia$ , CDEL $Tia$  キーワードやバイナリテーブルでの等価物もまた時間値を表現する。ユリウス epoch とベッセル epoch は次のキーワードで表される。

- JEPOCH (浮動小数): ユリウス epoch。TDB タイムスケールが仮定される。
- BEPOCH (浮動小数): ベッセル epoch。ET タイムスケールが仮定される。



### 6.6.2.5 他の時間に関係した座標軸

他の時間に関係した時間軸としては、(時間的) 位相、タイムラグ、周波数がある。これらの座標軸は `CTYPEi` やバイナリテーブルの等価物で次のどれかで特定される。

PHASE, TIMELAG, FREQUENCY

観測対象に関して得られたベクトル値は、時間、タイムラグ、周波数のどれかの座標ベクトルと組み合わせることはできるが1つ以上のものと組み合わせることはできない。即ち3つの座標は直交する。一方、位相は時間と並行に現れることができ、その単位は deg, rad, turn のいずれかである。位相軸のゼロ点での時間は次の新しいキーワードで記録されるべきである。

CZPHS<sub>ia</sub> (浮動小数)

バイナリテーブルの形式では `TCZPHn`, `TCZPna`, `iCZPHn`, `iCZPna` である。オプションとして、位相軸の周波数は次のキーワードで記録される。

CPERI<sub>ia</sub> (浮動小数)

バイナリテーブルの形式では `TCPERn`, `TCPRna`, `iCPERn`, `iCPRna` である。

### 6.6.2.6 期間

期間は ISO-8601 フォーマットではなく実際の期間 (数値) を指定された時間単位で表す。露出時間など期間に関するキーワードは多数あり、似たようなコンセプトのキーワードに遭遇するので、ここでは露出を記録するキーワードとして次のものを定義する。

XPOSURE (浮動小数)

単位は TIMEUNIT であり、デッドタイムやロスト時間を補正した実質的な露出時間。

同様に経過時間に関するキーワードは次の通り。

TELAPSE (浮動小数) (観測の開始から終了までの経過時間)

### 6.6.2.7 Good Time Interval (GTI) 表

Good-Time-Interval (GTI) 表は“データ受信なし”と“データ取得なし”を区別する必要がある光子イベントなどで不可欠である。GTI 表は2つの必須カラム START と STOP (インターバルを定義) と、1つのオプションカラム WEIGHT (0 から 1 の間でインターバルの質を表す) を持つ。WEIGHT のデフォルトは 1。

### 6.6.3 実装に関するコメント

最後に、実装にあたってのガイドをいくつか挙げておく。

- DATE キーワードはすべての HDU に書くことを強く推奨する。
- すべての HDU に DATE-xxx や MJD-xxx などのキーワードを書くべきである。  
これは決まった時間範囲に渡り蓄積されたデータを使ったカタログにも適用される。
- グローバルキーワード TIMESYS は強く推奨される。
- グローバルキーワード MJDREF, JDREF, DATeref は推奨される。
- 残りのグローバルキーワードは使える時は使うべきである。
- データによって必要とされ要求されるすべてのキーワードは書かれるべきである。

原論文には、キーワードの詳細な使い方や example が載っているので参照されたい。次ページは時間座標を規定するキーワード表である。6.7 節の表 15 と合わせて参照のこと。

## 6. World Coordinate System

表 14: 時間座標を規定するキーワード

キーワードの説明	原論文の セクション	グローバル	イメージ		表のピクセルカラム		表のベクタカラム	
			シングル	マルチ	プライマリ	代替	プライマリ	代替
5.a インフォメーションなキーワード								
HDU 作成日時 <sup>a</sup>	4.4	DATE						
観測の Date/time	4.4	DATE-OBS				DOBS <sub>n</sub>		DOBS <sub>n</sub>
		MJD-OBS				MJDOB <sub>n</sub>		MJDOB <sub>n</sub>
		JEPOCH						
		BEPOCH						
観測の実効 date/time	4.4	DATE-AVG				DAVG <sub>n</sub>		DAVG <sub>n</sub>
		MJD-AVG				MJDA <sub>n</sub>		MJDA <sub>n</sub>
観測のスタート date/time	4.4	DATE-BEG						
		MJD-BEG						
		TSTART						
観測のエンド date/time	4.4	DATE-END						
		MJD-END						
		TSTOP						
正味の露出時間	4.6	XPOSURE						
実測の露出時間	4.6	TELAPSE						
5.b グローバルな時間参照フレームキーワードとオプションな状況に特定のオーバーライドキーワード								
タイムスケール <sup>c</sup>	4.1.1	TIMESYS	CTYPE <sup>i</sup> <sub>d</sub>	CTYPE <sup>ia</sup> <sub>d</sub>	TCTYP <sup>n</sup> <sub>d</sub>	TCTY <sup>na</sup> <sub>d</sub>	iCTYP <sub>n</sub>	iCTY <sup>na</sup>
MJD でのゼロ点	4.1.2	MJDREF <sup>b</sup>						
JD でのゼロ点	4.1.2	JDREF <sup>b</sup>						
ISO-8601 でのゼロ点	4.1.2	DATEREF						
参照位置	4.1.3	TREFPOS				TRPOS <sub>n</sub>		TRPOS <sub>n</sub>
参照方向	4.1.4	TREFDIR				TRDIR <sub>n</sub>		TRDIR <sub>n</sub>
太陽系 ephemeris	4.1.5	PLEPHEM						
時間単位	4.2	TIMEUNIT	CUNIT <sup>i</sup>	CUNIT <sup>ia</sup>	TCUNI <sub>n</sub>	TCUN <sup>na</sup>	iCUNI <sub>n</sub>	iCUN <sup>na</sup>
時間オフセット	4.3.1	TIMEOFFS						
絶対エラー	4.3.2	TIMSYER	CSYER <sup>i</sup>	CSYER <sup>ia</sup>	TCSYE <sub>n</sub>	TCSY <sup>na</sup>	iCSYE <sub>n</sub>	iCSY <sup>na</sup>
相対エラー	4.3.3	TIMRDER	CRDER <sup>i</sup>	CRDER <sup>ia</sup>	TCRDE <sub>n</sub>	TCRD <sup>na</sup>	iCRDE <sub>n</sub>	iCRD <sup>na</sup>
時間分解能	4.3.4	TIMDEL						
ピクセル内の時間位置	4.3.5	TIMEPIXR						
5.c 時間参照フレームの追加的な状況特定キーワード								
時間軸名	6.2	CNAME <sup>i</sup>	CNAME <sup>ia</sup>	TCNAM <sub>n</sub>	TCNA <sup>na</sup>	iCNAM <sub>n</sub>		iCNAN <sup>na</sup>
時間軸の参照ピクセル	6.2	CRPIX <sup>i</sup>	CRPIX <sup>ia</sup>	TCRPX <sub>n</sub>	TCRP <sup>na</sup>	iCRPX <sub>n</sub>		iCRP <sup>na</sup>
時間軸の参照値	6.2	CRVAL <sup>i</sup>	CRVAL <sup>ia</sup>	TCRVL <sub>n</sub>	TCRV <sup>na</sup>	iCRVL <sub>n</sub>		iCRV <sup>na</sup>
時間のスケーリング	6.2.3	CDEL <sup>i</sup>	CDEL <sup>ia</sup>	TCDLT <sub>n</sub>	TCDE <sup>na</sup>	iCDLT <sub>n</sub>		iCDE <sup>na</sup>
時間の位相の周期 <sup>e</sup>	4.5	CPERI <sup>i</sup>	CPERI <sup>ia</sup>	TCPER <sub>n</sub>	TCPR <sup>na</sup>	iCPR <sub>n</sub>		iCPR <sup>na</sup>
ゼロ位相の時間 <sup>e</sup>	4.5	CZPHS <sup>i</sup>	CZPHS <sup>ia</sup>	TCZPH <sub>n</sub>	TCZP <sup>na</sup>	iCZPH <sub>n</sub>		iCZP <sup>na</sup>
変換行列	6.2.3	CD <sub>i,j</sub>	CD <sub>i,ja</sub>		TC <sub>n,ka</sub>			ijCD <sub>na</sub>
変換行列	6.2.3	PC <sub>i,j</sub>	PC <sub>i,ja</sub>		TP <sub>n,ka</sub>			ijPC <sub>na</sub>

<sup>a</sup> ファイルが地球表面で作成されたなら UTC

<sup>b</sup> これらは整数部 (MJDREFI または JDREFI) と小数部 (MJDREFF または JDREFF) に分割されるかもしれない

<sup>c</sup> ランダムグループでは PTYPE<sub>i</sub> を使う

<sup>d</sup> これらは対応する時間に関係した座標軸を特定するため、PHASE, TIMELAG, FREQUENCY の値を仮定するかもしれない

<sup>e</sup> オプション: 座標軸タイプが PHASE の時のみ使われる

## 6.7 WCS 関係のキーワード

表 15: WCS に関するキーワード

キーワード	使用場面	ステータス	コメント
<u>WCSAXES</u> <i>a</i>	WCS 軸の数	新規	WCS に関する記述の軸の数
CRVAL <i>ia</i>	参照点の値	拡張	参照点の意味が投影によって強化された
CRPIX <i>ja</i>	参照点のピクセル	拡張	参照点の意味が投影によって強化された
CDEL <i>Tia</i>	参照点での増加	拡張	PC <i>i_ja</i> と組み合わせて使用
CROTA <i>i</i>	参照点での回転	使用抑制	CD <i>i_ja</i> などで代替
CTYPE <i>ia</i>	座標/投影のタイプ	拡張	一般的に最初の 4 桁が座標のタイプを与え、後の 3 桁が投影のアルゴリズムを与える
CUNIT <i>ia</i>	座標値の単位	新規	CRVAL <i>ia</i> , CDEL <i>Tia</i> の単位
PC <i>i_ja</i>	座標変換行列	新規	ピクセル番号を相対座標に直す
CD <i>i_ja</i>	座標変換行列	新規	ピクセル番号を相対座標に直す (スケール付)
PV <i>i_ma</i>	パラメータ <i>m</i>	新規	いくつかの座標系に必要なパラメータ
PS <i>i_ma</i>	パラメータ <i>m</i>	新規	いくつかの座標系に必要なパラメータ
WCSNAME <i>a</i>	WCS 名	新規	WCS につける名前
CRDER <i>ia</i>	座標ランダムエラー	新規	デフォルトは 0
CSYER <i>ia</i>	座標系統エラー	新規	デフォルトは 0
LONPOLE <i>a</i>	座標の回転	新規	天球座標北極の native 座標での経度 デフォルト = $0^\circ$ ( $\delta_0 > \theta_0$ ), = $180^\circ$ (他)
LATPOLE <i>a</i>	座標の回転	新規	天球座標北極の native 座標での緯度 デフォルト (= $90^\circ$ )
EPOCH	座標の epoch	使用抑制	EQUINOX で置き換え.
EQUINOX <i>a</i>	座標の epoch	新規	mean equator/equinox のエポック (年) (FK4 なら Besselian, FK5 なら Julian)
MJD-OBS	観測日	新規	観測日の MJD (JD - 2400000.5) デフォルトは DATE-OBS または, DATE-OBS がなければ EQUINOX <i>a</i> .
RADESYS <i>a</i>	参照フレーム	新規	赤道座標系の参照フレーム指定の文字列 デフォルトは EQUINOX <i>a</i> < 1984.0 なら 'FK4', EQUINOX <i>a</i> ≥ 1984.0 なら 'FK5'
RESTFRQ <i>a</i>	静止周波数	新規	静止周波数
RESTWAV <i>a</i>	静止波長	新規	静止波長
CNAME <i>ia</i>	座標の説明	新規	CTYPE <i>ka</i> よりも一般的な座標記述
SPECSYS <i>a</i>	分光の基準フレーム	新規	スペクトル軸の基準フレーム
SSYSOBS <i>a</i>	分光の基準フレーム	新規	スペクトル参照フレーム (観測中一定)
SSYSSRC <i>a</i>	分光の基準フレーム	新規	スペクトル参照フレーム (SOURCE の場合)
OBSGEO-X	観測所 X	新規	観測所の X 位置 (m)
OBSGEO-Y	観測所 Y	新規	観測所の Y 位置 (m)
OBSGEO-Z	観測所 Z	新規	観測所の Z 位置 (m)
MJD-AVG	観測平均時刻	新規	観測中の平均時刻の MJD
DATE-AVG	観測平均時刻	新規	観測中の平均時刻
VELOSYS <i>a</i>	見かけの視線速度	新規	見かけの視線速度 ( $\text{ms}^{-1}$ )
ZSOURCE <i>a</i>	天体の光学速度	新規	天体の光学速度 (Z)

(注 1: ステータスは 2006 年 12 月時点でのもの)

(注 2: ステータスの「拡張」は FITS Standard 2.0(NOST 100-2.0) のキーワードからの意味の拡張を表す)

## 7. FITS 規約の拡張

### 7 FITS 規約の拡張

#### 7.1 予約された FITS の extension タイプの名前

FITS 規約の拡張については ASCII Table Extension に続いて Image Extension と Binary Table Extension が 1994 年に IAU-FWG で正式に Standard extension として認められた (4章参照)。現在は将来の extension の登録・管理のために Registry of FITS Conventions ([http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_registry.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_registry.html)) を設けて convention のリポジトリ (貯蔵庫) の役割をさせようとしている。これまでに提案された各種の extension のプロポーザルのステータスをまとめておく。

Ext-Name	Status	Sponsor	Remarks
'IMAGE'	S	IAU	Astron. Astrophys. Suppl. <b>105</b> , p53-55, (1994)
'TABLE'	S	IAU	Astron. Astrophys. Suppl. <b>73</b> , p365-372, (1988)
'BINTABLE'	S	IAU	Astron. Astrophys. Suppl. <b>113</b> , p159-166, (1995)
'IUEIMAGE'	L	IUE	IUE アーカイヴのためのローカル extension 'IMAGE' と同じである
'A3DTABLE'	L	NRAO	AIPS でサポートされた BINTABLE のサブセット
'FOREIGN'	R	NOAO	マニュアル 'Going AIPS' にある任意のファイルツリーを含めるための extension FITS registry に登録されている
'COMPRESS'	R	-	圧縮イメージの格納用に提案
'FITS'	R	-	FITS ファイルそのものを埋め込む規格
'DUMP'	L	-	バイナリデータのストリームの格納の使われる。衛星テレメトリのヘッダ記録に使われるが、それにはより一般的な FOREIGN が使える。
'FILEMARK'	R	-	磁気テープ時代のファイル終端に相当
'VGROUP'	L	-	HDF(Hierarchical Data Format) に相当するが、こうした目的には BINTABLE の EXTNAME = 'GROUPING' が使える。

表 16: 予約された Extension タイプ名

Codes	意味
S	IAU-FWG で是認され、IAU により認められた スタンダード extension
R	拡張名として確認されているが IAU-FWG の承認を得ていないタイプ名。
L	拡張名として確認されているが IAU-FWG の承認は得ていない (ローカルな使用のために提案され、現在は Standard にある拡張で 代替可能なもの)

表 17: (表 16) の Status Codes の意味

## 7.2 近年の変化と提案中のその他の規約

### 7.2.1 MIME コードとしての *FITS*

4章で触れたように、インターネット (WWW) の普及と VO (Virtual Observatory) の進行に伴い議論されてきた、*FITS* を MIME に登録する件が決着した。

proposed MIME code	purpose
application/fits	<i>FITS</i> データ一般
image/fits	<i>FITS</i> のサブセット (画像イメージ)

IAU-FWG の議論を経て、上記のような内容で、IETF (Internet Engineering Task Force) で 2005 年に RFC4047 (<http://www.ietf.org/rfc/rfc4047.txt>) として確定した。

### 7.2.2 Registry of *FITS* conventions

*FITS* に関する各種規約 (convention) を IAU FWG として登録・整理しリポジトリ (貯蔵庫) の役割をするために Pence によって設置された。

[http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_registry.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_registry.html)

を参照。その後、2012 年 8 月に、Pence の IAU FWG チェアマン退任に伴い、登録待ちのものが登録されて整理された。2016 年 2 月現在、以下のような規約が登録されている。

【一般的な規約】

[Header space ] 追加キーワードのための事前割当スペースに関する規約。

[Green Bank ] Binary Table におけるベクター列に格納されたイメージに関するパラメータ。

[ESO HIERARCH Keyword ] ESO 提案のキーワードの階層化のためのもの。8 文字を越えるキーワードや Standard では許されないキーワードへの拡張可能。

[CONTINUE Long String Keyword ] 68 文字を超える文字列を書くための規約。

[Substring Array Convention for Binary Tables ] Binary Table にて、固定長または可変長の文字列からなる文字列フィールド (TFORMn = 'rA') に使われる。

[Column Limits ] (TLMINn/TLMAXn, TDMINn/TDMAXn) キーワード。

[INHERIT keyword ] HDU が primary ヘッダキーワードを承継するためのキーワード。

[Hierarchical Grouping ] HDU を論理的にグループ化するための規約。

[FOREIGN file encapsulation ] 他のファイルを *FITS* 中に wrapping する規約。

[CHECKSUM ] *FITS* ヘッダにチェックサムを埋め込むための規約。

[Tiled Image Compression ] 画像をタイル状グリッドに分割し BINTABLE の可変長配列に格納するための規約。

[Tiled Table Compression ] BINTABLE の圧縮に関する規約。

## 7. FITS 規約の拡張

[World Coordinate System 関係の規約]

[**Spacial Region File**] 2次元イメージのうちの '円' とか '矩形' とかの空間的領域を定義する。こうした領域指定は、イメージ処理に含めたり除外したりする領域を指定するのに使われる。

[**Simple Imaging Polynomial**] polynomial で表される座標系の非線形歪みの表現に使われる。

[**TNX World Coordinate System**] ピクセル座標から天球座標への評価のための非標準の座標系。歪みのないタンジェント平面投影に非線形項を評価のために加える。

[**TPV World Coordinate System**] TAN 投影に一般的な polynomial 歪み補正を加える規約。

[**ZPX World Coordinate System**] ZPN 投影に一般的な polynomial 歪み補正を加える規約。

[特定のデータタイプに適用される規約]

[**FITS Interferometry Data Interchange (FITS-IDI) Convention**] 電波干渉計、特に VLBI などのデータ交換の規約。

[**SDFITS**] 単一電波望遠鏡のデータ交換のための binary table の規約。

[**Multi-Beam FITS(MBFITS)**] ミリ波/サブミリ波の単一鏡用の規約。

[**Euro3D**] 空間2次元とスペクトルのデータの交換用。

[**OIFITS**] 光学干渉計のための規約。

[**PSRFITS**] パルサーデータ格納のための標準。

これらの規約は新しいアプリケーションでは、必ずしも再利用が推奨されないものもある(例えば、スタンダードにある規約で代替可能なものや、現在の環境では必要とされないもの等)。レジストリへの登録プロセスのねらいは、既存の *FITS* 規約に関するドキュメントが最低限の完成度と明快さを持つことを保証することにある。IAU FWG によって是認され、*FITS Standard* に取り入れられるには、別途、厳格なレビュープロセスが要求される(次の 7.3 節参照)。各々の規約の詳細は、上記のリポジトリを参照のこと。

他にも、ここに登録されていないローカルな *FITS* 規約がある。IAU FWG の公式登録にはなっていないそうした規約には次のようなものがある。[Table Indexing], HEASARC FITS Working Group で使われているもの ([RA and Dec keywords], [CATIDn FITS keywords], [CREATOR keyword], [HDUCLASn/HDUVERS keywords], [Quality flags], [channel & energy boundaries], [exposure times], [mission, instrument and filters], [naming columns], [TSORTKEY] など), [Image Compression], [MAST Data Format Guidelines], [SDAC FITS Keyword Conventions], [Chandra FITS File Designers Guide]。これらについては、*FITS Support Office* のページ ([http://fits.gsfc.nasa.gov/fits\\_local\\_conventions.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/fits_local_conventions.html)) 参照。

### 7.3 FITS の拡張の手順

現在 FITS の規格は IAU の FWG (FITS Working Group) が決定権を持っている (1988 年の IAU 総会による)。2012 年の北京での IAU 総会によって IAU の組織再編が進められることになり、2014 年には Division A ~ H, J の 9 つの Division に整理された。FITS に関係するのはそのうちの “Facilities, Technologies and Data Science” を扱う Division B となる。2015 年には Division B 傘下の Commission の再編が進められ、Commission B2 “Data and Documentation” が FITS に関係することとなる (実質的にはそれまでの Division B の Commission 5 とほぼ同様)。しかし、2016 年 2 月の時点では、FWG を引き継ぐ Working Group がどうなるかは決まっていなかったため、現時点では FITS の規約の扱いは従来の FWG が行っており、ここではそれについて説明する。

2016 年 2 月現在 IAU-FWG の議長は Lucio Chiappeti (IASF, Italy) である (副議長は当面置かず)。任期は 2012-2015 のはずだが、上記の IAU 再編の結果の FWG の行く末が決まっていなかったため継続している。FWG のメンバーは計 22 名 (<http://fits.gsfc.nasa.gov/iaufwg/iaufwg.html> 参照) で日本からは金光理 (福岡教育大) が入っている。FWG 自体が従うルールを決めるのは FWG の EC (Executive Committee) である。EC は既存の明文化されたルールでカバーされていない事項についても決定権を持っている。EC は 7 名のメンバーからなっている。FWG の議長 (とすれば副議長)、前議長、4 つの旧地域委員会 (北米、EC、日本、オーストラリア/ニュージーランド) の委員長である。IAU の旧 Commission 5 下の Virtual Observatory Working Group も EC メンバーと考えられている。旧 Commission 5 の議長も伝統的にオブザーバーとして参加する。将来の EC の構成は地理的、分野的、波長的なバランスを取るとともに、主要なデータハンドリング組織のバランスにも配慮して決めるべきだろう。EC は典型的には満場一致をベースに議決するが、必要に応じて単純な多数決 (現状では 4/7 以上) で議決することもある。

データ構造の開発者が既存の FITS フォーマットにしっかりこない部分がある場合、新たな拡張を開発、提案することができる (もちろん新しい拡張は既存のフォーマットに影響を与えるものであってはならない)。新しい拡張が正式に FITS の拡張として認められるまでの手順は以下の通りである ([http://fits.gsfc.nasa.gov/iaufwg/iaufwg\\_rules.html](http://fits.gsfc.nasa.gov/iaufwg/iaufwg_rules.html))。 (注: 従来の地域委員会が関わる手順は、インターネット時代にそぐわないとしてよりフラットでスピーディな手順に改定され 2014 年 1 月 1 日から適用されている。)

1. 【事前準備】 FITS スタンドアートの定義に影響する新しい提案は、FWG への提案の前に、fitsbits@nrao.edu メーリングリスト (モデレータのある ML) にポストされ、一般的な FITS コミュニティでのコメントを受けるべきである。場合によってはその話題に特化した ML が作成されて議論されるかもしれない。EC がこうした予備的な議論が収束し、関係者の大部分の合意を得た提案になったと判断したら公式な提案として考慮されることとなる。
2. 【公開コメント】 オフィシャルな承認の最初のステップは、fitsbits@nrao.edu でのパブリックコメント期間を設けることである。この期間に一般の FITS コミュニティメンバーや FWG のメンバーがコメントやサジェッションをする。提案者はここで出たコメントなどに対応した修正を施す。このパブリックコメントの期間は通常 4 週間以上取るが、EC は必要に応じて議論が結論に至るまで伸ばすこともできる。

## 7. FITS 規約の拡張

3. 【EC によるレビュー】公開コメント期間の後、EC はメンバーに対し投票準備ができていないか確認をする。FWG の議長は準備のできていないメンバーがいないか内々の調査をする。これは議論を続けたいメンバーや投票期間に不在のメンバーがいないことを確認するためである。同時にメンバーは投票に対し反対を考えているか(もしそうなら理由)を問われる。もし '反対' の投票を考えるメンバーがいる場合は、EC は正式投票に入る前に全員の満足が得られるような妥協案を得る努力をする。EC は正式投票をするかどうかについて以下のようなファクターを考慮する。
  - 提案は明確に記述され技術的に合理的か
  - FITS ユーザコミュニティのコメントに答える努力を十分にしたか
  - パブリックコメント中のコメントやサジェッションすべてに適切に対応したか
  - 提案のデモンストレーション中に相互運用性のテストがされているか。このテストは提案内容にもよるが、可能なら異なるコンピュータプラットフォーム上で異なる独立したソフトウェアの実装での例もあればよい。
  
4. 【IAU-FWG での最終投票】正式な投票の前に議長はメンバーに内々に調査をする。もし 'No' の投票を考えるメンバーがいたり、事前の議長への知らせなく実際に 'No' の投票があったりすると、投票プロセスは満場一致に向けての妥協案の交渉のため3カ月停止することになる。この必須の遅延期間は少数意見が適切に考慮されることを保証するとともに FITS コミュニティが重要な事項について満場一致で同意を得るという伝統を保つためにある。3カ月以内に受け入れ可能な妥協案が達成されない場合は、FWG での投票がそのまま続けられるかもしれない。FWG のメンバーは通常3週間の投票期間を設けられ、('賛成', '反対', '保留')を議長にメールする。投票が有効に決するには('賛成', '反対', '保留' を合わせて)FWG メンバーの3/4以上が投票する必要がある。有効投票となったら投票数のうち3/4以上の'賛成'で承認となる。投票プロセスの確認のため、議長は'反対'や'保留'の投票の日時の確認をできるようにして、同意の投票をしなかったメンバーが自分の投票が確実に記録されたことを確認できるようにする。投票が完了したら、FWG 議長は投票結果を(名前は出さず)fitsbits@nrao.eduに投稿する。提案はFWGで承認されたら即座に効力を発揮し(提案自身に異なる発効時期が明記されている場合を除いて)、FITS フォーマットの公式なスタンダードの一部となる。

### 7.4 キーワードのまとめ

簡便なりファレンスのため、キーワードの表を掲載する (FITS スタンダード付録)。

Production	Bibliographic	Commentary	Observation
DATE	AUTHOR	COMMENT	DATE-OBS
ORIGIN	REFERENC	HISTORY	TELESCOP
BLOCKED		UUUUUUUU	INSTRUME
(今後使うべきでない)			OBSERVER
			OBJECT
			EQUINOX
			EPOCH(Deprecated)

表 18: FITS standard 3.0 で記述された一般的な予約された FITS キーワード。



7.4. キーワードのまとめ

Principal HDU	Conforming Extension	ASCIITable Extension	Image Extension	BinaryTable Extension	RandomGroup Records
SIMPLE	XTENSION	XTENSION <sup>1</sup>	XTENSION <sup>2</sup>	XTENSION <sup>3</sup>	SIMPLE
BITPIX	BITPIX	BITPIX = 8	BITPIX	BITPIX = 8	BITPIX
NAXIS	NAXIS	NAXIS = 2	NAXIS	NAXIS = 2	NAXIS
NAXISn <sup>4</sup>	NAXISn <sup>4</sup>	NAXIS1	NAXISn <sup>4</sup>	NAXIS1	NAXIS1 = 0
END	PCOUNT	NAXIS2	PCOUNT = 0	NAXIS2	NAXISn <sup>4</sup>
	GCOUNT	PCOUNT = 0	GCOUNT = 1	PCOUNT	GROUPS = T
	END	GCOUNT = 1	END	GCOUNT = 1	PCOUNT
		TFIELDS		TFIELDS	GCOUNT
		TBCOLn <sup>5</sup>		TFORMn <sup>5</sup>	END
		TFORMn <sup>5</sup>		END	
		END			

<sup>1</sup> XTENSION=\_'TABLE\_'' (ASCII Table Extension の場合) .

<sup>2</sup> XTENSION=\_'IMAGE\_'' (Image Extension の場合) .

<sup>3</sup> XTENSION=\_'BINTABLE' (Binary Table Extension の場合) .

<sup>4</sup> 1 ~ NAXIS まで

<sup>5</sup> 1 ~ TFIELDS まで

表 19: FITS Standard 3.0 で記述されている構造に関する必須 FITS キーワード.

All HDUs	Array HDUs <sup>1</sup>	Conforming Extension	ASCII Table Extension	Binary Table Extension	Random Groups Records
DATE	BSCALE	EXTNAME	TSCALn	TSCALn	PTYPEn
ORIGIN	BZERO	EXTVER	TZEROn	TZEROn	PSCALn
BLOCKED <sup>2</sup>	BUNIT	EXTLEVEL	TNULLn	TNULLn	PZEROn
AUTHOR	BLANK		TTYPEn	TTYPEn	
REFERENC	DATAMAX		TUNITn	TUNITn	
COMMENT	DATAMIN		TDISPn	TDISPn	
HISTORY				TDIMn	
UUUUUUUU				THEAP	
DATE-OBS					
TELESCOP					
INSTRUME					
OBSERVER					
OBJECT					
EQUINOX					
EPOCH <sup>2</sup>					
EXTEND <sup>3</sup>					

<sup>1</sup> Primary HDU, Image Extension, ユーザ定義の HDUs は同じ配列構造

<sup>2</sup> 今後は使うべきではない

<sup>3</sup> Primary HDU でのみ許される

表 20: FITS Standard 3.0 で記述された構造に関する予約された FITS キーワード.

## 7. FITS 規約の拡張

### 7.5 DATExxxx キーワードと 2000 年問題

#### 7.5.1 DATExxxx キーワードに関する問題の経緯

当初の FITS の規格では、DATE キーワードの形式は、例えば 1997 年 2 月 18 日なら '18/02/97' のような形で表すとされていた (DATE-OBS などの関連キーワードも同じ)。この形式の問題は、年のところが下 2 桁しか使っていないことにあり、2000 年が来ると、下 2 桁だけでは、1900 年代のことか 2000 年代のことかの区別がつかなくなってしまう。この点について、1996 年 6 月 25 日付けで Peter Bunclark (RGO) が sci.astro.fits に疑問を提示し、その後 sci.astro.fits でいろいろな議論が交わされてきた。それを受けて、主に、A) DATExxxx キーワードの日付フィールドの書式変更で対処するか、あるいは B) DATExxxx を置き換える新たなキーワードを定義する方向で対処するか、について、IAU-FWG の議長である Don Wells が sci.astro.fits でアンケートを取り、また、Preben Grosbøl が IAU-FWG のメンバーに同様のアンケートを取って問題の整理と意見の集約を行った。そして、これらをまとめた提案を Bunclark が 1996 年 11 月 19 日に公開し、ヨーロッパ FITS 委員会が投票の結果採択した (1996 Dec. 20)。

その後、アメリカの WFC (WGAS (Working Group on Astronomical Software) の FITS 委員会) が議論し、A. Rots が改訂版を、1997 年 6 月 27 日に公開し、WFC および日本 FITS 委員会がこれを是認した。これを受けて、IAU-FWG で正式投票の準備が始まり、そこでの議論を受けてさらに A. Rots によって改訂されたバージョン (1997 年 10 月 24 日) を元に投票が実施され、正式に是認された。ここではその全容を紹介し、関連するソフトウェア開発者の方への注意を喚起したい。

#### 7.5.2 DATE-OBS キーワードの精細な再定義

Peter Bunclark, 1996 Nov.19

修正: Arnold Rots, 1997-10-24T21:03:30

**7.5.2.1 [Introduction]** このドキュメントは公式には DATE-OBS キーワードの値のフィールドの形式の定義をするが、同じフォーマットは他の "DATE" で始まるすべてのキーワード群すべてにも適用され、それらの値は日付 (とオプションで時間) に関する情報を含む。データ交換で使われる既知のそうしたキーワードとしては、DATE, DATE-OBS, DATE-END, DATE-MAP がある。これらのキーワード群を総称して DATExxxx キーワードと称する。オリジナルの DATExxxx キーワード (特に DATE-OBS) は次のような不都合を生じるので定義を変更することが望ましい。

1. 年が 2 桁である。数値化された天文データは 1 世紀以上残るし、西暦年の最初の 2 桁が 19 から 20 になってしまう。
2. DATExxxx のタイムスケールが定義されていない。
3. DATE-OBS と観測の開始、真ん中、終了との関係が定義されていない。
4. 日、月、年の順になっている。したがって日付を ASCII 順にソートできない。

## 7.5.2.2 [再定義の範囲] 次の3つの主要事項を扱う。

1. DATExxxx キーワードで使われる日付を表す文字列のフォーマット
2. DATE-OBS キーワード自身の将来
3. 使用されるタイムスケール (タイムシステム) の特定

## 7.5.2.3 [日付文字列フォーマットの提案]

1. DATExxxx の旧形式のフィールド ('DD/MM/YY') は 1900-1999 を表す。19 世紀のプレートでデジタル化したものが FITS ファイルになっているような例 (この提案以前に作成されたファイルのみが有効である) は特例として扱う。
2. 新しい推奨フォーマットは ISO-8601 のサブセットで次のどちらかである。

(a) 'CCYY-MM-DD'

(b) 'CCYY-MM-DDThh:mm:ss[.sss...]'

<CCYY> はカレンダー年を表す。<MM> はその年のカレンダーの月の数、<DD> はその月のカレンダーの日付の数である。<hh> はその日の時間を表わし、<mm> は分を、<ss[.s...]> は秒を表す。秒のフィールドの整数部は通常 [0..59] の範囲だが、タイムスケールが UTC の場合はうるう秒を示すため 60 も使われる。'T' は ISO 8601 の時間指定子である。

短い形式ではターミネータやセパレータ (T のような) はなくてもかまわない。長い形式では日付と時間の間に時間指定子 'T' がなければならない。小数点を表すキャラクタは ASCII の点 '.' (16 進表記で 0x2E) である。秒の小数点以下は FITS ヘッダカードの限界内なら何桁でもかまわない。

3. 日付または日付/時間をフルに指定する文字列のみが許容される。デフォルトはなく、先行する 0 は省略されない。秒の小数点以下はオプションである。

## 7.5.2.4 [DATE-OBS キーワードの使用法]

1. キーワードの名前は DATE-OBS のまま。
2. これ以後 DATE-OBS は観測の開始を表すと仮定されるべきである。それ以外の解釈はインラインコメントで精確に指定する。
3. すべての DATExxxx キーワードはデフォルトでは、その日付部分にグレゴリオ暦を使用していると解釈される。
4. DATExxxx キーワードの値は、DATE キーワード (後の節参照) を除いて、それが属する HDU の主要なタイムスケールまたはタイムシステムで表現されるべきである。デフォルトは、UTC (1972 年以後のデータ) か UT (1972 年以前のデータ) である。もしどれが主要なタイムスケールか、という点に関してあいまいさが残る可能性があるれば、どちらを選ぶべきかはコメントで明確にすべきである。

## 7. FITS 規約の拡張

5. タイムシステム又はタイムスケールは明示的に示されることが推奨される。ただし、タイムスケールの指定を無視してデフォルトの仮定をした結果のエラーは 1001-01-01 から 3000-12-31 の間の期間では 1000 秒を超えないだろう、ということを製作者は仮定できる。
6. デフォルトでは、TAI やそれと同期する時間 (UTC や TT) では、時間は検出器 (実際には観測所) のところで計測されたとみなされるだろう。座標時 (TCG や TCB) や TDB などの明白な座標原点と結びついた時間の場合は、時間の値のデフォルトの意味は、観測がその座標時の原点で行われた、ということになるだろう。これらのデフォルトは慣習となる。将来の FITS ファイルでのタイムスケールの規約は他の組み合わせを許すかもしれないが、このデフォルトの扱いは保持されるべきである<sup>21</sup>。

### 7.5.2.5 [DATE キーワードの使用]

1. DATE キーワードの日付時間の値は、HDU の作成時を表す。
2. 地球上で作成された HDU に対して、このプロポーザルで定義された日付時間のフォーマットが使われる場合は、DATE キーワードの値は常に UTC で表わされるべきである。

### 7.5.2.6 [例] 1996 年 10 月 14 日の有効な表現を 3 つあげると次のようになる。

```
DATE-OBS= '14/10/96'      / Original format, means 1996 Oct 14.  
DATE-OBS= '1996-10-14'   / Date of start of observation, by default UTC.  
DATE-OBS= '1996-10-14T10:14:36.123' /Date & Time of start of obs.in UTC.
```

**7.5.2.7 [移行措置]** FITS 読み取りソフトウェアは永遠に、古いフォーマットを 20 世紀の日付と解釈しなければならない (00 は 1900 と解釈される)。読み取りソフトウェアは早急に新フォーマットに対応しなければならない。メジャーな天文パッケージの作者が彼らのソフトウェアを改訂するまでに適当な時間を取り、FITS 書き込みソフトウェアは新しいフォーマットでの書き込みの開始を、1999-01-01T00:00:00 から 2000-01-01T00:00:00 の間に開始しなければならない。

1999-01-01 以前に配布、運用される FITS 書き込みコードは、書き込みする年を古い日付けフォーマットで表すか、新しいフォーマットで表すかを定めるためのテストをするようにコーディングされなければならない。1900-01-01 以前の DATE-OBS の場合は新しいフォーマットで書かなければならない。

**7.5.2.8 [付録: 提案されているタイムスケールの仕様]** [注: この付録は公式の DATExxxx 合意の一部ではない。]

---

<sup>21</sup>TAI や座標時については 7.5.2.8 参照。

## 7.5. DATExxxx キーワードと 2000 年問題

1. タイムスケールを特定するため TIMESYS キーワードの使用が推奨される。これは、HDU 中のすべての時間に関するキーワードと日付に対して、原則として適用されるタイムシステムの設定をする。(恒星時や重心補正などの、他のタイムスケールへの変換のための情報を提供するキーワードやデータコラムの追加を排除するわけではない)。各々の HDU は複数の TIMESYS キーワードを含むべきではない。当初公式に許容される値は以下の通りである。

**UTC** (Coordinated Universal Time(協定世界時); 1972 年以降定義される)

**UT** (Universal Time(世界時); 1925 年以降グリニッジ標準時 (GMT) と等価。1972 年以前では UTC と等価)

**TAI** (International Atomic Time(国際原子時); “うるう秒を含まない UTC”, 1997-07-01 では UTC より 31 秒進んでいる)

**IAT** (International Atomic Time(国際原子時); TAI と同じで別の略し方をしただけ)

**ET** (Ephemeris Time(暦表時); TT の前任にあたり 1984 年まで有効)

**TT** (Terrestrial Time(地球時); 1984 年以降 IAU の標準タイムスケール。ET から連続しており、TAI と同期している (TAI に対し 32.184 秒進んでいる))

**TDT** (Terrestrial Dynamical Time(地球力学時) = TT)

**TDB** (Barycentric Dynamical Time(太陽系力学時))

**TCG** (Geocentric Coordinate Time(地心座標時); 1977-01-01 以降 TT よりおよそ 22 ミリ秒/年の割合で進んでいる)。

**TCB** (Barycentric Coordinate Time(太陽系座標時); 1977-01-01 以降 TDB よりおよそ 0.5 秒/年の割合で進んでいる)。

参考文献として次のものをあげておく。

Explanatory Supplement to the Astronomical Almanac, Seidelmann P.K., ed.,

University Science Books, 1992, ISBN 0-935702-68-7

<http://tycho.usno.navy.mil/systime.html>

GPS 時間 (TAI より 19 秒遅れている) の使用は推奨されない。

2. デフォルトでは時間の測定は、検出器 (実際には観測所) で TAI と同期した時間 (TAI, UTC, TT) で計られたと考える。ただし、座標時 (TCG や TCB) や TDB のように、明白な座標原点を持つシステムの場合には、座標システムの原点で観測が行われた時間と考える。将来の FITS ファイルでのタイムスケールの規約では他の組み合わせを許容するかもしれないが、このデフォルトの考え方は保持されるべきである。こうしたデフォルトを設定するのは、生の観測データはほとんど TAI と同期した時計でタグがつけられており、座標時や TDB への変換は通常空間的な変換を伴うからである。この場合、道筋の長さの違いが補正されるべきであることを意味する。注意すべきことは、TDB-UTC の差はほぼ周期的に変動し、観測天体の位

## 7. FITS 規約の拡張

置によって、1年の周期と500秒の振幅を持つことである。また、位置が明白でない場合(干渉計のように) 精確な位置を、例えば地心直交座標のような形で、特定することが強く勧められる。

3. “TT” は IAU の標準である。これは “TDT” や “ET” と等価であると考えられる。ただし、“ET” は 1984 年以降のデータには使われるべきではない。Explanatory Supplement の pp. 40-48 を参照のこと。
4. もし TIMESYS キーワードがない、または有効な値を持っていない場合は、1972 年以降の日付にたいしては、“UTC” が、1972 年以前のデータでは、“UT” が仮定される。
5. 例  
これまでのことから、1996 年 10 月 14 日の表現にはいくつかの書き方があるが、そのうち 4 つの具体例を挙げる。

```
DATE-OBS= '14/10/96'           / Original format, means 1996 Oct 14.
```

```
TIMESYS = 'UTC                ' / Explicit time scale specification: UTC.  
DATE-OBS= '1996-10-14'        / Date of start of observation in UTC.
```

```
DATE-OBS= '1996-10-14'        / Date of start of observation, also in UTC.
```

```
TIMESYS = 'TT                 ' / Explicit time scale specification: TT.  
DATE-OBS= '1996-10-14T10:14:36.123' / Date and time of start of obs. in TT.
```

6. この付録で提案された規約は、既存の High Energy Astrophysics FITS 規約の上に構築された RXTE アーカイヴで採用されている、ミッションに特有なものの一部である。以下を見よ。

[http://legacy.gsfc.nasa.gov/docs/xte/abc/time\\_tutorial.html](http://legacy.gsfc.nasa.gov/docs/xte/abc/time_tutorial.html)

<http://heasarc.gsfc.nasa.gov/docs/xte/abc/time.html>

VLBA プロジェクトでは、TIMESYS ではなく TIMSYS キーワードを使う規約を採用しており、現在は、UTC と IAT の値を許している。次の p.9 と p.16 を見よ。

<http://www.cv.nrao.edu/fits/documents/drafts/idi-format.ps>

## 8 IAU で推奨される単位

ここでは「IAU スタイルマニュアル」 by G.A. Wilkinson, Comm. 5, in IAU Transactions XXB (1989) および FITS Standard 3.0 から単位の概要を表にしてある。

([http://www.iau.org/science/publications/proceedings\\_rules/units/](http://www.iau.org/science/publications/proceedings_rules/units/))

表 21: IAU 推奨単位

物理量	単位	意味	注
SI 基本単位と補助単位			
長さ	m	メートル	
質量	kg	キログラム	g(グラム) も可
時間	s	秒	sec の略称は使うべきではない
電流	A	アンペア	
温度	K	ケルビン	
物質	mol	モル	
光度	cd	カンデラ	
平面角	rad	ラジアン	
立体角	sr	ステラジアン	
IAU で認証している SI 誘導単位			
周波数	Hz	ヘルツ	$s^{-1}$
力	N	ニュートン	$kgms^{-2}$
圧力	Pa	パスカル	$Nm^{-2}$
エネルギー	J	ジュール	Nm
電力	W	ワット	$Js^{-1}$
電荷	C	クーロン	As
電圧	V	ボルト	$JC^{-1}$
抵抗	$\Omega$	オーム	$VA^{-1}$
コンダクタンス	S	ジーメンズ	$AV^{-1}$
静電容量	F	ファラド	$CV^{-1}$
磁束	Wb	ウェーバー	Vs
磁束密度	T	テスラ	$Wbm^{-2}$
インダクタンス	H	ヘンリー	$WbA^{-1}$
光束	lm	ルーメン	$cdsr$
照度	lx	ルクス	$lmm^{-2}$

表 22: 今後は使うべきではない非 SI 単位

物理量	単位	意味	注
長さ	Å	オングストローム	$10^{-10}m = 0.1nm$
長さ	$\mu$	ミクロン	$10^{-6}m$
体積	cc	立法センチ	$10^{-6}m^3$
力	dyn	ダイン	$10^{-5}N$
エネルギー	erg	エルグ	$10^{-7}J$
エネルギー	cal	カロリー	$4.1868J$
圧力	bar	バール	$10^5Pa$
圧力	atm	標準大気圧	$101325Pa$
加速度	gal	ガル	$10^{-2}ms^{-2}$
磁束密度	G	ガウス	$10^{-4}T$

8. IAU で推奨される単位

表 23: 他の許容される単位

物理量	単位	意味	注
他の許容される非 SI 単位			
時間	min	分	60s
	h	時	3600s = 60min
	d	日	86400s = 24h
	a	年 (Julian)	31557600s = 365.25d
	yr	年 (Julian)	a が IAU のスタイル
平面角	deg	角度の度 (degree)	$(\pi/180)\text{rad}$
	arcmin	角度の分	$1/60\text{deg} = (\pi/10800)\text{rad}$
	arcsec	角度の秒	$1/3600\text{deg} = (\pi/648000)\text{rad}$
	mas	角度のミリ秒	$1/3600000\text{deg}$
長さ	au	天文単位	$1.49598 \times 10^{11}\text{m}$
	lyr	光年	$9.460730 \times 10^{15}\text{m}$
	pc	パーセク	$3.0857 \times 10^{16}\text{m}$
	solRad	太陽半径	$6.9599 \times 10^8\text{m}$
質量	solMass	太陽質量	$1.9891 \times 10^{30}\text{kg}$
	u	原子質量単位	$1.660540 \times 10^{-27}\text{kg}$
光度	solLum	太陽光度	$3.8268 \times 10^{26}\text{W}$
エネルギー	eV	電子ボルト	$1.602177 \times 10^{-19}\text{J}$
	Ry	リュードベリ	$\frac{1}{2}\left(\frac{2\pi e^2}{hc}\right)^2 m_e c^2 = 13.605692\text{eV}$
イベント	count	カウント	
	ct	カウント	
	photon	フォトン	
束密度	Jy	ジャンスキー	$10^{-26}\text{Wm}^{-2}\text{Hz}^{-1}$
	mag	(星の) 等級	
	R	レイリー	$10^{10}/(4\pi)\text{photonsm}^{-2}\text{s}^{-1}\text{sr}^{-1}$
領域	pixel	(画像や検出器の) ピクセル	
	pix	(画像や検出器の) ピクセル	
	barn	barn	$10^{-28}\text{m}^2$
その他	D	デバイ	$\frac{1}{3} \times 10^{-29}\text{Cm}$
	voxel	ピクセルの 3D 版	
	adu	AD 変換	



## 参考文献

- [1] Wells, D. C., Greisen, E. W., and Harten, R. H. 1981, “*FITS* : A Flexible Image Transport System”, *Astron. Astrophys. Suppl.*, **44**, 363–370.
- [2] Greisen, E. W. and Harten, R. H. 1981, “An Extension of *FITS* for Groups of Small Arrays of Data”, *Astron. Astrophys. Suppl.*, **44**, 371–374.
- [3] IAU. 1983, *Information Bulletin* No. 49.
- [4] Grosbøl, P., Harten, R. H., Greisen, E. W., and Wells, D. C. 1988, “Generalized Extensions and Blocking Factors for *FITS* ”, *Astron. Astrophys. Suppl.*, **73**, 359–364.
- [5] Harten, R. H., Grosbøl, P., Greisen, E. W., and Wells, D. C. 1988, “The *FITS* Tables Extension”, *Astron. Astrophys. Suppl.*, **73**, 365–372.
- [6] IAU. 1988, *Information Bulletin* No. 61.
- [7] McNally, D., ed. 1988, Transactions of the IAU, *Proceedings of the Twentieth General Assembly*. (Dordrecht:Kluwer).
- [8] Ponz, J. D. Thompson, R. W., and Muñoz, J. R. 1994, “The *FITS* Image Extension”, *Astron. Astrophys. Suppl.*, **105**, 53–55.
- [9] Wells, D. C. and Grosbøl, P. 1990, “Floating Point Agreement for *FITS* .”  
(*FITS* Support Office から参照可能  
[http://windsor.gsfc.nasa.gov/standards/fits/fp\\_agree.ps](http://windsor.gsfc.nasa.gov/standards/fits/fp_agree.ps))<sup>22</sup>
- [10] Cotton, W. D., Tody, D. B., and Pence, W. D. 1995, “Binary Table Extension to *FITS* ”, *Astron. Astrophys. Suppl.*, **113**, 159–166.
- [11] Grosbøl, P. and Wells, D. C. 1994, “Blocking of Fixed-block Sequential Media and Bitstream Devices”, (*FITS* Support Office から参照可能  
<http://windsor.gsfc.nasa.gov/standards/fits/blocking94.txt>).
- [12] Bunclark, P. and Rots, A. 1997, “Precise re-definition of DATE-OBS Keyword encompassing the millennium”, (以下から参照可能  
[http://windsor.gsfc.nasa.gov/standards/fits/year2000\\_agreement.txt](http://windsor.gsfc.nasa.gov/standards/fits/year2000_agreement.txt)).
- [13] Hanisch, R. J., Farris, A., Greisen, E. W., Pence, W. D., Schlesinger, B. M., Teuben, P. J., Thompson, R. W., and Warnock, A., 2001, “Definition of the Flexible Image Transport System (*FITS*)”, *Astron. Astrophys.*, **376**, 359–380.
- [14] Greisen, E. W., and Calabretta, M. R., 2002, “Representations of World Coordinates in *FITS*”, *Astron. Astrophys.*, **395**, 1061–1075.

---

<sup>22</sup>このサーバは現存しないようです。

## 参考文献

- [15] Calabretta, M. R., and Greisen, E. W., 2002, “Representations of Celestial Coordinates in FITS”, *Astron. Astrophys.*, **395**, 1077–1122.
- [16] Greisen, E. W., Calabretta, M. R., Valdes, F. G. and Allen, S. L., 2006, “Representations of Spectral Coordinates in FITS”, *Astron. Astrophys.*, **446**, 747–771.
- [17] ANSI, 1978, “American National Standard for Information Processing: Programming Language FORTRAN,” ANSI X3.9 – 1978 (ISO 1539). Published by American National Standards Institute, Inc., New York.
- [18] ANSI, 1977 “American National Standard for Information Processing: Code for Information Interchange,” ANSI X3.4 - 1977 (ISO 646). Published by American National Standards Institute, Inc., New York.
- [19] IEEE, 1985, “American National Standard – IEEE Standard for Binary Floating Point Arithmetic”. ANSI/IEEE 754–1985, Published by American National Standards Institute, Inc., New York.
- [20] RFC 4047 Allen, S. and Wells, D. 2005, “MIME Sub-type Registrations for Flexible Image Transport System (FITS)”, IETF RFC 4047,  
<http://www.ietf.org/rfc/rfc4047.txt>
- [21] RFC 2119 Bradner, S. 1997, “Key words for use in RFCs to Indicate Requirement Levels”, IETF RFC 2119,  
<http://www.ietf.org/rfc/rfc2119.txt>
- [22] ISO. 2004, “Information technology - Programming languages - Fortran”, ISO/IEC 1539-1:2004 (Geneva: International Organization for Standardization)
- [23] Calabretta, M. and Roukema, B. F., 2007, “Mapping on the HEALPix grid”, *M.N.R.A.S.*, **381**, 865-872.
- [24] Cotton, W. D., et al. 1990, “Going AIPS: A Programmer’s Guide to the NRAO Astronomical Image Processing System”, Charlottesville: NRAO, VA, 1990.
- [25] Muñoz, J. R., “IUE Data in FITS Format,” ESA IUE Newsletter **32**, 12–45.
- [26] Explanatory Supplement to the Astronomical Almanac, Seidelmann P.K., ed., University Science Books, 1992, ISBN 0-935702-68-7
- [27] Pence W. D., Chiappetti L., Page C. G., Shaw R. A. and Stobie E., 2010, “Definition of the Flexible Image Transport System(FITS ), Version 3.0”, *Astron. Astrophys.*, **524**, A42.
- [28] Rots A., Bunclark P., Calabretta M., Allen S., Manchester R. and Thompson W., 2015, “Representations of Time Coordinates in FITS Time and Relative Dimension is Space”, *Astron. Astrophys.*, **574**, A36.

## 第III部

# *FITS* 開発者ガイド

～すばる開発者向けの *FITS* キーワード辞書類～

編集担当: 表 泰秀



## 9 すばる FITS ヘッダ統一案 (観測装置開発者に向けて)

「すばる」共同利用が始まった現在、「すばる」観測装置の FITS データの共通ヘッダ規約、観測装置固有ヘッダ規約の検討結果が以下の通りまとまっているのでここに紹介する(キーワードの辞書やサンプルヘッダは量が膨大なので 10 章に示す)。この項目は改訂が頻繁に行なわれているので最新情報は Web 上を参照のこと(3.3.4 節参照。naoj サイトはアクセス制限があるが、smoka サイトは一般閲覧可)。

(この節は「すばる FITS 検討会 (SFITS)」(小杉、市川、濱部、水本、矢動丸、金光、高田、洞口、泉浦、渡邊、青木(賢)、青木(和)、宮田)、および、すばる各観測装置開発グループの検討に基づくものである)。

### 9.1 すばる FITS ヘッダルール (Ver.1.7.0(May 17, 2016))

すばるの観測装置で取得されたデータは、全て観測装置から FITS フォーマットで出力される。これらの FITS データはハワイ島ヒロの山麓施設(ハワイ観測所)でアーカイブされ、将来公開される予定である。アーカイブの検索項目は、基本的に全て FITS ヘッダに含まれていなければならない。また、いくつもの観測装置のデータを一括して検索できるようにするためにも、FITS キーワードは可能な限り観測装置間で共通化すべきである。データ解析に関しては、解析に必要なパラメータは FITS ヘッダから抽出される場合が多い。解析処理ソフトウェアの共通化による開発作業の省力化を図るためにも FITS キーワードの共通化が望まれる。

そこで、すばるでは以下の FITS ヘッダルールを定める。

- 基本的に FITS のルール (FITS Standard、この手引き第 5 章参照) に従う。
- ヘッダ辞書 (10 章参照) で定義されたキーワードを、定義した意味以外では使用しない。また、ヘッダ辞書内で Common と分類されたキーワードは必ず使用しなければならない。(なぜこれらのキーワードがすばる FITS データで重要なのか、は 9.1 末尾ページに表としてまとめてある注を参照)。
- 観測装置固有ヘッダ一覧は共通ヘッダキーワードと同様に観測装置グループが辞書を作成し、公開しなければならない(装置固有ヘッダ辞書参照)。装置固有辞書は装置グループ内の決定により改訂を行なって良いが、辞書の改訂、および、改訂履歴を Web で公表すること。公表は、ASCII テキストファイルを <http://www.naoj.org/Observing/fits/fits.html> にアップロード(最新のもので上書き)することとする。
- 当該観測装置からデータが生産されはじめて以降は、過去に使用したキーワードは別の意味で使用しないこと。また、単位も変更しないこと。
- 当該観測装置からデータが生産されはじめて以降は、辞書の改訂を行なったら、ヘッダキーワード INS-VER の記述に何らかの変更を加えること。
- 観測装置固有キーワードは、以下に例示するような 'COMMENT' で始まる行を挿入することによりブロック化する。

```
COMMENT Subaru Device Dependent Header Block for FOCAS
```

## 9. すばる FITS ヘッダ統一案 (観測装置開発者に向けて)

- 観測装置固有のヘッダは、頭 2 文字を装置 ID として与え、残り 6 文字を装置開発者が自由に使用する。その際可能な限り略号表に従った記述を行う。装置 ID は 'A\_', 'B\_', 'C\_' のような形式とし、重複は許されない。現在、'A\_': AO36, 'B\_': FMOS, 'C\_': CIAO, 'D\_': AO188, 'F\_': FOCAS, 'H\_': HDS, 'M\_': MIRTOS, 'O\_': OHS, 'P\_': HiCIAO, 'S\_': Suprime-Cam, 'T\_': Hyper Suprime-Cam, 'Q\_': COMICS, 'V\_': VTOS, 'L\_': IRCS, 'K\_': MOIRCS, '3\_': Kyoto3D-II が予約されている。(CAC には装置固有のヘッダはない)。
- キーワード作成時の略号の組み合わせ順序は、キーワードのカテゴリを参照して Image, Instrument, Telescope / Time / Environment / Statistics, Unit / Action とする (略号表 (10.3 節) 参照、各略号はさらに短縮可能)。例えば、露出開始時のスリット位置角は、スリット: SLT、ポジションアングル: P/PA、露出開始時: STR を組み合わせて作成するが、その順序は、SLT (Category = Instrument)、P/PA (Statistics / Unit)、STR (Action) となり、キーワードは SLT\_PSTR となる。
- 撮像観測の場合は WCS を記述する。
- Extension については ASCII Table Extension、Image Extension のみが使用可能である。
- 天体名は可能な限り IAU 表記に従う。
- 値の単位は辞書の記述に従うが、基本的に SI 単位系とする。
- インラインコメントにはキーワードの意味、および、値の単位が明示される。
- ピクセルの座標値はピクセル中央を基準とし、ピクセル番号は 1 から始まる。
- キーワード OBS-MOD について 当該データがどのようなタイプのデータかが一目でわかるように統一する。最初の 4 文字は以下のどれかを使用することとする。なお、文字は全て大文字とする。

撮像関連 : IMAG  
分光関連 : SPEC  
偏光撮像 : IPOL  
偏光分光 : SPOL

'\_' (アンダースコア) を 1 文字つけて、それ以降は何を書いても良いこととするが、その文字列についても、同じものを時期によって違う意味で使ってはならない。観測制御と解析の連携をとるために、OBS-MOD は山頂観測制御システムからステータスとして取得することを推奨する (抽象化コマンドを用いた観測時)。

- キーワード DATA-TYP について 現在は以下のキーワードが指定可能である。これ以外のもを使用する必要が生じた場合、登録を行ってから使用することとする。

OBJECT  
FLAT  
DOMEFLAT  
DOMEFLAT\_ON  
DOMEFLAT\_OFF  
SKYFLAT  
DARK  
COMPARISON  
BIAS  
STANDARD  
STANDARD\_STAR  
TEST

- フィルターやグリズムについて フィルターやグリズムを複数持っている観測装置の場合、それぞれの一意性を保証できるように名前付け、あるいは、番号付けすること。新しいものに置き換わった場合は、名前を必ず変更すること。

## 9.1. すばる FITS ヘッダルール (Ver.1.7.0(May 17, 2016))

注: 各 *COMMON* キーワードがすばる FITS データで重要である事由の一覧表

Keyword Name	Reason
AIRMASS	Roughly estimated one is convenient in archival search
BIN-FACT1	The basic keyword for image features
BIN-FACT2	The basic keyword for image features
BITPIX	The basic keyword for image features
BLANK	The basic keyword for image features
BSCALE	The basic keyword for image features
BUNIT	The basic keyword for image features
BZERO	The basic keyword for image features
CDELTA1	The basic keyword for image features
CDELTA2	The basic keyword for image features
CRPIX1	The basic keyword for image features
CRPIX2	The basic keyword for image features
CRVAR1	The basic keyword for image features
CRVAR2	The basic keyword for image features
CTYPE1	The basic keyword for image features
CTYPE2	The basic keyword for image features
CUNIT1	The basic keyword for image features
CUNIT2	The basic keyword for image features
DATASET(*)	Only needed to OBJECT type data. Needed by DASH.
DATA-TYP	Used as an key for archival search and essential for data analysis.(DASH etc)
DATE-OBS	The basic keyword for image features
DEC	The basic keyword for image features (origin of RA2000 & DEC2000)
DEC2000	DEC may not be written in J2000.0. The key for archival search by coordinate.
DETECTOR	The basic keyword for image features
DET-TMP	The basic keyword for image features
DISPAXIS(S)	Convenient in spectrum plotting of raw data.
DISPERSR(S)	The basic keyword for image features
END	Essential for FITS data
EQUINOX	Essential for knowing RA and DEC epoch, and calculating RA2000 & DEC2000
EXP-ID	For the grouping of data by simultaneous exposure.
EXPTIME	The basic keyword for image features
EXTEND	Essential for FITS data with ASCII Table Extension.
FOC-POS	The basic keyword for observation description
FOC-VAL	Needed by QDAS in focusing task.
FRAMEID	This is the unique key for archival system.
GAIN	The basic keyword for image features
HST	The basic keyword for observation description
INSTRUME	This is used in online data registration at Hilo.
LONGPOLE(I)	The basic keyword for image features
LST	The basic keyword for observation description
MJD	This is used in data search as a unique key for time.
NAXIS	Essential for FITS data
NAXIS1	Essential for FITS data with 2-d image
NAXIS2	Essential for FITS data with 2-d image
NAXIS3	Essential for FITS data with 3-d image as those from MIRTOS
OBJECT	The basic keyword for observation description
OBS-ALOC	Can identify the control mode and where the instrument was.
OBSERVAT	The basic keyword for observation description
OBSERVER	The basic keyword for observation description
OBS-MOD	The key for selecting data in data search in archival system
PCnnmmmm(I)	Essential for setting control command to telescope (moving object onto the slit etc)
POLARIZn(P)	The basic keyword for observation description
PROP-ID	Essential for setting view parameter in archival system
RA	The basic keyword for observation description (origin of RA2000 & DEC2000)
RA2000	RA may not be written in J2000.0. Key for archival search by coordinate.
RADECSYS	RA and DEC may not be written in FK5.
RET-ANGn(P)	Essential in data analysis of polarimetric data.
RETPLATn	The basic keyword for observation description
SIMPLE	Essential for FITS data
SLIT(S)	The basic keyword for observation description
SLTCPIX1(S)	Convenient in making plot of raw data spectrum
SLTCPIX2(S)	Convenient in making plot of raw data spectrum
SLT-LEN(S)	The basic keyword for observation description
SLT-PA(S)	The basic keyword for observation description
SLT-WID(S)	The basic keyword for observation description
TELESCOP	Essential for knowing the origin of data
TELFOCUS	Can be one of the key for identifying the causality of empty image.
TIMESYS	Essential for knowing time system used in the data
UT	The basic keyword for observation description
WAVELEN(S)	Convenient in making plot of raw data spectrum.
WAV-MAX(S)	Convenient in making plot of raw data spectrum.
WAV-MIN(S)	Convenient in making plot of raw data spectrum.
WCS-ORIG(I)	Used for identifying WCS is written by toolkit or not.

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

# 10 すばる関係の FITS キーワード辞書類

## 10.1 基本ヘッダ辞書

### 10.1.1 基本ヘッダ辞書各項目の説明

観測装置間で共通化できるキーワードは、基本ヘッダ辞書に記述される。基本ヘッダ辞書内の各項目の意味は以下の通りである。

**Header Key Word:** FITS ヘッダキーワード

**Revised:** 最終更新日付

**Category:** 分類。

**Importance:** 重要度。以下の値をもつ

**Common:** 必須キーワード

**Imaging:** 撮像データに必須なキーワード

**Spectroscopy:** 分光観測データに必須なキーワード

**Polarimetry:** 偏光観測データに必須なキーワード

**Object:** 天体フレームに必須なキーワード

**Optional:** キーワードの定義のみで、必須ではない。ただし、装置固有キーワードの中で基本ヘッダ (Optional) と同じ意味のものがある場合には、基本ヘッダを優先する。

**Alias:** ツールキット (3.3.4 参照) の Status Distribution Service を利用して OBS からステータスを取得する場合の指定キーワード。ここに Toolkit と書かれていれば、(FITS 化)Toolkit により入力が可能である。また、Next Toolkit となっていれば、次バージョンのツールキットで計算ツールを提供予定。全観測装置に共通なものは、“FITS.SBR.????” の形式をとり、観測装置ごとに参照ステータスが変化するのは、“FITS.#Inst.????” の形式をとる。ただし、'#Inst' は観測装置の 3 文字略称で、以下の通り。

- AO188 -> AON
- AO36 -> AOS
- CAC -> CAC
- CIAO -> CIA
- COMICS -> COM
- FMOS -> FMS
- FOCAS -> FCS
- HDS -> HDS
- HiCIAO -> HIC
- Hyper Suprime-Cam -> HSC
- IRCS -> IRC
- Kyoto3D-II -> K3D
- MIRTOS -> MIR
- MOIRCS -> MCS
- OHS -> OHS
- Suprime-Cam -> SUP

**FormatC:** キーワード値の記述形式 (C 言語形式)。

**FormatF:** キーワード値の記述形式 (FORTRAN 形式)。

**Unit:** キーワード値の単位。キーワード値の単位は基本的にこの単位で記述するものとする。ただし、どうしても問題が生じる場合には、別途すばる側担当者との相談のこと。

**Recommended:** すばるが推奨する規定値。矛盾が生じない限りこの値を使用する。SIMPLE, OBSERVAT については必ずこの値を使用する。



**Sample:** 値の例。

**Obsolete:** すでに使われなくなったキーワードを表す。

**Comment:** *FITS* ヘッダ内に記述されるインラインコメントの内容。値に単位が必要な場合は、単位の記述もおこなう。

**DescriptionE:** キーワードの意味や定義 (英語)

**DescriptionJ:** キーワードの意味や定義 (日本語)

### 10.1.2 基本ヘッダ辞書 (2003/12/10)

紙面の都合により、上記項目の内 HeaderKeyWord, Category, Importance, FormatF, Unit, Recommended, Alias (DistributionService) の 7 個の項目を ABC 順の辞書に収録し、HeaderKeyWord, Category, Importance, FormatF, Unit, Recommended, Sample, Comment, DescriptionE, DescriptionJ の 10 個の項目を Category 順の辞書に収録した。(全項目は 3.3.4 に挙げてある smoka サイトなどを参照のこと)。

#### ● Key Word の ABC 順基本辞書

[Dictionary = Basic] (Key Word の ABC 順、その 1(1/4): A ~ CD)

Header KeyWord	Category	Importance	FormatF	Unit	Recommend	RevisedDate	Alias (DistributionService)
ADC	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1998/12/10	FITS.SBR.ADC
ADC-END	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1998/12/10	FITS.SBR.ADC
ADC-STR	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1998/12/10	FITS.SBR.ADC
ADC-TYPE	Telescope	Optional	A20	-	-	1998/12/10	FITS.SBR.ADC-TYPE
AG-PRB1	Telescope	Optional	F20.3	mm	-	1998/12/10	-
AG-PRB2	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1998/12/10	-
AIRM-END	Time	Optional	F20.3	-	-	1999/03/01	FITS.SBR.AIRMASS
AIRM-STR	Time	Optional	F20.3	-	-	1998/11/25	FITS.SBR.AIRMASS
AIRMASS	Time	Common	F20.3	-	-	1998/11/25	FITS.SBR.AIRMASS
ALT-END	Telescope	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.ALTITUDE
ALT-STR	Telescope	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.ALTITUDE
ALTITUDE	Telescope	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.ALTITUDE
A0-FREQ	Telescope	Optional	I20	Hz	-	1998/12/10	-
A0-TIP	Telescope	Optional	A8	-	-	1999/03/01	-
A0-WFS	Telescope	Optional	F20.5	-	-	1998/12/14	-
APERTURE	Spectroscopy	Optional	A30	-	-	1998/12/14	-
APT-SIZE	Spectroscopy	Optional	F20.3	arcsec	-	1998/12/14	-
APTC-DEC	Spectroscopy	Optional	F20.8	degree	-	1999/03/01	-
APTC-RA	Spectroscopy	Optional	F20.8	degree	-	1999/03/01	-
APTCP1X1	Spectroscopy	Optional	F20.1	pixel	-	1998/12/10	-
APTCP1X2	Spectroscopy	Optional	F20.1	pixel	-	1998/12/10	-
AUTOGUID	Instrument	Optional	A8	-	-	1998/12/10	-
AZ-END	Telescope	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.AZIMUTH
AZ-STR	Telescope	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.AZIMUTH
AZIMUTH	Telescope	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.AZIMUTH
BIN-FCT1	Instrument	Common	I20	pixel	-	1998/11/24	-
BIN-FCT2	Instrument	Common	I20	pixel	-	1998/11/24	-
BITPIX	FITS	Common	I20	-	-	1998/12/14	-
BLANK	File	Common	I20	-	-	1999/03/01	-
BSCALE	File	Common	F20.8	-	-	1998/12/14	-
BUNIT	File	Common	A10	-	-	1998/11/25	-
BZERO	File	Common	F20.8	-	-	1998/12/14	-
C2ELT1	WCS	Optional	F20.8	degree	-	1998/11/24	Toolkit
C2ELT2	WCS	Optional	F20.8	degree	-	1998/11/24	Toolkit
C2NIT1	WCS	Optional	A8	-	degree	1998/11/25	Toolkit
C2NIT2	WCS	Optional	A8	-	degree	1998/11/25	Toolkit
C2PIX1	WCS	Optional	F20.1	pixel	-	1999/03/01	Toolkit
C2PIX2	WCS	Optional	F20.1	pixel	-	1999/03/01	Toolkit
C2VAL1	WCS	Optional	F20.8	degree	-	1998/11/24	Toolkit
C2VAL2	WCS	Optional	F20.8	degree	-	1998/11/24	Toolkit
C2YPE1	WCS	Optional	A8	-	RA---TAN	1998/11/25	Toolkit
C2YPE2	WCS	Optional	A8	-	DEC--TAN	1998/11/25	Toolkit
CDEL1	File	Common	F20.8	-	-	1998/12/14	Toolkit
CDEL2	File	Common	F20.8	-	-	1998/11/24	Toolkit
CDj_i	WCS	Optional	F20.8	-	-	1999/09/28	Toolkit

10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Key Word の ABC 順、その 2(2/4): COADD ~ IMR-END)

Header KeyWord	Category	Importance	Format	F Unit	Recommend	RevisedDate	Alias (DistributionService)
COADD	Instrument	Optional	I20	-	-	1998/12/10	-
COMMENT	Comment	Optional	A79	-	-	1998/12/14	-
CRPIX1	File	Common	F20.1	pixel	-	1999/03/01	Toolkit
CRPIX2	File	Common	F20.1	pixel	-	1999/03/01	Toolkit
CRVAL1	File	Common	F20.8	-	-	1998/11/24	Toolkit
CRVAL2	File	Common	F20.8	-	-	1998/11/24	Toolkit
CTYPE1	File	Common	A10	-	RA---TAN	1998/11/25	Toolkit
CTYPE2	File	Common	A10	-	DEC--TAN	1998/11/25	Toolkit
CUNIT1	File	Common	A10	-	degree	1998/11/25	Toolkit
CUNIT2	File	Common	A10	-	degree	1998/11/25	Toolkit
DATA-TYP	Object	Common	A30	-	-	1998/11/25	-
DATASET	Object	Object	A20	-	-	1998/12/14	FITS.#Inst.DATASET
DATE-OBS	Time	Common	A10	UTC	-	1998/11/25	Toolkit
DEC	Object	Common	A12	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.DEC
DEC2000	Object	Common	A12	-	-	1998/11/25	Toolkit
DET-Ann	Instrument	Optional	F20.3	degree	-	1998/12/14	-
DET-ID	Instrument	Optional	I20	-	-	1998/12/10	-
DET-NSMP	Instrument	Optional	I20	-	-	1998/12/10	-
DET-P1nn	Instrument	Optional	F20.3	arcsec	-	1999/03/01	-
DET-P2nn	Instrument	Optional	F20.3	arcsec	-	1999/03/01	-
DET-RST	Instrument	Optional	I20	-	-	1998/12/14	-
DET-SMPL	Instrument	Optional	A20	-	-	1998/12/14	-
DET-TAVE	Instrument	Optional	F20.2	K	-	1998/12/14	-
DET-TMAX	Instrument	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
DET-TMED	Instrument	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
DET-TMIN	Instrument	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
DET-TMP	Instrument	Common	F20.2	K	-	1999/03/01	-
DET-TSD	Instrument	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
DET-Tnn	Instrument	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
DET-VER	Instrument	Optional	A30	-	-	1998/12/14	-
DETECTOR	Instrument	Common	A20	-	-	1998/12/10	-
DETPXSZ1	Instrument	Optional	F20.4	mm	-	1998/12/14	-
DETPXSZ2	Instrument	Optional	F20.4	mm	-	1998/12/14	-
DISPAXIS	Spectroscopy	Spectroscopy	I20	-	-	1998/12/10	-
DISPERSR	Spectroscopy	Spectroscopy	A20	-	-	1998/12/10	-
DOM-HEND	Environment	Optional	F20.1	%	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-HUM
DOM-HSTR	Environment	Optional	F20.1	%	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-HUM
DOM-HUM	Environment	Optional	F20.1	%	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-HUM
DOM-PEND	Environment	Optional	F20.2	hpa	-	1998/12/14	FITS.SBR.DOM-PRS
DOM-PRS	Environment	Optional	F20.2	hpa	-	1998/12/14	FITS.SBR.DOM-PRS
DOM-PSTR	Environment	Optional	F20.2	hpa	-	1998/12/14	FITS.SBR.DOM-PRS
DOM-TEND	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-TMP
DOM-TMP	Environment	Optional	F20.2	K	-	1998/12/14	FITS.SBR.DOM-TMP
DOM-TSTR	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-TMP
DOM-WEND	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-WND
DOM-WMAX	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	-
DOM-WMIN	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	-
DOM-WND	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-WND
DOM-WSTR	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	FITS.SBR.DOM-WND
EFP-MIN1	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1999/03/01	-
EFP-MIN2	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1999/03/01	-
EFP-RNG1	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1998/12/14	-
EFP-RNG2	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1998/12/14	-
END	FITS	Common	-	-	-	1998/11/24	Toolkit
EQUINOX	Object	Common	F20.1	year	-	1998/12/14	FITS.SBR.EQUINOX
EXP-ID	Instrument	Common	A12	-	-	1998/12/14	-
EXP1TIME	Time	Optional	F20.3	sec	-	1998/12/14	-
EXPTIME	Time	Common	F20.2	sec	-	1998/12/14	-
EXTEND	FITS	Common	BOOLEAN	-	-	1998/11/24	-
F-RATIO	Origin	Optional	F20.2	-	-	1998/12/14	-
FILTERnn	Instrument	Optional	A30	-	-	1998/12/14	-
FLT-Ann	Instrument	Optional	F20.2	degree	-	1998/12/14	-
FOC-LEN	Origin	Optional	F20.3	mm	-	1998/11/24	-
FOC-POS	Origin	Common	A12	-	-	1998/12/14	FITS.#Inst.FOC-POS
FOC-VAL	Origin	Common	F20.3	mm	-	1999/03/01	FITS.SBR.FOC-VAL
FRAMEID	Instrument	Common	A12	-	-	1998/12/14	-
GAIN	Instrument	Common	F20.3	e/ADU	-	1998/12/14	-
HISTORY	Comment	Optional	A60	-	-	1998/12/14	-
HST	Time	Common	A12	HST	-	1998/12/14	-
HST-END	Time	Optional	%12s	HST	-	1998/11/25	-
HST-STR	Time	Optional	%12s	HST	-	1998/11/25	-
IMGROT	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.IMGROT
IMR-END	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.IMGROT

[Dictionary = Basic] (Key Word の ABC 順、その 3(3/4): IMR-STR ~ SEEING)

Header KeyWord	Category	Importance	Format	F Unit	Recommend	RevisedDate	Alias (DistributionService)
IMR-STR	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.IMGROT
IMR-TYPE	Telescope	Optional	A20	-	-	1999/03/01	FITS.SBR.IMR-TYPE
INR-END	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.INSROT
INR-STR	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.INSROT
INS-VER	Instrument	Optional	A30	-	-	1999/03/01	-
INSROT	Telescope	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.INSROT
INST-PA	Instrument	Optional	F20.3	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.INST-PA
INSTRUME	Instrument	Common	A20	-	-	1999/03/01	-
LONGPOLE	WCS	Imaging	F20.1	degree	180.0	1999/03/01	Toolkit
LST	Time	Common	A12	LST	-	1999/03/01	Toolkit
LST-END	Time	Optional	A12	LST	-	1999/03/01	Toolkit
LST-STR	Time	Optional	A12	LST	-	1999/03/01	Toolkit
M2-ANG1	Telescope	Optional	F20.3	arcmin	-	2000/07/07	-
M2-ANG2	Telescope	Optional	F20.3	arcmin	-	2000/07/07	-
M2-ANG3	Telescope	Optional	F20.3	arcmin	-	2000/07/07	FITS.SBR.M2-ANG3
M2-POS1	Telescope	Optional	F20.3	mm	-	1998/12/14	-
M2-POS2	Telescope	Optional	F20.3	mm	-	1998/12/14	-
M2-POS3	Telescope	Optional	F20.3	mm	-	2000/07/07	FITS.SBR.M2-POS3
M2-TIP	Telescope	Optional	A8	-	-	1998/12/10	FITS.SBR.M2-TIP
M2-TYPE	Telescope	Optional	A8	-	-	1998/12/10	FITS.SBR.M2-TYPE
MJD	Time	Common	F20.8	day	-	1998/12/10	Toolkit
MJD-END	Time	Optional	F20.8	days	-	1999/03/01	Toolkit
MJD-STR	Time	Optional	F20.8	days	-	1999/03/01	Toolkit
N2XIS	WCS	Optional	I20	-	2	1999/03/01	Toolkit
N2XIS1	WCS	Optional	I20	pixel	-	1998/12/10	Toolkit
N2XIS2	WCS	Optional	I20	-	-	1999/03/01	Toolkit
NAS-TAVE	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
NAS-TMAX	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
NAS-TMIN	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	-
NAS-TSD	Environment	Optional	F20.1	K	-	1999/03/01	-
NAXIS	FITS	Common	I20	-	-	1999/03/01	Toolkit
NAXIS1	FITS	Common	I20	pixel	-	1999/03/01	Toolkit
NAXIS2	FITS	Common	I20	-	-	1999/03/01	Toolkit
NAXIS3	FITS	Optional	I20	-	-	1999/03/01	-
OBJECT	Object	Common	A30	-	-	1998/11/25	FITS.#Inst.OBJECT
OBS-ALOC	Telescope	Common	A12	-	-	1999/03/01	FITS.#Inst.OBS-ALOC
OBS-MOD	Instrument	Common	A30	-	-	1999/03/01	-
OBSERVAT	Origin	Common	A20	-	NAOJ	1999/03/01	Toolkit
OBSERVER	Origin	Common	A50	-	-	1999/03/01	FITS.#Inst.OBSERVER
OUT-HEND	Environment	Optional	F20.1	%	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-HUM
OUT-HSTR	Environment	Optional	F20.1	%	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-HUM
OUT-HUM	Environment	Optional	F20.1	%	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-HUM
OUT-PEND	Environment	Optional	F20.2	hpa	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-PRS
OUT-PRS	Environment	Optional	F20.2	hpa	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-PRS
OUT-PSTR	Environment	Optional	F20.2	hpa	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-PRS
OUT-TEND	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-TMP
OUT-TMP	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-TMP
OUT-TSTR	Environment	Optional	F20.2	K	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-TMP
OUT-WEND	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-WND
OUT-WMAX	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	-
OUT-WMIN	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	-
OUT-WND	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-WND
OUT-WSTR	Environment	Optional	F20.2	m/s	-	1999/03/01	FITS.SBR.OUT-WND
P20JP1	WCS	Optional	F20.1	-	0.0	1998/12/10	-
P20JP2	WCS	Optional	F20.1	-	0.0	1998/12/10	-
P2iiiijj	WCS	Optional	F20.8	-	-	1998/12/10	Toolkit
PCiiiijj	WCS	Imaging	F20.8	-	-	1998/12/10	Toolkit
POL-ANGn	Polarimetry	Optional	F20.2	degree	-	1999/03/01	-
POLARIZn	Polarimetry	Polarimetry	A30	-	-	1999/03/01	-
PRD-MIN1	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1999/03/01	-
PRD-MIN2	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1999/03/01	-
PRD-RNG1	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1999/03/01	-
PRD-RNG2	Instrument	Optional	I20	pixel	-	1999/03/01	-
PROJP1	WCS	Optional	F20.1	-	0.0	1998/12/10	-
PROJP2	WCS	Optional	F20.1	-	0.0	1998/12/10	-
PROP-ID	Origin	Common	A8	-	-	1998/11/25	FITS.#Inst.PROP-ID
RA	Object	Common	A12	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.RA
RA2000	Object	Common	A12	-	-	1998/12/14	Toolkit
RADECSYS	Object	Common	A8	-	FK5	1998/11/25	Toolkit
RET-ANGn	Polarimetry	Polarimetry	F20.2	degree	-	1998/12/14	-
RETPLATn	Polarimetry	Polarimetry	A30	-	-	1998/11/25	-
SECZ	Time	Optional	F20.3	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.SECZ
SECZ-END	Time	Optional	F20.3	-	-	1998/11/24	FITS.SBR.SECZ

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Key Word の ABC 順、その 4(4/4): SECZ-STR ~ Z)

Header KeyWord	Category	Importance	FormatF	Unit	Recommend	RevisedDate	Alias (DistributionService)
SECZ-STR	Time	Optional	F20.3	-	-	1998/11/24	FITS.SBR.SECZ
SEEING	Environment	Optional	F20.2	arcsec	-	1998/12/14	FITS.SBR.SEEING
SIMPLE	FITS	Common	BOOLEAN	-	T	1998/11/25	Toolkit
SLIT	Spectroscopy	Spectroscopy	A20	-	-	1998/12/10	-
SLT-LEN	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.3	arcsec	-	1998/12/14	-
SLT-OBJP	Spectroscopy	Optional	F20.3	arcsec	-	1998/12/14	-
SLT-PA	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.1	degree	-	1998/12/14	-
SLT-PEND	Spectroscopy	Optional	F20.1	degree	-	1998/12/14	-
SLT-PSTR	Spectroscopy	Optional	F20.1	degree	-	1998/12/14	-
SLT-WID	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.3	arcsec	-	1998/12/14	-
SLTC-DEC	Spectroscopy	Optional	F20.5	degree	-	1998/12/10	-
SLTC-RA	Spectroscopy	Optional	F20.5	degree	-	1998/12/10	-
SLTCP1X1	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.1	pixel	-	1998/12/14	-
SLTCP1X2	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.1	pixel	-	1998/12/14	-
SV-PRB	Telescope	Optional	F20.3	mm	-	1998/12/14	-
TELESCOP	Origin	Common	A30	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.TELESCOP
TELEFOCUS	Telescope	Common	A30	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.TELEFOCUS
TIMESYS	Time	Common	A8	-	UTC	1998/12/14	Toolkit
TRAN-END	Environment	Optional	F20.3	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.TRANSF
TRAN-STR	Environment	Optional	F20.3	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.TRANSF
TRANSF	Environment	Optional	F20.3	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.TRANSF
UT	Time	Common	A12	UTC	-	1998/12/10	Toolkit
UT-END	Time	Optional	A12	UTC	-	1998/12/10	Toolkit
UT-STR	Time	Optional	A12	UTC	-	1998/12/10	Toolkit
UT1-UTC	Time	Optional	F20.5	sec	-	1998/12/14	FITS.SBR.UT1-UTC
WAV-MAX	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.4	nm	-	1998/12/14	-
WAV-MIN	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.4	nm	-	1998/12/14	-
WAVELEN	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.4	nm	-	1998/12/10	-
WCS-ORIG	WCS	Imaging	A20	-	-	1998/12/10	Toolkit
WEATHER	Environment	Optional	A30	-	-	1998/12/14	FITS.SBR.WEATHER
ZD	Time	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/24	FITS.SBR.ZD
ZD-END	Time	Optional	F20.5	degree	-	1998/11/25	FITS.SBR.ZD
ZD-STR	Time	Optional	F20.5	degree	-	1999/03/01	FITS.SBR.ZD

### ● Category 順基本辞書 (詳細説明付)

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 1-1: Comment)

```
-----
HeaderKeyWord: COMMENT
Category      : Comment
Importance    : Optional
FormatF       : A79
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'Comment '
Comment       : Comment
DescriptionE  : Used for describing the comments about what can not be described by Keyword and
                parameters.
DescriptionJ  : ヘッダ中にキーワードとパラメータで表現しきれないようなコメントを記述したい場合に用いる。
-----
HeaderKeyWord: HISTORY
Category      : Comment
Importance    : Optional
FormatF       : A60
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'QDAS ok'
Comment       : History
DescriptionE  : Used for describing the history of data analysis and so on performed to the data.
DescriptionJ  : 当該データに対してなされた処理履歴。
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-1: Environment)

```
-----
HeaderKeyWord: DOM-HEND
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : %
Recommend     : -
Sample        : 5.4
Comment       : Humidity in the dome at exp. end (%)
DescriptionE  : Humidity measured in the dome at the exposure end. Unit is %.
DescriptionJ  : 露出終了時のドーム内湿度。単位はパーセント (%)。
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-2: Environment(続))

```

-----
HeaderKeyWord: DOM-HSTR
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.1
Unit         : %
Recommend    : -
Sample       : 5.3
Comment      : Humidity in the dome at exp. start (%)
DescriptionE : Humidity measured in the dome at the exposure start. Unit is %.
DescriptionJ : 露出開始時のドーム内湿度。単位はパーセント (%)。
-----
HeaderKeyWord: DOM-HUM
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.1
Unit         : %
Recommend    : -
Sample       : 23.1
Comment      : Humidity measured in the dome
DescriptionE : Humidity measured in the dome. Unit is %.
DescriptionJ : ドーム内で測定した湿度。単位はパーセント (%)。
-----
HeaderKeyWord: DOM-PEND
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : hpa
Recommend    : -
Sample       : 645.83
Comment      : Dome atm. pressure at exposure end (hpa)
DescriptionE : Atmospheric pressure in the dome at the end of the exposure. Unit is hpa.
DescriptionJ : 露出終了時のドーム内気圧。単位は hpa。
-----
HeaderKeyWord: DOM-PRS
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : hpa
Recommend    : -
Sample       : 648.21
Comment      : Atmospheric pressure in the Dome (hpa)
DescriptionE : Atmospheric pressure in the Dome. Unit is hpa.
DescriptionJ : 露出中の典型的な時刻に測定されたドーム内での気圧。単位は hpa。
-----
HeaderKeyWord: DOM-PSTR
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : hpa
Recommend    : -
Sample       : 645.14
Comment      : Dome Atm. pressure at exp.start (hpa)
DescriptionE : Atmospheric pressure in the dome at the start of the exposure. Unit is hpa.
DescriptionJ : 露出開始時のドーム内気圧。単位は hpa。
-----
HeaderKeyWord: DOM-TEND
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : K
Recommend    : -
Sample       : 273.16
Comment      : Temp. in the dome at exp. end (K)
DescriptionE : Temperature measured in the dome/enclosure at the exposure end. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ : 露出終了時にドーム内で測定された気温。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DOM-TMP
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : K
Recommend    : -
Sample       : 273.39
Comment      : Temperature measured in the dome (K)
DescriptionE : Temperature measured in the dome/enclosure. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ : 露出中の典型的な時刻にドーム内で測定された気温。単位はケルビン (K)。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-3: Environment(続))

```

-----
HeaderKeyWord: DOM-TSTR
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 273.14
Comment       : Temp. in the dome at exp. start (K)
DescriptionE  : Temperature measured in the dome/enclosure at the exposure start. Unit is Kelvin
                (K).
DescriptionJ  : 露出開始時にドーム内で測定された気温。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DOM-WEND
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 10.88
Comment       : Wind vel. in dome at exp. end (m/s)
DescriptionE  : Wind velocity measured in the dome/enclosure at the exposure end (m/s).
DescriptionJ  : 露出終了時に測定したドーム内風速 (m/s)。
-----
HeaderKeyWord: DOM-WMAX
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 8.34
Comment       : Max wind vel. in dome during exp. (m/s)
DescriptionE  : Maximum wind velocity (m/s) measured inside of the dome/enclosure during the
                exposure.
DescriptionJ  : 露出中にドーム内部で測定された最大風速。単位は m/s。
-----
HeaderKeyWord: DOM-WMIN
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 5.22
Comment       : Min wind vel. in dome during exp. (m/s)
DescriptionE  : Minimum wind velocity (m/s) measured inside of the dome/enclosure during the
                exposure.
DescriptionJ  : 露出中にドーム内部で測定された最小風速。単位は m/s。
-----
HeaderKeyWord: DOM-WND
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 9.12
Comment       : Wind velocity in the dome (m/s)
DescriptionE  : Wind velocity measured in the dome/enclosure (m/s).
DescriptionJ  : ドーム内で測定した風速 (m/s)。
-----
HeaderKeyWord: DOM-WSTR
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 10.99
Comment       : Wind vel. in dome at exp. end (m/s)
DescriptionE  : Wind velocity measured in the dome/enclosure at the exposure start (m/s).
DescriptionJ  : 露出開始時に測定したドーム内風速 (m/s)。
-----
HeaderKeyWord: NAS-TAVE
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 274.01
Comment       : Averaged Temperature in Nas.enclosure(K)
DescriptionE  : The average of the temperature (Kelvin) in the Nasmyth enclosure.
DescriptionJ  : 露出中のナスミス室内の平均温度。単位はケルビン (K)。
-----

```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-4: Environment(続))

```

-----
HeaderKeyWord: NAS-TMAX
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : K
Recommend    : -
Sample       : 274.13
Comment      : Max temperature in Nasmyth enclosure (K)
DescriptionE : Maximum temperature (Kelvin) in the Nasmyth enclosure.
DescriptionJ : 露出中のナスミス室内の最高温度。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: NAS-TMIN
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : K
Recommend    : -
Sample       : 273.66
Comment      : Min temperature in Nasmyth enclosure (K)
DescriptionE : Minimum temperature (Kelvin) in the Nasmyth enclosure.
DescriptionJ : 露出中のナスミス室内の最低温度。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: NAS-TSD
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.1
Unit         : K
Recommend    : -
Sample       : 0.3
Comment      : Standard Dev. of the Nas. room Temp. (K)
DescriptionE : Standard deviation of the temperature (Kelvin) in the Nasmyth enclosure.
DescriptionJ : 露出中のナスミス室内における温度変化の標準偏差。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-HEND
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.1
Unit         : %
Recommend    : -
Sample       : 5.7
Comment      : Outside humidity at exp. end (%)
DescriptionE : Humidity (%) measured outside of the dome/enclosure at the exposure end.
DescriptionJ : 露出終了時にドーム外部で測定された湿度。単位はパーセント (%)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-HSTR
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.1
Unit         : %
Recommend    : -
Sample       : 5.5
Comment      : Outside humidity at exp. start (%)
DescriptionE : Humidity (%) measured outside of the dome/enclosure at the exposure start.
DescriptionJ : 露出開始時にドーム外部で測定された湿度。単位はパーセント (%)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-HUM
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.1
Unit         : %
Recommend    : -
Sample       : 15.3
Comment      : Humidity measured outside of dome (%)
DescriptionE : Humidity (%) measured outside of the dome/enclosure.
DescriptionJ : ドーム外部で測定された湿度。単位はパーセント (%)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-PEND
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : hpa
Recommend    : -
Sample       : 623.12
Comment      : Outside Atmos.press. at exp. end (hpa)
DescriptionE : Atmospheric pressure (hpa) outside of the dome/enclosure at the exposure end.
DescriptionJ : 露出終了時にドーム外部で測定された気圧。単位は hpa。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-5: Environment(続))

```

-----
HeaderKeyWord: OUT-PRS
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : hpa
Recommend     : -
Sample        : 621.45
Comment       : Atmospheric pressure outside dome (hpa)
DescriptionE  : Atmospheric pressure (hpa) outside of the dome/enclosure.
DescriptionJ  : ドーム外部で測定された気圧。単位は hpa。
-----
HeaderKeyWord: OUT-PSTR
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : hpa
Recommend     : -
Sample        : 621.32
Comment       : Outside Atmos.press. at exp. start (hpa)
DescriptionE  : Atmospheric pressure (hpa) outside of the dome/enclosure at the exposure start.
DescriptionJ  : 露出開始時にドーム外部で測定された気圧。単位は hpa。
-----
HeaderKeyWord: OUT-TEND
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 274.01
Comment       : Outside temperature at exp. end (K)
DescriptionE  : Temperature (Kelvin) measured outside of the dome/enclosure at the exposure end.
DescriptionJ  : 露出終了時にドーム外部で測定された気温。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-TMP
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 277.39
Comment       : Temperature measured outside of dome (K)
DescriptionE  : Temperature (Kelvin) measured outside of the dome/enclosure.
DescriptionJ  : ドーム外部で測定された気温。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-TSTR
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 273.44
Comment       : Outside temperature at exp. start (K)
DescriptionE  : Temperature (Kelvin) measured outside of the dome/enclosure at the exposure start.
DescriptionJ  : 露出開始時にドーム外部で測定された気温。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: OUT-WEND
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 11.24
Comment       : Outside wind velocity at exp. end (m/s)
DescriptionE  : Wind velocity (m/s) measured outside of the dome/enclosure at the exposure end.
DescriptionJ  : 露出終了時にドーム外部で測定された風速。単位は m/s。
-----
HeaderKeyWord: OUT-WMAX
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : m/s
Recommend     : -
Sample        : 13.19
Comment       : Max Outside wind vel. during exp. (m/s)
DescriptionE  : Maximum wind velocity (m/s) measured outside of the dome/enclosure during the
                exposure.
DescriptionJ  : 露出中にドーム外部で測定された最大風速。単位は m/s。
-----

```



[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-6: Environment(続))

```

-----
HeaderKeyWord: OUT-WMIN
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : m/s
Recommend    : -
Sample       : 9.59
Comment      : Min Outside wind vel. during exp. (m/s)
DescriptionE : Minimum wind velocity (m/s) measured outside of the dome/enclosure during the
              exposure.
DescriptionJ  : 露出中にドーム外部で測定された最小風速。単位は m/s。
-----
HeaderKeyWord: OUT-WND
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : m/s
Recommend    : -
Sample       : 6.49
Comment      : Wind velocity outside of dome (m/s)
DescriptionE : Wind velocity (m/s) measured outside of the dome/enclosure.
DescriptionJ  : ドーム外部で測定された風速。単位は m/s。
-----
HeaderKeyWord: OUT-WSTR
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : m/s
Recommend    : -
Sample       : 9.43
Comment      : Outside wind velocity at exp. start(m/s)
DescriptionE : Wind velocity (m/s) measured outside of the dome/enclosure at the exposure start.
DescriptionJ  : 露出開始時にドーム外部で測定された風速。単位は m/s。
-----
HeaderKeyWord: SEEING
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : arcsec
Recommend    : -
Sample       : 0.34
Comment      : StarSize FWHM at telescope focus(arcsec)
DescriptionE : FWHM of the star size at telescope focus. It'll be measured with autoguider.
              Unit is arcsec.
DescriptionJ  : 望遠鏡焦点部における星像の FWHM。オートガイダーを用いて測定される。単位は arcsec。
-----
HeaderKeyWord: TRAN-END
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 0.875
Comment      : Sky transparency at the end of exposure
DescriptionE : Sky transparency at the end of exposure
DescriptionJ  : 露出終了時の大気透過率。
-----
HeaderKeyWord: TRAN-STR
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 0.875
Comment      : Sky transparency at beginning of exp.
DescriptionE : Sky transparency at the beginning of the exposure.
DescriptionJ  : 露出開始時の大気透過率。
-----
HeaderKeyWord: TRANSP
Category      : Environment
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 0.875
Comment      : Sky transparency
DescriptionE : Sky transparency
DescriptionJ  : 露出中の典型的な時刻における大気透過率。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 2-7: Environment(続))

```
-----
HeaderKeyWord: WEATHER
Category      : Environment
Importance    : Optional
FormatF       : A30
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'CLEAR      '
Comment       : Weather condition
DescriptionE  : Weather condition. CLEAR/FINE/nn%CLOUD...?
DescriptionJ  : 天候情報。CLEAR/FINE/nn%CLOUD... などがある。
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 3-1: File)

```
-----
HeaderKeyWord: BLANK
Category      : File
Importance    : Common
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : -32768
Comment       : Value used for NULL pixels
DescriptionE  : Value used to specify the absence of pixel values. BLANK is normally used to fill
                out regions of the frame that have not been exposed e.g. because of windowing.
DescriptionJ  : ピクセル値がこの BLANK 値と等しい場合、このピクセル値は意味のない値であると解釈される。
-----
```

```
HeaderKeyWord: BSCALE
Category      : File
Importance    : Common
FormatF       : F20.8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.12345678
Comment       : Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DescriptionE  : This keyword shall be used, along with the BZERO keyword, when the array pixel
                values are not the true physical values. Equation:
                physical_value = BZERO + BSCALE x array_value
DescriptionJ  : データのピクセル値が実際の物理値を表わしていない時に、そのピクセル値を実際の物理値へ変換するた
                めに用いる。その値は、キーワード BZERO と共に書き下される以下の変換式により求められる。
                物理値 = BZERO + BSCALE x ピクセル値
-----
```

```
HeaderKeyWord: BUNIT
Category      : File
Importance    : Common
FormatF       : A10
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'ADU      '
Comment       : Unit of original pixel values
DescriptionE  : The value field shall contain a character string, describing the physical units in
                which the quantities in the array, after application of BSCALE and BZERO, are
                expressed.
DescriptionJ  : データが表す実際の物理値 (キーワード BSCALE とキーワード BZERO による変換式を使ってピクセル
                値から計算される) の単位であり、文字列で与えられる。
-----
```

```
HeaderKeyWord: BZERO
Category      : File
Importance    : Common
FormatF       : F20.8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 0.00000001
Comment       : Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DescriptionE  : This keyword shall be used, along with the BSCALE keyword, when the array pixel
                values are not the true physical values, to transform the primary data array values
                to the true values. Equation: physical_value = BZERO + BSCALE x array_value.
DescriptionJ  : データのピクセル値が実際の物理値を表わしていない時に、そのピクセル値を実際の物理値へ変換するた
                めに用いられる。この変換式は以下の通りである。物理値 = BZERO + BSCALE x ピクセル値
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 3-2: File(続))

```

-----
HeaderKeyWord: CDEL1
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : F20.8
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 0.00001212
Comment      : X Scale projected on detector (#/pix)
DescriptionE : The value is a floating point number giving the partial derivative of the
               coordinate specified by the CTYPE1 keywords with respect to the pixel index,
               evaluated at the reference point CRPIX1, in units of the coordinate specified by
               the CTYPE1 keyword.
DescriptionJ  : キーワード CRPIX1 で表わされる基準ピクセルの位置において+1 ピクセル移動した時の、キーワード
               CTYPE1 で表わされる座標値の増分を表す。
-----
HeaderKeyWord: CDEL2
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : F20.8
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 0.00001155
Comment      : Y scale projected on detector (#/pix)
DescriptionE : The value is a floating point number giving the partial derivative of the
               coordinate specified by the CTYPE2 keywords with respect to the pixel index,
               evaluated at the reference point CRPIX2, in units of the coordinate specified by
               the CTYPE2 keyword.
DescriptionJ  : キーワード CRPIX2 で表わされる基準ピクセルの位置において+1 ピクセル移動した時の、キーワード
               CTYPE2 で表わされる座標値の増分を表す。
-----
HeaderKeyWord: CRPIX1
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : F20.1
Unit         : pixel
Recommend    : -
Sample       : 512.5
Comment      : Reference pixel in X (pixel)
DescriptionE : Pixel position of the reference point along #1 axis. By convention the center of
               the pixel is pix.0, pix.5 gives the right edge of the pixel and (pix-1).5 its left
               edge. Origin is (1,1).
DescriptionJ  : 第1軸方向での参照基準点の位置を、その軸上での目盛であるインデックスで表わした浮動小数点値である。
               ピクセル中央が xxx.0、右端が xxx.5、左端が (xxx-1).5 となる。原点は (1,1)。
-----
HeaderKeyWord: CRPIX2
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : F20.1
Unit         : pixel
Recommend    : -
Sample       : 512.5
Comment      : Reference pixel in Y (pixel)
DescriptionE : Pixel position of the reference point along #2 axis. By convention the center of
               the pixel is pix.0,pix.5 gives the bottom edge of pixel and (pix-1).5 its top edge.
               Origin is (1,1).
DescriptionJ  : 第2軸方向での参照基準点の位置を、その軸上での目盛であるインデックスで表わした浮動小数点値である。
               ピクセル中央が xxx.0、右端が xxx.5、左端が (xxx-1).5 となる。原点は (1,1)。
-----
HeaderKeyWord: CRVAL1
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : F20.8
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 29.33333333
Comment      : Physical value of the reference pixel X
DescriptionE : The value field shall contain a floating point number giving the value of the
               partial coordinate specified by the CTYPE1 keyword at the reference point CRPIX1.
DescriptionJ  : 参照基準点 CRPIX1 での CTYPE1 の座標における値であり、浮動小数点値で表わされる。
-----
HeaderKeyWord: CRVAL2
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : F20.8
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 2.09777777
Comment      : Physical value of the reference pixel Y
DescriptionE : The value field shall contain a floating point number giving the value of the
               partial coordinate specified by the CTYPE2 keyword at the reference point CRPIX2.
DescriptionJ  : 参照基準点 CRPIX2 での CTYPE2 の座標における値であり、浮動小数点値で表わされる。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### [Dictionary = Basic] (Category 順、その 3-3: File(続))

```
-----
HeaderKeyword: CTYPE1
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : A10
Unit         : -
Recommend    : RA---TAN
Sample       : 'RA---TAN'
Comment      : Pixel coordinate system
DescriptionE : Type of projection used for X axis. RA---TAN or DEC--TAN for imaging mode, and
              WAVELENGTH for dispersion axis of spectroscopy mode.
DescriptionJ : 座標名を表す文字列。撮像観測の場合は 'RA---TAN' あるいは、'DEC--TAN' となり、分光観測の
              場合は 'WAVELENGTH' が推奨される。
-----
HeaderKeyword: CTYPE2
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : A10
Unit         : -
Recommend    : DEC--TAN
Sample       : 'DEC--TAN'
Comment      : Pixel coordinate system
DescriptionE : Type of projection used for Y axis. RA---TAN or DEC--TAN for Imaging mode, and
              WAVELENGTH for dispersion axis of spectroscopy mode.
DescriptionJ : 座標名を表す文字列。撮像観測の場合は 'RA---TAN' あるいは、'DEC--TAN' となり、分光観測の
              場合は 'WAVELENGTH' が推奨される。
-----
HeaderKeyword: CUNIT1
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : A10
Unit         : -
Recommend    : degree
Sample       : 'degree '
Comment      : Units used in both CRVAL1 and CDELT1
DescriptionE : Physical unit used in both CRVAL1 and CDELT1. 'nm' is recommended for spectroscopy
              mode.
DescriptionJ : 第1軸が表す実際の座標値の単位であり、文字列で与えられる。空間情報の場合は 'degree'、波長情
              報の場合は 'nm' が推奨される。
-----
HeaderKeyword: CUNIT2
Category      : File
Importance   : Common
FormatF      : A10
Unit         : -
Recommend    : degree
Sample       : 'degree '
Comment      : Units used in both CRVAL2 and CDELT2
DescriptionE : Physical unit used in both CRVAL2 and CDELT2. 'nm' is recommended for spectroscopy
              mode.
DescriptionJ : 第2軸が表す実際の座標値の単位であり、文字列で与えられる。空間情報の場合は 'degree'、波長情
              報の場合は 'nm' が推奨される。
-----
```

### [Dictionary = Basic] (Category 順、その 4-1: FITS)

```
-----
HeaderKeyword: BITPIX
Category      : FITS
Importance   : Common
FormatF      : I20
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 32
Comment      : # of bits storing pix values
DescriptionE : The absolute value specify the number of bits that represent a data value. The only
              valid values are: 8, 16 (16-bit integer), 32 (32-bit integer), -32 (IEEE single
              precision floating point), -64 (IEEE double precision floating point).
DescriptionJ : キーワードの値は整数であり、その絶対値はデータ構造のサイズを求める際に用いられ、一つのデータ
              値を表現するために使われるビット数を表す。有効な値は次の5つである: 8、16 (16ビット整数)、
              32 (32ビット整数)、-32 (単精度浮動小数点値)、-64 (倍精度浮動小数点値)
-----
HeaderKeyword: END
Category      : FITS
Importance   : Common
FormatF      : -
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : -
Comment      : -
DescriptionE : This keyword has no associated value. Columns 9-80 shall be filled with ASCII
              blanks.
DescriptionJ : このキーワードは値を持たない。9-80列はASCII空白となる。
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 4-2: FITS(続))

```

-----
HeaderKeyWord: EXTEND
Category      : FITS
Importance    : Common
FormatF       : BOOLEAN
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : F
Comment       : Presence of FITS Extension
DescriptionE  : If FITS file contains extensions, the keyword EXTEND and the value T must appear
                in the primary header just after the last NAXISn card image. The presence of this
                keyword with the value T in the primary header does not require that extensions be
                present.
DescriptionJ  : FITS ファイルが extension を持つ場合は、Primary ヘッダ内にこのキーワードを記述し、値を 'T'
                とする。記述位置は最後に記述されている NAXISn の直後である。このキーワードの記述があり、
                その値が 'T' であっても、実際には extension を持たない、ということも許される。
-----
HeaderKeyWord: NAXIS
Category      : FITS
Importance    : Common
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 2
Comment       : # of axes in frame
DescriptionE  : The value field shall contain a non-negative integer no greater than 999,
                representing the number of axes in an ordinary data array. A value of zero
                signifies that no data follow the header in the HDU (Header and Data Unit).
DescriptionJ  : このキーワードの値は 999 を越えない非負の整数であり、データ配列中の軸の数を表す。この値が 0
                の場合は、その FITS 要素の中にデータが存在しないことを示す。
-----
HeaderKeyWord: NAXIS1
Category      : FITS
Importance    : Common
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : # of pixels/row
DescriptionE  : Number of pixels along the X axis (rows). If NAXIS is equal to 0, there should not
                be any NAXISn keywords.
DescriptionJ  : データ配列の第 1 軸方向のデータ要素数を表す。NAXIS が 0 の場合、NAXISn には一切記述してはなら
                ない。
-----
HeaderKeyWord: NAXIS2
Category      : FITS
Importance    : Common
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : # of rows (also # of scan lines)
DescriptionE  : Number of pixels along the Y axis (lines). If NAXIS is equal to 0, there should not
                be any NAXISn keywords.
DescriptionJ  : データ配列の第 2 軸方向のデータ要素数を表す。NAXIS が 0 の場合、NAXISn には一切記述してはなら
                ない。
-----
HeaderKeyWord: NAXIS3
Category      : FITS
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 36
Comment       : # of the 3rd axis
DescriptionE  : Number of pixels along the Z (3rd) axis. If NAXIS is equal to 0, there should not
                be any NAXISn keywords.
DescriptionJ  : データ配列の第 3 軸方向のデータ要素数を表す。NAXIS が 0 の場合、NAXISn には一切記述してはなら
                ない。
-----
HeaderKeyWord: SIMPLE
Category      : FITS
Importance    : Common
FormatF       : BOOLEAN
Unit          : -
Recommend     : T
Sample        : T
Comment       : Standard FITS format
DescriptionE  : SIMPLE must be equal to T to conform to FITS. This keyword should be appeared at
                the top of the HDU.
DescriptionJ  : ファイルが FITS の規約に準拠していれば値を T とする。すばるでは必ず T としなければならない。
                プライマリヘッダ部の先頭になければならない。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-1: Instrument)

```
-----
HeaderKeyWord: AUTOGUID
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'OFF'
Comment       : Auto Guide ON/OFF
DescriptionE  : This keyword shows whether the Auto Guider (AG) was ON or OFF. If the value is ON,
                it means that the telescope is tracking by using the AG system.
DescriptionJ  : Auto Guider(AG) が積分中に ON か OFF かを記述する。AG が ON とは、AG による tracking が行われ
                ている事を意味する
-----
HeaderKeyWord: BIN-FCT1
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1
Comment       : Binning factor of X axis (pixel)
DescriptionE  : Binning factor of X axis (pixel) when reading the data. X means a direction of
                MAXIS1.
DescriptionJ  : データ読みだし時の X 方向のビンング数。X 方向とは CCD の NAXIS1 に沿った方向。
-----
HeaderKeyWord: BIN-FCT2
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1
Comment       : Binning factor of Y axis (pixel)
DescriptionE  : Binning factor of Y axis (pixel) when reading the data. Y means a direction of
                NAXIS2.
DescriptionJ  : データ読みだし時の Y 方向のビンング数。Y 方向とは CCD の NAXIS2 に沿った方向。
-----
HeaderKeyWord: COADD
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 10
Comment       : Frame is created by # of sub-exposures
DescriptionE  : 'COADD' shows how many sub-exposures were co-added into a frame. Integration time
                of each sub-exposure is shown in 'EXP1TIME'. Total integration time of a frame
                corresponds to the product of 'EXP1TIME' and this 'COADD'.
                (EXPTIME = EXP1TIME * COADD)
DescriptionJ  : 1 frame が何枚の sub-exposure を足し合わせた物かを記述する。sub-exposure の積分時間は
                EXP1TIME で記述され、EXP1TIME と COADD を掛け合わせた物が最終的な 1 frame の積分時間に対応す
                る。(EXPTIME = EXP1TIME * COADD)
-----
HeaderKeyWord: DET-Ann
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 0.045
Comment       : Relative angle of nn-th detector (deg)
DescriptionE  : Angle between nn-th detector and instrument's standard line (degree)
DescriptionJ  : nn 番目の検出器の基準線に対する相対的な取付角 (degree)
-----
HeaderKeyWord: DET-ID
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 2
Comment       : ID of the detector used for this data
DescriptionE  : ID of the detector used for this fits data. The detector can be identified by the
                number when the instrument equips multi detectors.
DescriptionJ  : 複数の検出器からなる観測装置の場合、当該データを生成させた検出器 (CCD) 等の識別子
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-2: Instrument(続))

```

-----
HeaderKeyWord: DET-NSMP
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : I20
Unit         : -
Recommend    : -
Sample      : 1
Comment      : # of multi-sampling in an exposure
DescriptionE : number of multi-sampling in an exposure
DescriptionJ : 1 回の露出中に複数回の読み出しを行う場合にその回数
-----
HeaderKeyWord: DET-P1nn
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : arcsec
Recommend    : -
Sample      : 61.875
Comment      : Relative X pos of nn-th detector(arcsec)
DescriptionE : X Position of the nn-th detector center relative from the field center or
              instrument standard position
DescriptionJ : 複数個の検出器を持つ装置の場合に、装置基準位置、あるいは、フィールドセンターから nn 番目の検出器の中心位置までの X 軸 (第 1 軸) 方向の相対位置
-----
HeaderKeyWord: DET-P2nn
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : arcsec
Recommend    : -
Sample      : 120.125
Comment      : Relative Y pos of nn-th detector(arcsec)
DescriptionE : Y Position of the nn-th detector center relative from the field center or
              instrument standard position
DescriptionJ : 複数個の検出器を持つ装置の場合に、装置基準位置、あるいは、フィールドセンターから nn 番目の検出器の中心位置までの Y 軸 (第 2 軸) 方向の相対位置
-----
HeaderKeyWord: DET-RST
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : I20
Unit         : -
Recommend    : -
Sample      : 2
Comment      : reset number before exposure
DescriptionE : Number of detector reset performed before exposure.
DescriptionJ : 露出前に検出器をリセットした回数。
-----
HeaderKeyWord: DET-SMPL
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : A20
Unit         : -
Recommend    : -
Sample      : 'destructive'
Comment      : sampling method
DescriptionE : Sampling method of produced image.
DescriptionJ : どのようなパターンでデータをサンプリングしたかを示す文字列。
-----
HeaderKeyWord: DET-TAVE
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : K
Recommend    : -
Sample      : 121.87
Comment      : Average of the detector temperature (K)
DescriptionE : Average of the detector temperature during exposure. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ : 検出器の平均の温度。基本的には時間平均を意味している。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DET-TMAX
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : K
Recommend    : -
Sample      : 121.99
Comment      : Max detector temperature during exp. (K)
DescriptionE : Maximum detector temperature during the exposure. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ : 露出中の検出器の最高温度。単位はケルビン (K)。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-3: Instrument(続))

```

-----
HeaderKeyWord: DET-TMED
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 121.54
Comment       : Median of the detector temperature (K)
DescriptionE  : Median of the detector temperature during the exposure. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ  : 露出中の検出器温度のメジアン値。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DET-TMIN
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 125.88
Comment       : Min detector temperature during exp. (K)
DescriptionE  : Minimum detector temperature during the exposure. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ  : 露出中の検出器の最低温度。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DET-TMP
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 165.12
Comment       : Detector temperature (K)
DescriptionE  : Detectors' typical (representative) temperature. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ  : 検出器の温度の典型的な値 (代表値)。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DET-Tnn
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 165.13
Comment       : nn-th Detector temperature (K)
DescriptionE  : nn-th Detectors' typical (representative) temperature. Unit is Kelvin (K).
DescriptionJ  : nn 番目の検出器温度の典型的な値 (代表値)。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DET-TSD
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : K
Recommend     : -
Sample        : 0.21
Comment       : Standard Dev. of the detector temp (K)
DescriptionE  : Standard deviation of the detector temperature during the exposure. Unit is Kelvin
                (K).
DescriptionJ  : 露出中の検出器温度の標準偏差。単位はケルビン (K)。
-----
HeaderKeyWord: DET-VER
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : A30
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'Ver.1-c-2'
Comment       : Detector control command script name
DescriptionE  : Detector control command script name
DescriptionJ  : 検出器制御コマンドスクリプトの名前。
-----
HeaderKeyWord: DETECTOR
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'CCD0001 '
Comment       : Name of the detector/CCD
DescriptionE  : Name/Identification of the detector/CCD.
DescriptionJ  : CCD 等の検出器の名称
-----

```



[Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-4: Instrument(続))

```

-----
HeaderKeyWord: DETPXSZ1
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.4
Unit          : mm
Recommend     : -
Sample        : 0.0401
Comment       : Detector pixel size in axis1 (mm)
DescriptionE  : Detector pixel size in first axis (NAXIS1). Unit is mm.
DescriptionJ  : 検出器の第1軸 (NAXIS1) 方向のピクセルサイズ。単位は mm。
-----
HeaderKeyWord: DETPXSZ2
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.4
Unit          : mm
Recommend     : -
Sample        : 0.0399
Comment       : Detector pixel size in axis2 (mm)
DescriptionE  : Detector pixel size in second axis (NAXIS2). Unit is mm.
DescriptionJ  : 検出器の第2軸 (NAXIS2) 方向のピクセルサイズ。単位は mm。
-----
HeaderKeyWord: EFP-MIN1
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 5
Comment       : Start X pos. of effective area (pix)
DescriptionE  : Start pixel position of effective data region in first axis(NAXIS1).
                Effective data region means the region excluding overscan region and includes the
                information from the sky.
DescriptionJ  : 第1軸 (NAXIS1) 方向の有効領域の開始ピクセル位置。有効領域とはオーバースキャン領域を含まない、
                天体の情報を含む領域を指す。
-----
HeaderKeyWord: EFP-MIN2
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 10
Comment       : Start Y pos. of effective area (pix)
DescriptionE  : Start pixel position of effective data region in second axis(NAXIS2).
                Effective data region means the region excluding overscan region and includes the
                information from the sky.
DescriptionJ  : 第2軸 (NAXIS2) 方向の有効領域の開始ピクセル位置。有効領域とはオーバースキャン領域を含まない、
                天体の情報を含む領域を指す。
-----
HeaderKeyWord: EFP-RNG1
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : X Range of overscan area (pix)
DescriptionE  : Range of effective data region in first axis(NAXIS1). Unit is pixel.
                Effective data region means the region excluding overscan region and includes the
                information from the sky.
DescriptionJ  : 第1軸 (NAXIS1) 方向の有効領域のピクセル単位での大きさ。有効領域とはオーバースキャン領域を含ま
                ない、天体の情報を含む領域を指す。
-----
HeaderKeyWord: EFP-RNG2
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : Y Range of overscan area (pix)
DescriptionE  : Range of effective data region in second axis(NAXIS2). Unit is pixel.
                Effective data region means the region excluding overscan region and includes the
                information from the sky.
DescriptionJ  : 第2軸 (NAXIS2) 方向の有効領域のピクセル単位での大きさ。有効領域とはオーバースキャン領域を含ま
                ない、天体の情報を含む領域を指す。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-5: Instrument(続))

```

-----
HeaderKeyWord: EXP-ID
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : A12
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : CACE00000231
Comment       : ID of the exposure this data was taken
DescriptionE  : ID of an exposure this data was taken. Effective for multi detectors. First 3
                characters represent instrument. The 4th character is 'E'. Remaining 8 digits are
                sequential number. The representation of first 3 characters are the same with for
                FRAMEID.
DescriptionJ  : このデータの撮られた露出を表す ID 番号。複数の検出器に対してこの ID 番号が使われる。最初の3
                文字は観測装置を表す。4文字目は常に'E'。残りの8桁の数字が通し番号を表す。最初の3文字の
                表記方法は FRAMEID と同じ。
-----
HeaderKeyWord: FLT-Ann
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : F20.2
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 6.12
Comment       : Inclination of nn-th Filter (degree)
DescriptionE  : Inclination of the nn-th filter reference to optical axis. Unit is degree.
                When filter surface is normal to optical axis, this value is 0.0.
DescriptionJ  : nn 番目のフィルターの光軸に対する角度。単位は度 (degree)。0度の時に光軸とフィルター面が直交
                する。
-----
HeaderKeyWord: FILTERnn
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : A30
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'FILTER:R'
Comment       : Filter name/ID
DescriptionE  : Filter/Grism name/ID in nn-th filter wheel which is used in the exposure.
DescriptionJ  : nn 番目のフィルターホイールに入っている、観測に使用されたフィルターまたはグリズムの識別子。
                nn は 2 桁の整数。
-----
HeaderKeyWord: FRAMEID
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : A12
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : CACA00000478
Comment       : Image sequential number
DescriptionE  : Sequential number identifying the frame. First 3 characters represent instrument.
                The 4th character is 'A' for raw data or 'Q' for reduced data. The following 8
                digit is for a sequential number.
DescriptionJ  : フレームを識別するための通し番号。最初の3文字は観測装置を表す。4文字目は生データは'A'、
                処理済みには 'Q' がつく。残りの8桁の数字が通し番号を表す。
-----
HeaderKeyWord: GAIN
Category      : Instrument
Importance    : Common
FormatF       : F20.3
Unit          : e/ADU
Recommend     : -
Sample        : 1.456
Comment       : AD conversion factor (electron/ADU)
DescriptionE  : AD conversion factor of the detector. Unit is electron/ADU.
DescriptionJ  : 検出器の A/D 変換の係数。単位は electron/ADU。
-----
HeaderKeyWord: INS-VER
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : A30
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'FOCAS-H01C01M01F01'
Comment       : Version of the instrument /control-soft
DescriptionE  : INS-VER describes a version of both the instrument hardware and control-software,
                including the detector control-software (Messia) and version of FITS keyword
                dictionary.
DescriptionJ  : 観測装置のハードおよび制御ソフトウェアのバージョンが記述される。また、CCD 制御ソフトウェア
                (Messia) のバージョンや FITS 辞書のバージョンも含まれる。
-----

```

## [Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-6: Instrument(続))

```

-----
HeaderKeyword: INST-PA
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 89.999
Comment      : P.A. of Instrument flange (degree)
DescriptionE : Position Angle of the instrument flange (degree). This value will be used for
              calculating the Slit P.A. and CCD P.A. The angle is 0 in north direction and 90
              degree in east.
DescriptionJ : 観測装置フランジの方位角 (Position Angle:P.A.). スリットと CCD の方位角を計算するのに使わ
              れる。単位は度 (degree) で、北を 0 度とし、東を 90 度とする。
-----
HeaderKeyword: INSTRUME
Category      : Instrument
Importance   : Common
FormatF      : A20
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'OHS'
Comment      : Name of instrument
DescriptionE : Character string representing the name of the instrument.
DescriptionJ : 観測装置の名称を表す文字列。
-----
HeaderKeyword: OBS-MOD
Category      : Instrument
Importance   : Common
FormatF      : A30
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'IMAG'
Comment      : Observation Mode
DescriptionE : Observation Mode of the data taken (Spectroscopy, Imaging, Imaging-Polarimetry,
              Spectro-Polarimetry, etc.). The value is defined by Instrument Developers.
DescriptionJ : データ取得時の観測モードが記述される (Spectroscopy, Imaging, Imaging-Polarimetry,
              Spectro-Polarimetry, etc.). 値は装置開発者が定義する。
-----
HeaderKeyword: PRD-MIN1
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : I20
Unit         : pixel
Recommend    : -
Sample       : 1
Comment      : Start X pos. of partial readout (pix)
DescriptionE : If the CCD data is taken by partial readout, this keyword shows a start X-position
              of partial readout. The value presents a physical CCD pixel where a partial readout
              is started (greater than 0).
DescriptionJ : 部分読み出しデータにおいて CCD 上の読み出し開始 X 位置を示す。ここで X とは NAXIS1 軸に沿っ
              た方向。部分読み出しをしない時は、開始が 1 となる。もしビンングをした場合でも、この項目の値は
              読み出しを開始する CCD 上の物理的ピクセル位置を表す。
-----
HeaderKeyword: PRD-MIN2
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : I20
Unit         : pixel
Recommend    : -
Sample       : 1
Comment      : Start pos Y of partial readout (pix)
DescriptionE : If the CCD data is taken by partial readout, this keyword shows a start Y-position
              of partial readout. The value presents a physical CCD pixel where a partial readout
              is started (greater than 0).
DescriptionJ : 部分読み出しデータにおいて CCD 上の読み出し開始 Y 位置を示す。ここで Y とは NAXIS2 軸に沿っ
              た方向。部分読み出しをしない時は、開始が 1 となる。もしビンングをした場合でも、この項目の値は
              読み出しを開始する CCD 上の物理的ピクセル位置を表す。
-----
HeaderKeyword: PRD-RNG1
Category      : Instrument
Importance   : Optional
FormatF      : I20
Unit         : pixel
Recommend    : -
Sample       : 2048
Comment      : X Range of the partial readout (pix)
DescriptionE : If the data is taken by partial readout, this keyword shows a range of partial
              readout along a X-direction. The value is a actually CCD range being used for
              data. PRD-RNG1 = BIN-FCT1 * EFP-RNG1.
DescriptionJ : 部分読み出しデータにおいて PRD-MIN1 (CCD 上の部分読み出し開始 X 位置) からの NAXIS1 方向の
              読みだしの幅を示す。ビンングをした場合でも、この項目の値は読み出しをする CCD 上の物理的
              ピクセル幅を表わしている。PRD-RNG1 = BIN-FCT1 * EFP-RNG1
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### [Dictionary = Basic] (Category 順、その 5-7: Instrument(続))

```
-----
HeaderKeyword: PRD-RNG2
Category      : Instrument
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : Y range of the partial readout (pix)
DescriptionE  : If the data is taken by partial readout, this keyword shows a range of partial
                readout along a Y-direction. The value is a actually CCD range being used for
                data. PRD-RNG2 = BIN-FCT2 * EFP-RNG2.
DescriptionJ  : 部分読み出しデータにおいて PRD-MIN2 (CCD 上の部分読み出し開始 Y 位置) からの NAXIS2 方向の
                読みだしの幅を示す。ビンングをした場合でも、この項目の値は読み出しをする CCD 上の物理的
                ピクセル幅を表わしている。PRD-RNG2 = BIN-FCT2 * EFP-RNG2
-----
```

### [Dictionary = Basic] (Category 順、その 6-1: Object)

```
-----
HeaderKeyword: DATA-TYP
Category      : Object
Importance    : Common
FormatF       : A30
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'BIAS'
Comment       : Type / Characteristics of this data
DescriptionE  : This keyword describe a data type/characteristics.
                /OBJECT/BIAS/DARK/DOMEFLAT/SKYFLAT/INSTFLAT/COMPARISON/STANDARD_STAR/...
DescriptionJ  : 取得データの種類を記述する。/OBJECT/BIAS/DARK/DOMEFLAT/SKYFLAT/INSTFLAT/COMPARISON
                /STANDARD_STAR/...
-----
HeaderKeyword: DATASET
Category      : Object
Importance    : Object
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'o98003d1021'
Comment       : ID of an observation dataset
DescriptionE  : ID of an observation dataset
DescriptionJ  : 観測データセットの ID。この値は必要に応じて制御系から撮像、あるいはフレーム生成コマンドのパ
                ラメータとして投入される。
-----
HeaderKeyword: DEC
Category      : Object
Importance    : Common
FormatF       : A12
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : '-01:23:45.67'
Comment       : DEC of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DescriptionE  : Declination of telescope pointing. This value is based on an EQUINOX of observer's
                target table. Notice that this value does NOT show accurate field center of the
                instrument.
DescriptionJ  : 望遠鏡指向位置の赤緯で、分点は項目 EQUINOX に記述されている。必ずしも観測装置の視野中心と一致
                する必要はない。
-----
HeaderKeyword: DEC2000
Category      : Object
Importance    : Common
FormatF       : A12
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : '+20:00:12.34'
Comment       : DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DescriptionE  : Declination of pointing based on J2000 equinox. If telescope control system is
                based on the J2000, this value is equals to the value of keyword DEC. Notice that
                this value does NOT show accurate field center of the instrument.
DescriptionJ  : 分点 J2000 に準拠した赤緯。もし項目 EQUINOX に J2000 が用いられていれば、DEC と同じ値と
                なる。必ずしも観測装置の視野中心と一致する必要はない。
-----
```

## [Dictionary = Basic] (Category 順、その 6-2: Object)

```

-----
HeaderKeyWord: EQUINOX
Category      : Object
Importance   : Common
FormatF      : F20.1
Unit         : year
Recommend    : -
Sample       : 1999.01
Comment      : Standard FK5 (years)
DescriptionE : Epoch of the mean equator and equinox of the coordinate system used to express the
              WCS mapping. (FK5).
DescriptionJ : 望遠鏡指向の基準となる分点。この分点を基準として、RA、DEC をヘッダ中に記述する。
-----
HeaderKeyWord: OBJECT
Category      : Object
Importance   : Common
FormatF      : A30
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : '3C120 '
Comment      : Target Description
DescriptionE : Identification of object observed.
DescriptionJ : 観測対象天体の名称、あるいは、識別子
-----
HeaderKeyWord: RA
Category      : Object
Importance   : Common
FormatF      : A12
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : '01:01:02.003'
Comment      : RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Right Ascension of telescope pointing. This value is based on an EQUINOX. Notice
              that this value does NOT show accurate field center of an instrument.
DescriptionJ : 望遠鏡指向位置の赤経で、分点は項目 EQUINOX に記述されている。必ずしも観測装置の視野中心と一致
              する必要はない。
-----
HeaderKeyWord: RA2000
Category      : Object
Importance   : Common
FormatF      : A12
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : '21:54:32.123'
Comment      : RA(J2000) pointing (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Right Ascension of pointing based on J2000 equinox. If telescope control system is
              based on the J2000, this value is equals to the value of keyword RA. Notice that
              this value does NOT show accurate field center of the instrument.
DescriptionJ : 分点 J2000 に準拠した望遠鏡指向位置の赤経。必ずしも観測装置の視野中心と一致する必要はない。
-----
HeaderKeyWord: RADECSYS
Category      : Object
Importance   : Common
FormatF      : A8
Unit         : -
Recommend    : FK5
Sample       : 'FK5 '
Comment      : The equatorial coordinate system
DescriptionE : The equatorial coordinate system used at observatory. FK5 is the default system at
              SUBARU.
DescriptionJ : すばるで用いている空間座標系の基準。推奨値、FK5。
-----

```

## [Dictionary = Basic] (Category 順、その 7-1: Origin)

```

-----
HeaderKeyWord: F-RATIO
Category      : Origin
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 6.12
Comment      : Monochromatic F-Ratio of the camera
DescriptionE : Monochromatic F-Ratio of the instrument camera.
DescriptionJ : 装置の F 値。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 7-2: Origin(続))

```

-----
HeaderKeyWord: FOC-LEN
Category      : Origin
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : mm
Recommend     : -
Sample        : 100000.111
Comment       : Focal length of the telescope (mm)
DescriptionE  : Focal length of the telescope.
DescriptionJ  : 望遠鏡の焦点距離。
-----
HeaderKeyWord: FOC-POS
Category      : Origin
Importance    : Common
FormatF       : A12
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'CASSEGRAIN'
Comment       : Focus where the instrument is attached
DescriptionE  : Focus name where the instrument is attached. /PRIME/CASSEGRAIN/NASMYTH-IR
                /NASMYTH-OPT/COUDE/
DescriptionJ  : 観測装置が装着されている焦点名。
-----
HeaderKeyWord: FOC-VAL
Category      : Origin
Importance    : Common
FormatF       : F20.3
Unit          : mm
Recommend     : -
Sample        : 100000.254
Comment       : Encoder value of the focus unit (mm)
DescriptionE  : Position of the telescope focus unit (secondary mirror, prime focus unit).
DescriptionJ  : 望遠鏡の合焦に使用されるユニットの位置。
-----
HeaderKeyWord: OBSERVAT
Category      : Origin
Importance    : Common
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : NAOJ
Sample        : 'NAOJ'
Comment       : Observatory
DescriptionE  : Observatory where the data was taken. Recommended values are 'NAOJ' or
                'Nat1.Astr.Obs.Japan'.
DescriptionJ  : データの取得された観測所名。'NAOJ' あるいは、'Nat1.Astr.Obs.Japan' を使用すること。
-----
HeaderKeyWord: OBSERVER
Category      : Origin
Importance    : Common
FormatF       : A50
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'G.KOSUGI, et al.'
Comment       : Name(s) of observer(s)
DescriptionE  : This keyword shows the name(s) of observer(s) who took the data.
DescriptionJ  : 当該データを取得した観測者(グループ)。
-----
HeaderKeyWord: PROP-ID
Category      : Origin
Importance    : Common
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'o98003'
Comment       : Proposal ID
DescriptionE  : Proposal ID of the observation.
DescriptionJ  : 観測プロポーザル ID。
-----
HeaderKeyWord: TELESCOP
Category      : Origin
Importance    : Common
FormatF       : A30
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'Subaru'
Comment       : Telescope/System which Inst. is attached
DescriptionE  : Subaru / Hilo Software Simulator / Hilo Optical Simulator
                / Mitaka Software Simulator / Mitaka Optical Simulator
DescriptionJ  : データ取得に使用された望遠鏡・システム名。Subaru / Hilo Software Simulator
                / Hilo Optical Simulator / Mitaka Software Simulator / Mitaka Optical Simulator.
-----

```

## [Dictionary = Basic] (Category 順、その 8-1: Polarimetry)

```

-----
HeaderKeyWord: POL-ANGn
Category      : Polarimetry
Importance   : Optional
FormatF      : F20.2
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 45.01
Comment      : P.A. of n-th Polarizer (degree)
DescriptionE : Position Angle (degree) of the n-th Polarizer. The angle for the north is 0 degree,
and increases for eastwardrotation.
DescriptionJ : 偏光素子のセットされた位置角。北方向を0度とし、東回りに増加する。単位は degree。
-----
HeaderKeyWord: POLARIZn
Category      : Polarimetry
Importance   : Polarimetry
FormatF      : A30
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'Polarizer01'
Comment      : Identifier of n-th Polarizer
DescriptionE : Name or identifier of n-th Polarizer.
DescriptionJ : n 番目の偏光素子の名前あるいは ID。
-----
HeaderKeyWord: RET-ANGn
Category      : Polarimetry
Importance   : Polarimetry
FormatF      : F20.2
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 30.12
Comment      : P.A. of n-th Retarder Plate (degree)
DescriptionE : Position angle of n-th Retarder Plate
DescriptionJ : n 番目の波長板の回転角。単位は degree。
-----
HeaderKeyWord: RETPLATn
Category      : Polarimetry
Importance   : Polarimetry
FormatF      : A30
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'Retarder01'
Comment      : Identifier of n-th Retarder Plate
DescriptionE : Name or identifier of n-th Retarder Plate for Polarimetry
DescriptionJ : n 番目の波長板の名前あるいは ID。
-----

```

## [Dictionary = Basic] (Category 順、その 9-1: Spectroscopy)

```

-----
HeaderKeyWord: APERTURE
Category      : Spectroscopy
Importance   : Optional
FormatF      : A30
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'Aperture01'
Comment      : Identifier of the entrance aperture
DescriptionE : This keyword shows an ID of the aperture mask. Detailed parameters of the aperture
mask can be seen in an aperture list which is provided by the instrument group.
DescriptionJ : 用いられた Aperture mask の ID を記述する。各 Aperture の詳細なパラメータについては各観測装置
グループが用意する Aperture List を参照の事。
-----
HeaderKeyWord: APT-SIZE
Category      : Spectroscopy
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : arcsec
Recommend    : -
Sample       : 0.805
Comment      : Diameter of the aperture (arcsec)
DescriptionE : This keyword shows a diameter of the aperture mask (arcsec). Detailed parameters of
the aperture mask (e.g. shape and size) can be seen in an Aperture list which will
be provided by the instrument group. (See also 'APERTURE'.)
DescriptionJ : Aperture の直径の大きさを記述する。単位は arcsec。詳しい Aperture の形状等は装置ごとに用意さ
れる Aperture list を参照の事。(APERTURE の項も参照の事)
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 9-2: Spectroscopy(続))

```

-----
HeaderKeyWord: APTC-DEC
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 138.28976543
Comment       : DEC of the aperture center (degree)
DescriptionE  : This keyword shows a declination of the aperture center (degree). A position
                described by 'APTC-RA' and this 'APTC-DEC' corresponds to that on the detector
                described by 'APTCPIX1' and 'APTCPIX2'. (See 'APTCPIX1' and 'APTCPIX2')
DescriptionJ  : Aperture 中心の Dec. を記述する。単位は degree。これと APTC-RA で記述される位置が、検出器上では
                APTCPIX1, APTCPIX2 に対応する。(APTCPIX1, APTCPIX2 も参照の事)
-----
HeaderKeyWord: APTC-RA
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 23.45678901
Comment       : RA of the aperture center (degree)
DescriptionE  : 'APTC-RA' shows a right ascension of the aperture center (degree). A position
                described by 'APTC-DEC' and this 'APTC-RA' corresponds to a position on the
                detector described by 'APTCPIX1' and 'APTCPIX2'. (See 'APTCPIX1' and 'APTCPIX2')
DescriptionJ  : Aperture 中心の R.A. を記述する。単位は degree。これと APTC-DEC で記述される位置が、検出器上では
                APTCPIX1, APTCPIX2 に対応する。(APTCPIX1, APTCPIX2 も参照の事)
-----
HeaderKeyWord: APTCPIX1
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 511.5
Comment       : Aperture center projected on det.(pix)
DescriptionE  : This keyword shows a position on the detector where a ray of 'WAVELEN' come from
                the aperture center was dropped. This is written in a unit of pixel along the first
                axis described by NAXIS1 keyword.
DescriptionJ  : Aperture 中心から来た波長 WAVELEN の光が落ちる検出器上の位置を記述する。NAXIS1 で記述される
                軸に沿った値で、単位は pixel。
-----
HeaderKeyWord: APTCPIX2
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 511.5
Comment       : Aperture center projected on det.(pix)
DescriptionE  : This keyword shows a position on the detector where a ray of 'WAVELEN' come from
                the aperture center was dropped. This is written in a unit of pixel along the
                second axis described by NAXIS2 keyword.
DescriptionJ  : Aperture 中心から来た波長 WAVELEN の光が落ちる検出器上の位置を記述する。NAXIS2 で記述される
                軸に沿った値で、単位は pixel。
-----
HeaderKeyWord: DISPAXIS
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1
Comment       : Dispersion axis in frame
DescriptionE  : The number of axis (n of NAXISn) along to dispersion.
DescriptionJ  : スペクトルの分散方向の軸番号 (NAXISn の n に対応)
-----
HeaderKeyWord: DISPERSR
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'Grism500-6400'
Comment       : Identifier of the disperser used
DescriptionE  : Identifier (Name, grooves, etc.) of the disperser used.
DescriptionJ  : 使用している分散素子の名前など
-----

```



[Dictionary = Basic] (Category 順、その 9-3: Spectroscopy(続))

```

-----
HeaderKeyWord: SLIT
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'Longslit03'
Comment       : Identifier of the entrance slit used
DescriptionE  : Identifier (Name, etc.) of the entrance slit used.
DescriptionJ  : 使用しているスリットの名前
-----
HeaderKeyWord: SLT-LEN
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.3
Unit          : arcsec
Recommend     : -
Sample        : 65.255
Comment       : Length of the slit used (arcsec)
DescriptionE  : Length of the slit used. (arcsec)
DescriptionJ  : スリットを天球面に投影したときの空間的な長さ (arcsec)
-----
HeaderKeyWord: SLT-OBJP
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : arcsec
Recommend     : -
Sample        : 30.254
Comment       : Object position on the slit (arcsec)
DescriptionE  : Object's position on the slit (arcsec). The zero point is defined for each
                instrument.
DescriptionJ  : スリット上の天体の位置 (スリットに沿った方向)。原点は観測装置ごとに定める。
-----
HeaderKeyWord: SLT-PA
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.1
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 33.3
Comment       : Slit Position Angle (degree)
DescriptionE  : Typical position angle of the slit during exposure (degree). 0 degree for the
                north, and increased for the east direction.
DescriptionJ  : 露出中のスリットの典型的な位置角。北を0度とし、東回りに取った角度で表わされる。
-----
HeaderKeyWord: SLT-PEND
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 32.2
Comment       : Slit PA at exposure end (degree)
DescriptionE  : Position angle of the slit at the end of exposure (degree). The method of defining
                the angle is the same with 'SLT-PA'.
DescriptionJ  : 露出終了時のスリットの位置角。角度の定義は'SLT-PA'に同じ。
-----
HeaderKeyWord: SLT-PSTR
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 34.4
Comment       : Slit PA at exposure start (degree)
DescriptionE  : Position angle of the slit at the start of exposure (degree). The method of
                defining the angle is the same with 'SLT-PA'.
DescriptionJ  : 露出開始時のスリットの位置角。角度の定義は'SLT-PA'に同じ。
-----
HeaderKeyWord: SLT-WID
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.3
Unit          : arcsec
Recommend     : -
Sample        : 0.155
Comment       : Width of the slit used (arcsec)
DescriptionE  : Width of the slit used. (arcsec)
DescriptionJ  : 天球面に投影した時のスリット幅 (arcsec)
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 9-4: Spectroscopy(続))

```

-----
HeaderKeyWord: SLTC-DEC
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 188.73662
Comment       : slit center DEC at the EQUINOX (degree)
DescriptionE  : DEC corresponding to slit center described by the EQUINOX (degree)
DescriptionJ  : EQUINOX で示される分点でのスリット中心の赤緯
-----
HeaderKeyWord: SLTC-RA
Category      : Spectroscopy
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : -12.58243
Comment       : slit center RA at the EQUINOX (degree)
DescriptionE  : RA corresponding to slit center described by the EQUINOX (degree).
DescriptionJ  : EQUINOX で示される分点でのスリット中心の赤経
-----
HeaderKeyWord: SLTCPIX1
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.1
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 512.5
Comment       : Slit center projected on detector(pixel)
DescriptionE  : Slit center projected on detector at WAVELENGTH for the axis 1 (pixel)
DescriptionJ  : 検出器上での WAVELEN にあたる波長とスリット中心に相当する位置。第1軸について。
-----
HeaderKeyWord: SLTCPIX2
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.1
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 512.5
Comment       : Slit center projected on detector(pixel)
DescriptionE  : Slit center projected on detector at WAVELENGTH for the axis 2 (pixel)
DescriptionJ  : 検出器上での WAVELEN にあたる波長とスリット中心に相当する位置。第2軸について。
-----
HeaderKeyWord: WAV-MAX
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.4
Unit          : nm
Recommend     : -
Sample        : 6522.1234
Comment       : Longest wavelen. focused on detector(nm)
DescriptionE  : Longest wavelength focused on the detector (nm).
DescriptionJ  : 検出器に写っている波長の最大値。
-----
HeaderKeyWord: WAV-MIN
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.4
Unit          : nm
Recommend     : -
Sample        : 6585.5432
Comment       : Shortest wavelen.focused on detector(nm)
DescriptionE  : Shortest wavelength focused on the detector (nm).
DescriptionJ  : 検出器に写っている波長の最小値。
-----
HeaderKeyWord: WAVELEN
Category      : Spectroscopy
Importance    : Spectroscopy
FormatF       : F20.4
Unit          : nm
Recommend     : -
Sample        : 655.3278
Comment       : Wavelength at detector center (nm)
DescriptionE  : Central wavelength of focused on the detector (nm).
DescriptionJ  : 観測されたデータの中心波長
-----

```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 10-1: Telescope)

```

-----
HeaderKeyWord: ADC
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 11.244
Comment      : ADC PA during exposure (degree)
DescriptionE : Typical position angle of atmospheric dispersion compensator during exposure
              (degree).
DescriptionJ  : 露出中の大気分散補償器の位置角の典型的な値。(degree)
-----
HeaderKeyWord: ADC-END
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 12.929
Comment      : ADC PA at exposure end (degree)
DescriptionE : Position angle of atmospheric dispersion compensator at the end of exposure
              (degree).
DescriptionJ  : 露出終了時の大気分散補償器の位置角。(degree)
-----
HeaderKeyWord: ADC-STR
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 12.989
Comment      : ADC PA at exposure start (degree)
DescriptionE : Position angle of atmospheric dispersion compensator at the start of exposure
              (degree).
DescriptionJ  : 露出開始時の大気分散補償器の位置角。
-----
HeaderKeyWord: ADC-TYPE
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : A20
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'BLUE'
Comment      : ADC name/type if used
DescriptionE : Identifier of atmospheric dispersion compensator used (BLUE, NONE).
DescriptionJ  : 用いられた大気分散補償器の種類。(BLUE, NONE)
-----
HeaderKeyWord: AG-PRB1
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : mm
Recommend    : -
Sample       : 25.234
Comment      : AG Probe position (r:mm,x:mm)
DescriptionE : First axis component of auto guider's probe position(mm). (CASS/NAS:r:mm, PF:x:mm).
DescriptionJ  : オートガイダーの位置の第1軸成分 (mm)。主焦点ではX方向、その他の焦点では動径方向を意味する。
-----
HeaderKeyWord: AG-PRB2
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 25.234
Comment      : AG Probe position (Theta:degree, y:mm)
DescriptionE : Second axis component of auto guider probe position(CASS/NAS:Theta:degree,PF:y:mm).
DescriptionJ  : オートガイダーの位置の第2軸成分。主焦点ではY方向、その他の焦点では回転方向を意味する。
-----
HeaderKeyWord: ALT-END
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.5
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 78.12345
Comment      : Altitude at exposure end (degree)
DescriptionE : Altitude of telescope pointing at exposure end (degree).
DescriptionJ  : 露出終了時の仰角。単位は degree。多重露出フレームの場合は、最終露出終了時の仰角。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 10-2: Telescope(続))

```

-----
HeaderKeyword: ALT-STR
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 78.15678
Comment       : Altitude at start exposure (degree)
DescriptionE  : Altitude of telescope pointing at exposure start (degree).
DescriptionJ  : 露出開始時の仰角。単位は degree。多重露出フレームの場合は、最初の露出開始の仰角。
-----
HeaderKeyword: ALTITUDE
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 78.23456
Comment       : Altitude of telescope pointing (degree)
DescriptionE  : Typical altitude of telescope pointing (degree). Altitude changes during the
                exposure.
DescriptionJ  : 観測中の典型的な仰角。露出の中間時刻における仰角が望ましい。
-----
HeaderKeyword: AO-FREQ
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : Hz
Recommend     : -
Sample        : 10
Comment       : frequency of AO loop (Hz)
DescriptionE  : Frequency of AO control (Hz). Times per second the deformable mirror was
                transformed.
DescriptionJ  : AO の制御 (波面補正) 周波数 (Hz)。可変形鏡を 1 秒間に変形させた (=波面補正) 回数。
-----
HeaderKeyword: AO-TIP
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'ON'
Comment       : Action of AO tip-tilt Mirror (ON/OFF)
DescriptionE  : Action of AO tip-tilt Mirror (ON/OFF)
DescriptionJ  : AO の tip-tilt 鏡を作動させたか否か (有/無)。値: 'ON' , または 'OFF' ,
-----
HeaderKeyword: AO-WFS
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.21111??
Comment       : sigma of residual wave front??
DescriptionE  : sigma of residual wave front??
DescriptionJ  : ウェーブフロントセンサーでの補正後の残差??
-----
HeaderKeyword: AZ-END
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : -23.45678
Comment       : Azimuth angle at exposure end (degree)
DescriptionE  : Azimuth angle of telescope when an exposure ends (degree). North is 0, East is 90
                degree.
DescriptionJ  : 露出終了時の方位角。多重露出フレームの場合は、最終露出の終了時の方位角。北が 0 度、東が 90 度。
-----
HeaderKeyword: AZ-STR
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 23.56789
Comment       : Azimuth angle at exposure start (degree)
DescriptionE  : Azimuth angle of telescope when an exposure begins (degree). North is 0, East is 90
                degree.
DescriptionJ  : 露出開始時の方位角。多重露出フレームの場合は、最初の露出の開始時の方位角。北が 0 度、東が 90
                度。
-----

```

## [Dictionary = Basic] (Category 順、その 10-3: Telescope(続))

```

-----
HeaderKeyWord: AZIMUTH
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.5
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 23.51111
Comment       : Azimuth of telescope pointing (degree)
DescriptionE  : Typical azimuth angle of the telescope during the exposure (degree). North is 0,
                and East is 90.
DescriptionJ  : 露出中の典型的な方位角。北が0度、東が90度。露出の中間時刻における方位角が望ましい。
-----
HeaderKeyWord: IMGROT
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 45.998
Comment       : Angle of the Image Rotator (degree)
DescriptionE  : This keyword shows a typical angle of the Image Rotator during the exposure
                (degree). (See 'IMR-END' and 'IMR-STR'.) The angle for the north is 0, and
                increases for eastward rotation. The range of the angle is from 0 to 360 degree.
DescriptionJ  : Image Rotator の露出中の典型的な角度を記述する。単位は degree。(IMR-END、IMR-STR も参照の
                事)。北の方角が0度、東回りで増加する。値の範囲は0度から360度である。
-----
HeaderKeyWord: IMR-TYPE
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'RED'
Comment       : Identifier of the image rotator
DescriptionE  : This keyword shows a kind of the Image Rotator used for the observation. 'RED',
                'BLUE', 'IR' indicate the Image Rotators for opt-red wavelength, opt-blue
                wavelength, and IR wavelength, respectively. If the Image Rotator is not used, the
                value is 'NONE'.
DescriptionJ  : 使用されている Image rotator の種類を記述する。種類としては RED(可視赤用)、BLUE(可視青用)、
                IR(赤外用) および NONE(rotator なし) がある。
-----
HeaderKeyWord: IMR-END
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 45.954
Comment       : Image rotator angle at end (degree)
DescriptionE  : This keyword shows an angle of the Image Rotator (degree) at the end of the
                exposure. (See also 'IMGROT')
DescriptionJ  : 露出終了時点での、Image Rotator の原点位置からの角度を記述する。単位は degree。角度の定義に
                ついては IMGROT を参照のこと。
-----
HeaderKeyWord: IMR-STR
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 46.229
Comment       : Image rotator angle at start (degree)
DescriptionE  : This keyword shows an angle of the Image Rotator (degree) at the beginning of the
                exposure. (See also 'IMGROT')
DescriptionJ  : 露出開始時点での、Image Rotator の原点位置からの角度を記述する。単位は degree。角度の定義に
                ついては IMGROT を参照のこと。
-----
HeaderKeyWord: INR-END
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : -23.456
Comment       : Instrument Rotator angle at end (degree)
DescriptionE  : Angle of instrument rotator at the end of the exposure (degree).
DescriptionJ  : 露出終了時の instrument rotator 回転角。多重露出フレームの場合は、最終露出の終了時の回転角。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 10-4: Telescope(続))

```

-----
HeaderKeyword: INR-STR
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 14.567
Comment       : Instrument Rotator angle at Start (deg)
DescriptionE  : Angle of instrument rotator at the start of the exposure (degree).
DescriptionJ  : 露出開始時の instrument rotator 回転角。多重露出フレームの場合は、最初の露出開始時の回転角。
-----
HeaderKeyword: INSR0T
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : -23.444
Comment       : Typical inst. rot. angle at exp.(degree)
DescriptionE  : Typical angle of instrument rotator during the exposure (degree).
DescriptionJ  : 露出時の典型的 instrument rotator 回転角。露出開始時と終了時の中間時刻における回転角が望ましい。
-----
HeaderKeyword: M2-ANG1
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : arcmin
Recommend     : -
Sample        : 0.015
Comment       : Theta X of the M2 (arcmin)
DescriptionE  : X-direction Angle of the secondary mirror (arcmin).
DescriptionJ  : 第2鏡のX方向の角度 (arcmin)。
-----
HeaderKeyword: M2-ANG2
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : arcmin
Recommend     : -
Sample        : 0.026
Comment       : Theta Y of the M2 (arcmin)
DescriptionE  : Y-direction Angle of the secondary mirror (arcmin).
DescriptionJ  : 第2鏡のY方向の角度 (arcmin)
-----
HeaderKeyword: M2-ANG3
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : arcmin
Recommend     : -
Sample        : 0.026
Comment       : Theta Z of the M2 (arcmin)
DescriptionE  : Z-direction Angle of the secondary mirror (arcmin).
DescriptionJ  : 第2鏡のZ方向の角度 (arcmin)
-----
HeaderKeyword: M2-POS1
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : mm
Recommend     : -
Sample        : 5.123
Comment       : X-Position of the M2 (mm)
DescriptionE  : X-direction Position of the secondary mirror (mm).
DescriptionJ  : 第2鏡のX方向の位置 (mm)
-----
HeaderKeyword: M2-POS2
Category      : Telescope
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : mm
Recommend     : -
Sample        : 0.023
Comment       : Y-Position of the M2 (mm)
DescriptionE  : Y-direction Position of the secondary mirror (mm).
DescriptionJ  : 第2鏡のY方向の位置 (mm)
-----

```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 10-5: Telescope(続))

```

-----
HeaderKeyWord: M2-POS3
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : mm
Recommend    : -
Sample       : 0.023
Comment      : Z-Position of the M2 (mm)
DescriptionE : Z-direction Position of the secondary mirror (mm).
DescriptionJ : 第2鏡のZ方向の位置 (mm)
-----
HeaderKeyWord: M2-TIP
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : A8
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'OFF'
Comment      : Tip/Tilt of the Secondary Mirror(ON/OFF)
DescriptionE : Tip-Tilt of the secondary mirror (ON/OFF).
DescriptionJ : 第2鏡の Tip-Tilt の有無 (ON/OFF)
-----
HeaderKeyWord: M2-TYPE
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : A8
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'Opt'
Comment      : Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
DescriptionE : Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
DescriptionJ : 第2鏡の種類 (Opt/IR)
-----
HeaderKeyWord: OBS-ALOC
Category      : Telescope
Importance   : Common
FormatF      : A12
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'OBSERVATION'
Comment      : Allocation mode for Instrument
DescriptionE : The status of the allocation mode for Instrument. This keyword describes whether
the instrument is in Observing or Stand-by mode.
DescriptionJ : 観測装置の取り付け状態 (観測状態で望遠鏡に付いているか待機状態で待機室内にあるかの区別) を示
す項目。観測装置が待機室内にあってもデータの取得が可能なので、装置の状況を区別する必要が
ある。取り得る値は、STAND-BY と OBSERVATION。
-----
HeaderKeyWord: SV-PRB
Category      : Telescope
Importance   : Optional
FormatF      : F20.3
Unit         : mm
Recommend    : -
Sample       : 10.598
Comment      : SV Probe position (mm)
DescriptionE : This keyword shows the (radius) position of slit viewer's probe. The value of 0
corresponds to center of optical axis and unit is in mm.
DescriptionJ : Slit Viewer Probe の位置 (動径方向成分) を記述する。原点は光軸中心であり単位は mm。Slit Viewer
の probe の位置は 1 次元で表わされる。
-----
HeaderKeyWord: TELFOCUS
Category      : Telescope
Importance   : Common
FormatF      : A30
Unit         : -
Recommend    : -
Sample       : 'CASSEGRAIN'
Comment      : Focus where a beam is reachable
DescriptionE : Focus where a beam is reachable. /PRIME/CASSEGRAIN/NASMYTH-IR/NASMYTH-OPT/COUDE/
DescriptionJ : 天体からの光がどの焦点に到達するかを記述。取り得る値は PRIME, CASSEGRAIN, NASMYTH-IR,
NASMYTH-OPT, COUDE。FOC-POS と比較することで、装置に光が届いているかをチェックできる。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 11-1: Time)

```

-----
HeaderKeyWord: AIRM-END
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.221
Comment       : Air mass at exposure end
DescriptionE  : Air mass when an exposure ends.
DescriptionJ  : 露出終了時の大気量。多重露出の場合は、最終露出の終了時刻の大気量。
-----
HeaderKeyWord: AIRM-STR
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.224
Comment       : Air mass at exposure start
DescriptionE  : Air mass when an exposure begins.
DescriptionJ  : 露出開始時の大気量。多重露出の場合は、最初の露出の開始時刻の大気量。
-----
[Dictionary = Basic] (Category 順、その 11-2: Time(続))
HeaderKeyWord: AIRMASS
Category      : Time
Importance    : Common
FormatF       : F20.3
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.223
Comment       : Typical air mass during exposure
DescriptionE  : Typical air mass during the exposure.
DescriptionJ  : 露出中の典型的な大気量。露出中の平均大気量、あるいは、露出中間時刻の大気量が望ましい。
-----
HeaderKeyWord: DATE-OBS
Category      : Time
Importance    : Common
FormatF       : A10
Unit          : UTC
Recommend     : -
Sample        : '1998-09-14'
Comment       : Observation start date (yyyy-mm-dd)
DescriptionE  : UTC date at the beginning of the exposure. Format : yyyy-mm-dd
DescriptionJ  : 露出開始の時点の日時。単位は UTC で、yyyy-mm-dd の形式とする。
-----
HeaderKeyWord: EXP1TIME
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : sec
Recommend     : -
Sample        : 0.015
Comment       : Exposure time of a frame(sec)
DescriptionE  : 'EXP1TIME' shows an integration time (sec) of each sub-exposure. Total integration
                time of a frame is accumulated by this 'EXP1TIME' and 'COADD' which shows how many
                sub-exposures were coadded. ('COADD' and 'EXP1TIME'). (EXPTIME = EXP1TIME * COADD)
DescriptionJ  : 各々の sub-exposure の積分時間を記述する。単位は sec。1 frame あたりの積分時間はこの EXP1TIME
                と枚数 COADD の積となる。(COADD, EXPTIME も参照)(EXPTIME = EXP1TIME * COADD)
-----
HeaderKeyWord: EXPTIME
Category      : Time
Importance    : Common
FormatF       : F20.2
Unit          : sec
Recommend     : 1234.56
Sample        :
Comment       : Total integration time of the frame(sec)
DescriptionE  : 'EXPTIME' shows an integration time [sec] of a frame. If a frame was made from
                some sub-exposures, the 'EXPTIME' corresponds to the product of 'EXP1TIME' and
                'COADD'. (EXPTIME = EXP1TIME * COADD)
DescriptionJ  : このデータの、1 frame あたりの積分時間を記述する。単位は sec。1 frame が sub-exposure の足
                し合わせである場合 EXPTIME は EXP1TIME と COADD の積と等しくなる。(EXPTIME= EXP1TIME * COADD)
-----

```



[Dictionary = Basic] (Category 順、その 11-2: Time(続))

```

-----
HeaderKeyWord: HST
Category      : Time
Importance   : Common
FormatF      : A12
Unit         : HST
Recommend    : -
Sample       : '14:25:00.012'
Comment      : Typical HST at exposure (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Typical Hawaii Standard Time of exposure (HH:MM:SS.SSS). A middle time of the
                exposure is recommended.
DescriptionJ  : 露出中の典型的 Hawaii Standard Time (ハワイ標準時)。露出開始と終了の中間でのハワイ標準時を、
                多重露出の場合には、最初の露出開始と最終の露出終了の中間におけるハワイ標準時が望ましい。
-----
HeaderKeyWord: HST-END
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : %12s
Unit         : HST
Recommend    : -
Sample       : '14:27:00.012'
Comment      : HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Hawaii Standard Time when an exposure ends (HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ  : 露出終了時の Hawaii Standard Time (ハワイ標準時)。多重露出の場合は、最終露出終了の時刻。
-----
HeaderKeyWord: HST-STR
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : %12s
Unit         : HST
Recommend    : -
Sample       : '14:23:00.012'
Comment      : HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Hawaii Standard Time when an exposure begins (HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ  : 露出開始時の Hawaii Standard Time (ハワイ標準時)。多重露出の場合は、最初の露出開始時の時刻。
-----
HeaderKeyWord: LST
Category      : Time
Importance   : Common
FormatF      : A12
Unit         : LST
Recommend    : -
Sample       : '00:25:00.012'
Comment      : Typical LST during exp. (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Typical Local Sidereal Time during the exposure (HH:MM:SS.SSS). A middle time of
                the exposure is recommended.
DescriptionJ  : 露出中の典型的 Local Sidereal Time (地方恒星時)。単一露出の場合には露出開始と終了の中間に
                における地方恒星時を、多重露出の場合には、最初の露出開始と最終の露出終了の中間における地方恒星
                時が望ましい。
-----
HeaderKeyWord: LST-END
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : A12
Unit         : LST
Recommend    : -
Sample       : '00:27:00.012'
Comment      : LST at end of exposure (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Local Sidereal Time at the end of the exposure (HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ  : 露出終了時の Local Sidereal Time (地方恒星時)。多重露出の場合は、最終露出終了時の恒星時。
-----
HeaderKeyWord: LST-STR
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : A12
Unit         : LST
Recommend    : -
Sample       : '00:23:00.012'
Comment      : LST at start of exposure (HH:MM:SS.SSS)
DescriptionE : Local Sidereal Time at start of the exposure (HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ  : 露出開始時の Local Sidereal Time (地方恒星時)。多重露出の場合は、最初の露出が開始された時
                の恒星時。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 11-3: Time(続))

```

-----
HeaderKeyWord: MJD
Category      : Time
Importance    : Common
FormatF       : F20.8
Unit          : day
Recommend     : -
Sample        : 51137.01789537
Comment       : Modified Julian Date at typical time
DescriptionE  : Modified Julian Date at typical time during the exposure. MJD=JD-2400000.5
                (JD:Julian Date)
DescriptionJ  : 露出中の典型的な時刻における修正ユリウス日。MJD は MJD = ユリウス日-2400000.5 と定義されて
                いる。「典型的な」をどのように解釈定義するかは観測機器によって任意。
-----
HeaderKeyWord: MJD-END
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : days
Recommend     : -
Sample        : 51137.01789537
Comment       : Modified Julian Date at the end of exp.
DescriptionE  : Modified Julian Date at the end of the exposure. MJD=JD-2400000.5 (JD:Julian Date)
DescriptionJ  : 露出終了時点における修正ユリウス日
-----
HeaderKeyWord: MJD-STR
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : days
Recommend     : -
Sample        : 51137.01789537
Comment       : Modified Julian Date of the start exp.
DescriptionE  : Modified Julian Date at the start of the exposure. MJD=JD-2400000.5 (JD:Julian
                Date)
DescriptionJ  : 露出開始時点における修正ユリウス日
-----
HeaderKeyWord: SECZ
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.026
Comment       : SEC(Zenith Distance) at typical time
DescriptionE  : A secant of zenith distance at typical time of exposure. A middle time of the
                exposure is recommended.
DescriptionJ  : 露出中の典型的 sec Z (天頂距離のセカント)。露出開始と終了の中間時刻における値を、多重露出フ
                レームの場合には、最初の露出開始と最終の露出終了の中間時刻における値が望ましい。
-----
HeaderKeyWord: SECZ-END
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.027
Comment       : SEC(Zenith Distance) at exposure end
DescriptionE  : A secant of zenith distance at exposure end time.
DescriptionJ  : 露出終了時の sec Z (天頂距離のセカント)。多重露出フレームの場合は、最終露出終了時の sec Z。
-----
HeaderKeyWord: SECZ-STR
Category      : Time
Importance    : Optional
FormatF       : F20.3
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.025
Comment       : SEC(Zenith Distance) at exposure start
DescriptionE  : A secant of zenith distance at exposure start time.
DescriptionJ  : 露出開始時の sec Z (天頂距離のセカント)。多重露出フレームの場合は、最初の露出開始時の sec Z。
-----
HeaderKeyWord: TIMESYS
Category      : Time
Importance    : Common
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : UTC
Sample        : 'UTC'
Comment       : Time System used in the header
DescriptionE  : Explicit time scale specification of the Telescope. UTC is default/defined time
                system for SUBARU.
DescriptionJ  : 時刻系の基準。すばるでは既定値、'UTC'。
-----

```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 11-4: Time(続))

```

-----
HeaderKeyWord: UT
Category      : Time
Importance   : Common
FormatF      : A12
Unit         : UTC
Recommend    : -
Sample       : '00:25:36.160'
Comment      : HH:MM:SS.SSS typical UTC at exposure
DescriptionE : UTC at typical time (for example, middle) of exposure (format HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ : 積分を代表する (例えば中間) 時刻の UTC。形式は HH:MM:SS.SSS
-----
HeaderKeyWord: UT-END
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : A12
Unit         : UTC
Recommend    : -
Sample       : '00:25:37.660'
Comment      : HH:MM:SS.SSS UT at end of the exposure
DescriptionE : Coordinated Universal Time at the end of the exposure (HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ : 露出終了時における UTC
-----
HeaderKeyWord: UT-STR
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : A12
Unit         : UTC
Recommend    : -
Sample       : '00:25:34.660'
Comment      : HH:MM:SS.SSS UTC at start exposure time
DescriptionE : Coordinated Universal Time at start of the exposure (HH:MM:SS.SSS).
DescriptionJ : 露出開始時刻における UTC
-----
HeaderKeyWord: UT1-UTC
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : F20.5
Unit         : sec
Recommend    : -
Sample       : 0.43893
Comment      : difference between UT1 and UTC
DescriptionE : Difference between UT1 and UTC. This value is used for calculating LST.
DescriptionJ : UT1 と UTC の差。LST の計算に用いられる。
-----
HeaderKeyWord: ZD
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : F20.5
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 12.34567
Comment      : Zenith Distance at typical time (degree)
DescriptionE : Zenith Distance at typical time in exposure (degree). A middle time of the exposure
is recommended.
DescriptionJ : 露出中の典型的な天頂距離。露出開始と終了の中間時刻における天頂距離を、多重露出フレームの場合
には、最初の露出開始と最終の露出終了の中間時刻における天頂距離が望ましい。
-----
HeaderKeyWord: ZD-END
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : F20.5
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 12.34577
Comment      : Zenith Distance at exposure end (degree)
DescriptionE : Zenith Distance at the exposure end time (degree).
DescriptionJ : 露出終了時の天頂距離。多重露出フレームの場合は、最終の露出終了時の天頂距離。
-----
HeaderKeyWord: ZD-STR
Category      : Time
Importance   : Optional
FormatF      : F20.5
Unit         : degree
Recommend    : -
Sample       : 12.34557
Comment      : Zenith Distance at exp. start (degree)
DescriptionE : Zenith Distance at the exposure start time (degree).
DescriptionJ : 露出開始時の天頂距離。多重露出フレームの場合は、最初の露出が開始された時の天頂距離。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 12-1: WCS)

```
-----
HeaderKeyWord: C2ELT1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 0.00001233
Comment       : Size projected to detector pix.X(degree)
DescriptionE  : The value is a floating point number giving the partial derivative of the
                coordinate specified by the C2YPE1 keywords with respect to the pixel index,
                evaluated at the reference point C2PIX1, in units of the coordinate specified by
                the C2YPE1 keyword.
DescriptionJ  : キーワード C2PIX1 で表わされる基準ピクセルの位置において+1 ピクセル移動した時の、キーワード
                C2YPE1 で表わされる座標値の増分を表す。
-----
HeaderKeyWord: C2ELT2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 0.00001234
Comment       : Size projected on detector Y-axis (deg)
DescriptionE  : The value is a floating point number giving the partial derivative of the
                coordinate specified by the C2YPE2 keywords with respect to the pixel index,
                evaluated at the reference point C2PIX2, in units of the coordinate specified by
                the C2YPE2 keyword.
DescriptionJ  : キーワード C2PIX2 で表わされる基準ピクセルの位置において+1 ピクセル移動した時の、キーワード
                C2YPE2 で表わされる座標値の増分を表す。
-----
HeaderKeyWord: C2NIT1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : degree
Sample        : 'degree '
Comment       : Units used in both C2VAL1 and C2ELT1
DescriptionE  : Physical unit used in both C2VAL1 and C2ELT1. 'degree ' is recommended for the
                2nd WCS for spectroscopy/polarimetry.
DescriptionJ  : 第2 WCS の第1 軸方向が表す実際の座標値の単位であり、文字列で与えられる。分光・偏光観測の
                場合、第2 WCS としては 'degree ' が推奨される。
-----
HeaderKeyWord: C2NIT2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : degree
Sample        : 'degree '
Comment       : Units used in both C2VAL2 and C2ELT2
DescriptionE  : Physical unit used in both C2VAL2 and C2ELT2. 'degree ' is recommended for the
                2nd WCS for spectroscopy/polarimetry.
DescriptionJ  : 第2 WCS の第2 軸方向が表す実際の座標値の単位であり、文字列で与えられる。分光・偏光観測の
                場合、第2 WCS としては 'degree ' が推奨される。
-----
HeaderKeyWord: C2PIX1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 512.5
Comment       : Reference pixel X on detector (pixel)
DescriptionE  : Slit projected pixel position of the reference point along #1 axis in the spectro-
                scopy/polarimetry mode. By convention the center of the pixel is pix.0, pix.5
                gives the right edge of the pixel and (pix-1).5 its left edge. Origin is (1,1).
DescriptionJ  : 第2 WCS 系列の参照点の検出器座標系第1 軸方向での値。この WCS 系列は、分光・偏光観測でスリット
                やダイアフラムの CCD 上への投影位置を正確に示すために用いられる。簡便のためピクセル中心を pix.0、
                ピクセル右端が pix.5、左端が (pix-1).5 とする。原点 (1,1)。
-----
```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 12-2: WCS(続))

```

-----
HeaderKeyWord: C2PIX2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 512.5
Comment       : Reference pixel Y on detector (pixel)
DescriptionE  : Slit projected pixel position of the reference point along #2 axis in the spectro-
                scopy/polarimetry mode. By convention the center of the pixel is pix.0, pix.5
                gives the right edge of the pixel and (pix-1).5 its left edge. Origin is (1,1).
DescriptionJ  : 第2 WCS 系列の参照点の検出器座標系第2軸方向での値。この WCS 系列は、分光・偏光観測でスリット
                やダイアフラムの CCD 上への投影位置を正確に示すために用いられる。簡便のためピクセル中心を pix.0、
                ピクセル右端が pix.5、左端が (pix-1).5 とする。原点 (1,1)。
-----
HeaderKeyWord: C2VAL1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 188.73662083
Comment       : Physical value of ref. pixel X (degree)
DescriptionE  : The value field shall contain a floating point number giving the value of the
                partial coordinate specified by the C2YPE1 keyword at the reference point C2PIX1.
DescriptionJ  : 第2 WCS 系列で参照基準点 C2PIX1 の C2YPE1 の座標系における値。この WCS 系列は、分光・偏光観測
                でスリットやダイアフラムの CCD 上への投影位置を正確に示すために用いられる。
-----
HeaderKeyWord: C2VAL2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : degree
Recommend     : -
Sample        : 12.48544329
Comment       : Physical value of ref. pixel Y (degree)
DescriptionE  : The value field shall contain a floating point number giving the value of the
                partial coordinate specified by the C2YPE2 keyword at the reference point C2PIX2.
DescriptionJ  : 第2 WCS 系列で参照基準点 C2PIX2 の C2YPE2 の座標系における値。この WCS 系列は、分光・偏光観測
                でスリットやダイアフラムの CCD 上への投影位置を正確に示すために用いられる。
-----
HeaderKeyWord: C2YPE1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : RA---TAN
Sample        : 'RA---TAN'
Comment       : Pixel coordinate system
DescriptionE  : Type of projection used for #1 axis in 2nd WCS. 'RA---TAN' or 'DEC--TAN' is
                recommended for spectroscopy/polarimetry mode.
DescriptionJ  : 第2 WCS 第1座標軸の座標名を表す文字列。分光データの第2 WCS の場合は 'RA---TAN' あるいは、
                'DEC--TAN' が推奨される。
-----
HeaderKeyWord: C2YPE2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : A8
Unit          : -
Recommend     : DEC--TAN
Sample        : 'DEC--TAN'
Comment       : Pixel coordinate system
DescriptionE  : Type of projection used for #2 axis in 2nd WCS. 'RA---TAN' or 'DEC--TAN' is
                recommended for spectroscopy/polarimetry mode.
DescriptionJ  : 第2 WCS 第2座標軸の座標名を表す文字列。分光データの第2 WCS の場合は 'RA---TAN' あるいは、
                'DEC--TAN' が推奨される。
-----
HeaderKeyWord: LONGPOLE
Category      : WCS
Importance    : Imaging
FormatF       : F20.1
Unit          : degree
Recommend     : 180.0
Sample        : 180.0
Comment       : The North Pole of standard system (deg)
DescriptionE  : The north pole of the standard system in the native system (degree).
DescriptionJ  : 局所球面座標系における天球座標の北極の方向 (degree)。撮像観測に対応する TAN 変換の場合は 180.0
                度として良い。
-----

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 12-3: WCS(続))

```

-----
HeaderKeyWord: N2XIS
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : 2
Sample        : 2
Comment       : Dimension of axes in 2nd WCS
DescriptionE  : Dimension of the 2nd WCS
DescriptionJ  : スリットの投影を WCS で記述するときの軸の数。通常 2。主に分光モードで用いられる。
-----
HeaderKeyWord: N2XIS1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : pixel
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : # of pixels/row for slit projection
DescriptionE  : Number of pixels along the X axis of the slit projection.
DescriptionJ  : スリットの投影を WCS で記述するときの X 軸 (第 1 軸) 方向の画素数。主に分光モードで用いられる。
-----
HeaderKeyWord: N2XIS2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : I20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1024
Comment       : # of scan lines for slit projection
DescriptionE  : Number of pixels along the Y axis of the slit projection.
DescriptionJ  : スリットの投影を WCS で記述するときの Y 軸 (第 2 軸) 方向の画素数。主に分光モードで用いられる。
-----
HeaderKeyWord: P2iijjj
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.00000000
Comment       : Pixel Coordinate translation matrix
DescriptionE  : Pixel Coordinate translation matrix for spectroscopy: iii and jjj are the axis
                numbers, 001 or 002.
DescriptionJ  : データの画素値座標系から歪みや回転を取り除くのに用いられる変換行列。主に分光モードで使用され
                る。
-----
HeaderKeyWord: P20JP1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : -
Recommend     : 0.0
Sample        : 0.0
Comment       : Projection type of the first axis
DescriptionE  : Projection type of the X (1-st) axis for slit projection: fixed to 0.0
DescriptionJ  : スリットの投影について、いくつかの投影法が必要となるパラメータの X(第 1) 軸方向の値。主に分光
                モードで使用される。
-----
HeaderKeyWord: P20JP2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : -
Recommend     : 0.0
Sample        : 0.0
Comment       : Projection type of the second axis
DescriptionE  : Projection type of the Y (2-nd) axis for slit projection: fixed to 0.0
DescriptionJ  : スリットの投影について、いくつかの投影法が必要となるパラメータの Y(第 2) 軸方向の値。主に分光
                モードで使用される。
-----
HeaderKeyWord: PCiijjj
Category      : WCS
Importance    : Imaging
FormatF       : F20.8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 1.00000000
Comment       : Pixel Coordinate translation matrix
DescriptionE  : Pixel Coordinate translation matrix: iii and jjj are the axis numbers, 001 or 002.
DescriptionJ  : データの画素値座標系から歪みや回転を取り除くのに用いられる変換行列。PCi_j のすばる版だが、
                CDi_j との共存は可能。
-----

```

[Dictionary = Basic] (Category 順、その 12-4: WCS(続))

```

-----
HeaderKeyWord: PROJ1
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : -
Recommend     : 0.0
Sample        : 0.0
Comment       : Projection type of the first axis
DescriptionE  : Projection type of the X (1-st) axis: fixed to 0.0
DescriptionJ  : 局所球面座標から平面座標へのいくつかの投影法が必要となる。パラメータの X(第 1) 軸方向の値。
                撮像観測に対応する TAN 変換では 0.0
-----
HeaderKeyWord: PROJ2
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.1
Unit          : -
Recommend     : 0.0
Sample        : 0.0
Comment       : Projection type of the second axis
DescriptionE  : Projection type of the Y (2-nd) axis: fixed to 0.0
DescriptionJ  : 局所球面座標から平面座標へのいくつかの投影法が必要となる。パラメータの Y(第 2) 軸方向の値。
                撮像観測に対応する TAN 変換では 0.0
-----
HeaderKeyWord: WCS-ORIG
Category      : WCS
Importance    : Imaging
FormatF       : A20
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 'SUBARU Toolkit'
Comment       : Origin of the WCS value
DescriptionE  : Origin of the World coordinate values. Specify 'SUBARU Toolkit' if it's
                calculated using toolkit.
DescriptionJ  : WCS パラメータの出処。すばるツールキットを使用した場合、'SUBARU Toolkit' という値が入る。
-----
HeaderKeyWord: CDj_i
Category      : WCS
Importance    : Optional
FormatF       : F20.8
Unit          : -
Recommend     : -
Sample        : 0.0445
Comment       : Pixel coordinate transformation matrix
DescriptionE  : Pixel Coordinate transformation matrix which will be a default for world coordinate
                description in FITS format.
DescriptionJ  : データの画素値空間座標系から歪みや回転を取り除くのに用いられる変換行列。
-----

```

## 10.2 装置固有ヘッダ辞書

観測装置固有のキーワードは、頭 2 文字を定められた装置 ID とし、残り 6 文字を装置開発グループが定義して利用する。共通ヘッダキーワードと同様な辞書が観測装置グループによって作成され、公開されることになっている。

### 10.2.1 AO188(Adaptive Optics) 固有ヘッダ辞書

[AO188 Dictionary 1/4]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
D_MODE	%8s	string		Guide star mode (NGS,LGS,LGSwoNGS,NGS-NGS)
D_ENSHUT	%12s	string		Entrance shutter position (OPEN,CLOSE)
D_ESHUTP	%9.5f	double	mm	Entrance shutter position (mm)
D_CLD1	%8s	string		CAL LD 655nm (ON,OFF)
D_CLD2	%8s	string		CAL LD 1550nm (ON,OFF)
D_CLD3	%8s	string		CAL LD 589nm (ON,OFF)
D_CALX	%12s	string		CAL X stage position
D_CALXP	%9.3f	double	mm	CAL X stage position (mm)

10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[AO188 Dictionary 2/4]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
D_CALZ	%12s	string		CAL Z stage position
D_CALZP	%9.3f	double	mm	CAL Z stage position (mm)
D_IMR	%12s	string		IMR tracking status (TRACKING,SLEWING,STAND-BY)
D_IMRMOD	%12s	string		IMR tracking mode (SID,NON-SID,ADI,STOP,OTHER)
D_IMRANG	%9.3f	double	deg	IMR angle (deg)
D_IMRPAD	%9.3f	double	deg	IMR position angle of dec. axis (deg)
D_IMRPAP	%9.3f	double	deg	IMR pupil position angle (deg)
D_IMRRA	%16s	string		IMR tracking right ascension (J2000)
D_IMRDEC	%16s	string		IMR tracking declination (J2000)
D_SADC	%12s	string		SciPath ADC position (IN, OUT)
D_SADCP	%9.5f	double	mm	SciPath ADC position (mm)
D_SADCST	%12s	string		SciPath ADC tracking status
D_SADCMD	%12s	string		SciPath ADC tracking mode
D_SADCA1	%9.5f	double	deg	SciPath ADC prism #1 position (deg)
D_SADCA2	%9.5f	double	deg	SciPath ADC prism #2 position (deg)
D_SADCFC	%9.3f	double		SciPath ADC prism angle correction factor
D_SADCRA	%16s	string		SciPath ADC tracking right ascension (J2000)
D_SADCDC	%16s	string		SciPath ADC tracking declination (J2000)
D_SADCPA	%9.3f	double	deg	SciPath ADC tracking position angle (deg)
D_TTX	%8.3f	double	volt	TT mount tip voltage (V)
D_TTY	%8.3f	double	volt	TT mount tilt voltage (V)
D_WTTC1	%8.3f	double	volt	HOWFS TT ch1 voltage (V)
D_WTTC2	%8.3f	double	volt	HOWFS TT ch2 voltage (V)
D_BS1	%12s	string		BS1 position (NIR1,NIR2,OPT)
D_BS1P	%9.5f	double	mm	BS1 position (mm)
D_BS2	%12s	string		BS2 position (BS589,MIRROR)
D_BS2P	%9.5f	double	mm	BS2 position (mm)
D_FCONV	%12s	string		F-conversion optics position (IN,OUT)
D_FCONVP	%8.3f	double	mm	F-conversion optics stage position (mm)
D_AU1X	%9.5f	double	mm	AU1 offset X (mm)
D_AU1Y	%9.5f	double	mm	AU1 offset Y (mm)
D_AU1XA	%9.5f	double	arcsec	AU1 offset X on sky (arcsec)
D_AU1YA	%9.5f	double	arcsec	AU1 offset Y on sky (arcsec)
D_AU1FOC	%9.5f	double	mm	AU1 focus (mm)
D_AU1TX	%9.5f	double	deg	AU1 tilt X (deg)
D_AU1TY	%9.5f	double	deg	AU1 tilt Y (deg)
D_AU1M1X	%9.5f	double	mm	AU1 M1 X actuator (mm)
D_AU1M1Y	%9.5f	double	mm	AU1 M1 Y actuator (mm)
D_AU1M1Z	%9.5f	double	mm	AU1 M1 Z stage (mm)
D_AU1M2X	%9.5f	double	mm	AU1 M2 X actuator (mm)
D_AU1M2Y	%9.5f	double	mm	AU1 M2 Y actuator (mm)
D_AU1GSX	%9.3f	double	pix	AU1 guide star X pos (pix)
D_AU1GSY	%9.3f	double	pix	AU1 guide star Y pos (pix)
D_AU2X	%9.5f	double	mm	AU2 offset X (mm)
D_AU2Y	%9.5f	double	mm	AU2 offset Y (mm)
D_AU2XA	%9.5f	double	arcsec	AU2 offset X on sky (arcsec)
D_AU2YA	%9.5f	double	arcsec	AU2 offset Y on sky (arcsec)
D_AU2FOC	%9.5f	double	mm	AU2 focus (mm)
D_AU2TX	%9.5f	double	deg	AU2 tilt X (deg)
D_AU2TY	%9.5f	double	deg	AU2 tilt Y (deg)
D_AU2M1X	%9.5f	double	mm	AU2 M1 X actuator (mm)
D_AU2M1Y	%9.5f	double	mm	AU2 M1 Y actuator (mm)
D_AU2M1Z	%9.5f	double	mm	AU2 M1 Z stage (mm)
D_AU2M2X	%9.5f	double	mm	AU2 M2 X actuator (mm)
D_AU2M2Y	%9.5f	double	mm	AU2 M2 Y actuator (mm)
D_AU2GSX	%9.3f	double	pix	AU2 guide star X pos (pix)
D_AU2GSY	%9.3f	double	pix	AU2 guide star Y pos (pix)
D_HWNAP	%12s	string		HOWFS NGS aperture name
D_HWNAPP	%9.5f	double	mm	HOWFS NGS aperture position (mm)
D_HWLAP	%12s	string		HOWFS LGS aperture name
D_HWLAPP	%9.5f	double	mm	HOWFS LGS aperture position (mm)
D_HWAD	%12s	string		HOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_HWADP	%9.5f	double	mm	HOWFS ADC stage position (mm)
D_HWADST	%12s	string		HOWFS ADC tracking status
D_HWADMD	%12s	string		HOWFS ADC tracking mode
D_HWADA1	%9.3f	double	deg	HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADA2	%9.3f	double	deg	HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADFC	%9.3f	double		HOWFS ADC prism angle correction factor
D_HWADRA	%16s	string		HOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_HWADDC	%16s	string		HOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_HWADPA	%9.3f	double	deg	HOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_HWAABS	%12s	string		HOWFS acq cam. BS position
D_HWAABSP	%9.5f	double	mm	HOWFS acq cam. BS position (mm)
D_HWAF1	%12s	string		HOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_HWAF1P	%9.5f	double	deg	HOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_HWAF2	%12s	string		HOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_HWAF2P	%9.5f	double	deg	HOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_HWHBS	%12s	string		HOWFS hires cam. BS position
D_HWHBSP	%9.5f	double	mm	HOWFS hires cam. BS position (mm)



[AO188 Dictionary 3/4]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
D_VMAP	%12s	string		HOWFS VM aperture
D_VMAPS	%9.4f	double	arcsec	HOWFS VM aperture size (arcsec)
D_HWPBS	%12s	string		HOWFS pupil cam. BS position
D_HWPBSP	%9.5f	double	mm	HOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_HWLAZ	%12s	string		HOWFS LA focus stage position
D_HWLAZP	%9.5f	double	mm	HOWFS LA focus stage pos (mm)
D_HWLAF	%12s	string		HOWFS LA filter wheel position
D_HWLAFP	%9.5f	double	deg	HOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_HWLASH	%8s	string		HOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_HWAPDA	%8.3f	double	kcps/e	HOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_LWAP1	%12s	string		LOWFS AP1 name
D_LWAP1P	%9.4f	double	mm	LOWFS AP1 position (mm)
D_LWAD	%12s	string		LOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_LWADP	%9.5f	double	mm	LOWFS ADC stage position (mm)
D_LWADST	%12s	string		LOWFS ADC tracking status
D_LWADMD	%12s	string		LOWFS ADC tracking mode
D_LWADA1	%9.3f	double	deg	LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS1	%10d	integer	step	LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADA2	%9.3f	double	deg	LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS2	%10d	integer	step	LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADFC	%9.3f	double		LOWFS ADC prism angle correction factor
D_LWADRA	%16s	string		LOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_LWADDC	%16s	string		LOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_LWADPA	%9.3f	double		LOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_LWABS	%12s	string		LOWFS acq cam. BS position
D_LWABSP	%9.5f	double	mm	LOWFS acq cam. BS position (mm)
D_LWAF1	%12s	string		LOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_LWAF1P	%9.5f	double	deg	LOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_LWAF2	%12s	string		LOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_LWAF2P	%9.5f	double	deg	LOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_LWAP2	%12s	string		LOWFS AP2 name
D_LWAP2S	%9.4f	double	arcsec	LOWFS AP2 size (arcsec)
D_LWPBS	%12s	string		LOWFS pupil cam. BS position
D_LWPBSP	%9.5f	double	mm	LOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_LWLAZ	%12s	string		LOWFS LA focus stage position
D_LWLAZP	%9.5f	double	mm	LOWFS LA focus stage pos (mm)
D_LWLAF	%12s	string		LOWFS LA filter wheel position
D_LWLAFP	%9.5f	double	deg	LOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_LWLASH	%8s	string		LOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_LWAPDA	%8.3f	double	kcps/e	LOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_VMDRV	%8s	string		VM drive (ON,OFF)
D_VMVOLT	%6.2f	double	volt	VM voltage (V)
D_VMFREQ	%6.1f	double	Hz	VM frequency (Hz)
D_VMPHAS	%6.1f	double	deg	VM phase (deg)
D_LOOP	%8s	string		RTS Loop state (ON,OFF)
D_DMGA1N	%7.3f	double		RTS DM gain
D_TTGAIN	%7.5f	double		RTS TT offload gain
D_PSUBG	%5.2f	double		RTS piston subtract gain
D_DMCMTX	%16s	string		RTS DM control matrix
D_TTCMTX	%16s	string		RTS TT control matrix
D_WTTG	%7.3f	double		RTS HOWFS-TT gain
D_LTTG	%7.3f	double		RTS low order TT gain
D_LDFG	%7.3f	double		RTS low order defocus gain
D_HTTG	%7.3f	double		RTS high order TT gain
D_HDFG	%7.3f	double		RTS high order defocus gain
D_ADFG	%7.3f	double		RTS AU1 defocus gain
D_STTG	%7.3f	double		RTS secondary TT gain
D_APDTI	%6.2f	double	degC	APD coolant inlet temperature (degC)
D_APDTO	%6.2f	double	degC	APD coolant outlet temperature (degC)
D_BNCTI	%6.2f	double	degC	Temperature of AO bench inside (degC)
D_BNCTO	%6.2f	double	degC	Temperature of AO bench outside (degC)
D_BNCHI	%6.2f	double	%	Humidity of AO bench inside (%)
D_BNCHO	%6.2f	double	%	Humidity of AO bench outside (%)
D_LSTATE	%12s	string		Laser: Generation status (EMIT/SHUTTERED/OFF)
D_L589P	%6.2f	double	Watt	Laser: Output power of SFG589 (W)
D_LPCUST	%16s	string		Laser: Status of power control unit
D_LRCUST	%16s	string		Laser: Status of remote control unit
D_LDSC	%6.3f	double		Diag: Brightness of Sodium gas cell
D_LDSCPG	%6.3f	double		Diag: Gain of PMT for Sodium gas cell
D_LDSCCT	%6.1f	double		Diag: Temperature of Sodium gas cell
D_LFID	%8d	integer	Fiber:	ID of Laser Fiber
D_LFRP	%6.2f	double		Fiber: Power returned from LLT through fiber
D_LFRPR	%4d	integer		Fiber: Gain range of returned power
D_LFTHP	%6.2f	double	%	Fiber: Overall throughput of relay fiber (%)
D_LRSTAT	%12s	string		LaserRoom: Overall status
D_LTLNCH	%12s	string		LLT: Laser launching status (ON/OFF)
D_LTCLXP	%10.3f	integer	micron	LLT: Collimator lens X-stage pos. (micron)
D_LTCLYP	%10.3f	integer	micron	LLT: Collimator lens Y-stage pos. (micron)
D_LTCLZP	%10.3f	integer	micron	LLT: Collimator lens Z-stage pos. (micron)

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[AO188 Dictionary 4/4]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
D_LTM3XP	%10.3f	integer	micron	LLT: M3X Stage position of (micron)
D_LTM3ZP	%10.3f	integer	micron	LLT: M3Z Stage position of (micron)
D_LTL PWR	%6.2f	double	Watt	LLT: Laser power at LLT (Watt)
D_LTT OPT	%6.2f	double	degC	LLT: Temperature at OPT side (degC)
D_LTT IR	%6.2f	double	degC	LLT: Temperature at IR side (degC)
D_LTT FRT	%6.2f	double	degC	LLT: Temperature at FRONT side (degC)
D_LTT RER	%6.2f	double	degC	LLT: Temperature at REAR side (degC)
D_LT SHUT	%12s	string		LLT: Shutter status (OPEN/CLOSE)
D_LTC POL	%12s	string		LTCS: Policy (FirstON/Classical)
D_LTC SHS	%12s	string		LTCS: Status of shuttering (OPEN/CLOSE)
D_LTC LST	%12s	string		LTCS: Status of laser propagation (ONSKY/ON/OFF)
D_LTC TCS	%12s	string		LTCS: Status of collision with telescopes
D_LTC STS	%12s	string		LTCS: Status of collision with satellite
D_LTC TTW	%8d	integer	sec	LTCS: Time until telescope collision (sec)
D_LTC STW	%8d	integer	sec	LTCS: Time until satellite collision (sec)

## 10.2.2 AO36(Adaptive Optics) 固有ヘッダ辞書

[AO36 Dictionary]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
A_STATE	%s	string		AO state ALIVE,OFF
A_APDAV	%6.1f	double		APD average counts
A_LOOP	%s	string		Loop state OFF,READ,DM,TT,ALL
A_DM GAIN	%8.5f	double		DM gain
A_TT GAIN	%8.5f	double		TT gain
A_DM CMTX	%s	string		DM control matrix
A_TT CMTX	%s	string		TT control matrix
A_VM VOLT	%4.1f	double		VM voltage(optical gain)
A_VM FREQ	%6.1f	double		VM frequency
A_M1 POS	%s	string		AO pick-up mirror position IN,OUT,UNDEF
A_M1 STAT	%s	string		AO pick-up mirror state INIT,SIM,UNDEF
A_M1 PULS	%d	integer		AO pick-up mirror pulses
A_I STAT	%s	string		VM Iris state INIT,SIM,UNDEF
A_I PULS	%5d	integer		VM Iris pulses
A_R STAT	%s	string		GSAU radius state INIT,SIM,UNDEF
A_T STAT	%s	string		GSAU theta state INIT,SIM,UNDEF
A_F STAT	%s	string		GSAU focus state INIT,SIM,UNDEF
A_C STAT	%s	string		GSAU con-length state INIT,SIM,UNDEF
A_R PULS	%4d	integer		GSAU radius pulses
A_T PULS	%5d	integer		GSAU theta pulses
A_F PULS	%d	integer		GSAU focus pulses
A_C PULS	%5d	integer		GSAU con-length pulses
A_IDX OFF	%f	double		Ins. detector X pixel offset
A_IDY OFF	%f	double		Ins. detector Y pixel offset
A_IDX 0	%f	double		Ins. detector X zero point
A_IDY 0	%f	double		Ins. detector Y zero point
A_GS_RA	%s	string		AO guide star RA
A_GS_DEC	%s	string		AO guide star DEC
A_GS_MAG	%f	double	mag	AO guide star magnitude

## 10.2.3 CIAO 固有ヘッダ辞書

[CIAO Dictionary 1/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
C_OMASK	%15s	string		Identifier of the Occulting Mask
C_LYOTST	%15s	string		Identifier of the Lyot Stop
C_LYOANG	%5.1f	double	degree	Lyot stop position angle
C_CAMERA	%15s	string		Camera mode
C_BNCTMP	%6.2f	double	K	Optical bench temperature
C_COLX	%6.2f	double	um	Collimator lens x position
C_COLY	%6.2f	double	um	Collimator lens y position
C_VACUUM	%8.3f	double	torr	Vacuum inside dewar
C_SHUTTR	%3s	string		Shutter above CIAO on/off
C_DETPOS	%5d	integer	um	Detector stage position

## [CIAO Dictionary 2/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
C_WATER1	%5.2f	double	1/min	Water flow to rack1
C_WATER2	%5.2f	double	1/min	Water flow to rack2
C_AO	%15s	string		On or off of adaptive optics
C_AO-WFS	%7.5f	double		Sigma of deformable mirror
C_AO-TIP	%15s	string		AO tip-tilt on/off
C_AO-FRE	%5d	integer	Hz	Frequency of AO loop
C_VGGCL	%5.2f	double	V	Vggcl
C_VDET	%5.2f	double	V	Vdet
C_VDDUC	%5.2f	double	V	Vdduc
C_VBIAS	%5.2f	double	V	Vdduc
C_SLWCNT	%5d	integer		slow count
C_NDR	%5d	integer		Non destructive readout
C_GRSTNS	%5d	integer		global reset count
C_SHTPOS	%5d	integer		Shutter position
C_FPOS01	%5d	integer		Filter position
C_FPOS02	%5d	integer		Filter position
C_FPOS03	%5d	integer		Filter position
C_PIXSCL	%5.1f	double	mas/pix	Pixel scale
C_PXSCL	%s	string		Pixel scale
C_CAMPOS	%d	integer		Position of camera optics
C_MSKDIM	%f	double	mm	mask diameter
C_MSKPSX	%f	double	pix	mask position in X
C_MSKPSY	%f	double	pix	mask position in Y
C_MSKPOS	%d	integer		position of mask
C_STOPID	%s	string		Identifier of the stop
C_STPANG	%6.2f	double	degree	position angle of the stop
C_CRSDIS	%s	string		Cross disperser
C_RTPOS1	%f	double	mm	Reterder1 position
C_RTAGL1	%f	double	degree	Reterder1 angle
C_RTOS1	%f	double	degree	Reterder1 offset angle
C_RTPOS2	%f	double	mm	Reterder2 position
C_RTAGL2	%f	double	degree	Reterder2 angle
C_RTOS2	%f	double	degree	Reterder2 offset angle
C_RTPOS3	%f	double	mm	Reterder3 position
C_RTAGL3	%f	double	degree	Reterder3 angle
C_RTOS3	%f	double	degree	Reterder3 offset angle
C_POSSLT	%s	string		Slit for polarimetry
C_PSANG	%f	double	degree	Position angle of pol slit

## 10.2.4 CISCO/OHS 固有ヘッダ辞書

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
O_MSK	%30s	string		MASK name of OH Suppression
O_SLT	%30s	string		OHS slit
O_SLTLEN	%7.3f	double	arcsec	OHS slit length (arcsec)
O_SLTWID	%7.3f	double	arcsec	OHS slit width (arcsec)
O_FOCVAL	%7.3f	double		OHS FOCUS Value

## 10.2.5 COMICS 固有ヘッダ辞書

## [COMICS Dictionary 1/3]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
Q_DTYPE	%10s	string		type of this file spec/img/slitview
Q_OBSID	%8d	integer		Observation ID of COMICS
Q_WINDOW	%10s	string		Entrance Window
Q_M1MOTA	%8d	integer		Pulse count of 1st mir. para to bench
Q_M1MOTB	%8d	integer		Pulse count of 1st mir. vert to bench
Q_SLTVIEW	%8s	string		Slit Viewer on/off
Q_SPPFILE	%20s	string		File name of spectroscopy
Q_SVWMIN	%10.4f	double	nm	Observed Wavelength of S Viewer min
Q_SVWMAX	%10.4f	double	nm	Observed Wavelength of S Viewer max
Q_DETTP1	%10.5f	double	K	Temperature of the detector spec-1
Q_DETTP2	%10.5f	double	K	Temperature of the detector spec-2
Q_DETTP3	%10.5f	double	K	Temperature of the detector spec-3

10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[COMICS Dictionary 2/3]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
Q_DETP4	%10.5f	double	K	Temperature of the detector spec-4
Q_DETP5	%10.5f	double	K	Temperature of the detector spec-5
Q_DETP1	%10.5f	double	K	Temperature of the detector img
Q_DETS1	%s	string		COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-1
Q_DETS2	%s	string		COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-2
Q_DETS3	%s	string		COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-3
Q_DETS4	%s	string		COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-4
Q_DETS5	%s	string		COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-5
Q_CFTPS	%s	string		COMICS COLD FINGER TEMP SPEC
Q_CFTP1	%6.2f	double	K	Temp. of the cooled finger spec
Q_CFTP2	%6.2f	double	K	Temp. of the cooled finger img
Q_CFTP1	%s	string	K	COMICS COLD FINGER TEMP IMAGING
Q_OPTTP	%s	string		COMICS OPTICS TEMP
Q_OPTTP1	%6.2f	double	K	Temp. of the optics spec-A
Q_OPTTP2	%6.2f	double	K	Temp. of the optics spec-B
Q_OPTTP3	%6.2f	double	K	Temp. of the optics spec-C
Q_OPTTP4	%6.2f	double	K	Temp. of the optics img-A
Q_OPTTP5	%6.2f	double	K	Temp. of the optics img-B
Q_OPTTP6	%6.2f	double	K	Temp. of the optics img-C
Q_COHTP1	%6.2f	double	K	Temp. of the cooler head spec
Q_COHTP2	%6.2f	double	K	Temp. of the cooler head img
Q_SHDTP1	%6.2f	double	K	Temp. of the shield A
Q_SHDTP2	%6.2f	double	K	Temp. of the shield B
Q_ABTP1	%6.2f	double	K	Temperature of Ambient thermometer
Q_ABTP2	%6.2f	double	K	Temperature of Ambient thermometer
Q_ABTP3	%6.2f	double	K	Temperature of Ambient thermometer
Q_IMCHIP	%s	string		COMICS IMAGING CHIP ID
Q_IMVSC	%s	string		COMICS IMAGING CHIP VSSCLK VOLTAGE
Q_IMVSS	%s	string		COMICS IMAGING CHIP VSS VOLTAGE
Q_IMBS0	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS0 VOLTAGE
Q_IMBS1	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS1 VOLTAGE
Q_IMBS2	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS2 VOLTAGE
Q_IMBS3	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS3 VOLTAGE
Q_IMBS4	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS4 VOLTAGE
Q_IMBS5	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS5 VOLTAGE
Q_IMBS6	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS6 VOLTAGE
Q_IMBS7	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS7 VOLTAGE
Q_IMBS8	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS8 VOLTAGE
Q_IMBS9	%s	string		COMICS IMAGING CHIP BIAS9 VOLTAGE
Q_IMCS00	%s	string		COMICS IMAGING CHIP CS00 CURRENT
Q_IMCS01	%s	string		COMICS IMAGING CHIP CS00 CURRENT
Q_IMCS02	%s	string		COMICS IMAGING CHIP CS02 CURRENT
Q_IMCS03	%s	string		COMICS IMAGING CHIP CS03 CURRENT
Q_IMCS04	%s	string		COMICS IMAGING CHIP CS00 CURRENT
Q_DETST	%s	string		Detector Readout Status
Q_S1CHIP	%s	string		COMICS SPEC-POSITION-1 CHIP ID
Q_S2CHIP	%s	string		COMICS SPEC-POSITION-2 CHIP ID
Q_S3CHIP	%s	string		COMICS SPEC-POSITION-3 CHIP ID
Q_S4CHIP	%s	string		COMICS SPEC-POSITION-4 CHIP ID
Q_S5CHIP	%s	string		COMICS SPEC-POSITION-5 CHIP ID
Q_SPVSC	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP VSSCLK VOLTAGE
Q_SPVSS	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP VSS VOLTAGE
Q_SPBS0	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS0 VOLTAGE
Q_SPBS1	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS1 VOLTAGE
Q_SPBS2	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS2 VOLTAGE
Q_SPBS3	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS3 VOLTAGE
Q_SPBS4	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS4 VOLTAGE
Q_SPBS5	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS5 VOLTAGE
Q_SPBS6	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS6 VOLTAGE
Q_SPBS7	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS7 VOLTAGE
Q_SPBS8	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS8 VOLTAGE
Q_SPBS9	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP BIAS9 VOLTAGE
Q_SPCS00	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS00 CURRENT
Q_SPCS02	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS02 CURRENT
Q_SPCS03	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS03 CURRENT
Q_SPCS10	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS10 CURRENT
Q_SPCS12	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS12 CURRENT
Q_SPCS13	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS13 CURRENT
Q_SPCS20	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS20 CURRENT
Q_SPCS22	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS22 CURRENT
Q_SPCS23	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS23 CURRENT
Q_SPCS30	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS30 CURRENT
Q_SPCS32	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS32 CURRENT
Q_SPCS33	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS33 CURRENT
Q_SPCS40	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS40 CURRENT
Q_SPCS42	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS42 CURRENT
Q_SPCS43	%s	string		COMICS SPECTROSCOPY CHIP CS43 CURRENT
Q_RRSTR1	%d	integer		Reset Row Start Width (ND)
Q_CHWB	%d	integer		Wipe Exposure Number in a Chop-beam

## [COMICS Dictionary 3/3]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
Q_CHEB	%d	integer		Exporsure Number in a Chop-beam
Q_CHCN	%d	integer		Chopping Number in this file
Q_CHAM	%d	integer		Add Mode 0:RAW 1:ADD 2:ECO
Q_CTYPE	%1d	integer		Clock Type 0-9
Q_YSTRT	%d	integer		Readout Region Y start
Q_1EXP	%.3f	double	sec	Integration time per exp. (sec) = EXPTIME
Q_1FRAME	%.3f	double	sec	Integration time per frame(co-added) (sec)
Q_CHTHR	%.2f	double		Chopping Throw
Q_CHDEG	%.2f	double		Chopping Degree
Q_GETVER	%s	string		FITS header VERSION
Q_CLKVER	%30s	string		Clock version
Q_CLKFL	%30s	string		Clock macro file name
Q_CLKMCC	%30s	string		Comment on clock pattern macro
Q_CLKNM	%30s	string		Clock pattern name
Q_CLKCLC	%30s	string		Comment on each clock pattern
Q_PIXTIM	%6.2f	double	microsec	Clock duration for a pixel
Q_FRRATE	%8.4f	double	Hz	Detector Framerate
Q_READTM	%12.8f	double	sec	Time for reading out 1 exp
Q_NDRATE	%3d	integer	1/243	N.D. rate of the detector
Q_NDEFF	%10.8f	double		efficiency of the integ by using N.D.
Q_CHOP	%8s	string		Chopping on/off
Q_CPWTP	%8s	string		Tip-tilt with chopping on/off
Q_CPBMS	%16s	string		Chopping beam at the 1st exp.
Q_CPFREQ	%8.4f	double	Hz	Chopping Frequency
Q_CPTIME	%10.6f	double	sec	Chopping period per 1 beam
Q_CPEXP	%d	integer		Number of exp of 1 chopping beam
Q_CPEXAD	%d	integer		Number of coadded exp.
Q_CPFRAF	%d	integer		Number of frame of 1 chopping beam
Q_CPNUM	%d	integer		Number of chopping in this file
Q_INT1BM	%.6f	double	sec	Integration time per 1 position
Q_CPTHWR	%10.4f	double	arcsec	Chopping throw
Q_CPPA	%8.4f	double	deg	Chopping P.A.
Q_NDTIME	%.2f	double	sec	Nodding period
Q_NDOFRA	%10.4f	double	arcsec	Nodding offset R.A.
Q_NDOFDE	%8.4f	double	arcsec	Nodding offset Dec
Q_NDBEM	%12s	string		Nodding Beam main/offset
Q_NDCOM	%30s	string		Comment about Nodding
Q_GRTMOT	%d	integer		Pulse count of grating motor
Q_GRTPOS	%d	integer		Grating Position in pulse
Q_GRTANG	%10.6f	double	deg	Grating Tilt Angle
Q_WVMIN1	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-1 min
Q_WVMAX1	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-1 max
Q_WVMIN2	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-2 min
Q_WVMAX2	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-2 max
Q_WVMIN3	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-3 min
Q_WVMAX3	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-3 max
Q_WVMIN4	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-4 min
Q_WVMAX4	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-4 max
Q_WVMIN5	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-5 min
Q_WVMAX5	%10.4f	double	nm	Observed Wavelen on Spec Det-5 max

## 10.2.6 FMOS 固有ヘッダ辞書

(注: Image Extension が存在する場合あり)。

## [FMOS Dictionary 1/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
B_SPECID	%s	string		Spectrograph ID (SPEC1/SPEC2)
B_SPEMOD	%s	string		Spectrograph mode (LOW/HIGH1/HIGH2/HIGH3/HIGH4)
B_SPETMP	%s	string		Spectrograph temperature (K)
B_SPEGID	%s	string		Grating ID name
B_SPEMID	%s	string		OH suppression mask ID name
B_SPEVID	%s	string		VPH grating ID name
B_SLTPDX	%s	string		Slit unit X position (mm)
B_SLTPDY	%s	string		Slit unit Y position (mm)
B_SLTPDZ	%s	string		Slit unit Z position (mm)
B_GRTPOS	%f	float	degree	Grating unit tilt (degree)
B_MSKPDZ	%f	float	mm	Mask unit Z position (mm)
B_SPEVST	%s	string		VPH grating status (IN/OUT)
B_CAMTMP	%s	string		Camera system temperature (K)
B_DETPDZ	%s	string		Detector focus position (mm)

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### [FMOS Dictionary 2/2]

Header	Value			
Key Word	Format	Type	Unit	Comment
B_DETPDA	%s	string		Detector tilt angle (degree)
B_DETPDB	%s	string		Detector tip angle (degree)
B_DETTMP	%s	string		Detector temperature (K)
B_SEEING	%f	float	arcsec	Seeing size measured with Echidna Fibre AG (arcsec)
B_SEERMS	%f	float	arcsec	Seeing size variation RMS measured with Echidna
B_AGERR	%f	float	arcsec	Guide err RMS measured with Echidna Fibre AG (arcsec)
B_FOCVA1	%s	string		Value from Encoder 1 of the focus unit (mm)
B_FOCVA2	%s	string		Value from Encoder 2 of the focus unit (mm)
B_FOCVA3	%s	string		Value from Encoder 3 of the focus unit (mm)
B_CMMX	%s	string		X position of prime focus corrector (mm)
B_CMMY	%s	string		Y position of prime focus corrector (mm)

### 10.2.7 FOCAS 固有ヘッダ辞書

(注: ASCII Table Extension あり)。

Header	Value			
Key Word	Format	Type	Unit	Comment
F_TMP-A	F6.2	double	K	Temperature of MOS unit(K)
F_TMP-B	F6.2	double	K	Temperature of lens unit (K)
F_TMP-C1	F6.2	double	K	Temperature of collimator beam unit-1 (K)
F_TMP-C2	F6.2	double	K	Temperature of collimator beam unit-2 (K)
F_TMP-C3	F6.2	double	K	Temperature of collimator beam unit-3 (K)
F_TMP-D	F6.2	double	K	Temperature of Camera lens unit (K)
F_TMP-E1	F6.2	double	K	Temperature of VME-1 (K)
F_TMP-E2	F6.2	double	K	Temperature of VME-2 (K)
F_TMP-F1	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit A-1 (K)
F_TMP-F2	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit A-2 (K)
F_TMP-G1	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit B-1 (K)
F_TMP-G2	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit B-2 (K)
F_TMP-H1	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit C-1 (K)
F_TMP-H2	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit C-2 (K)
F_TMP-I1	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit D-1 (K)
F_TMP-I2	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit D-2 (K)
F_TMP-J1	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit E-1 (K)
F_TMP-J2	F6.2	double	K	Temperature of driver-unit E-2 (K)
F_DEWERY	F8.2	double	um	X-position of dewer stage (micron meter)
F_DEWERY	F8.2	double	um	Y-position of dewer stage (micron meter)
F_DEWERY	F8.2	double	um	Z-position of dewer stage (micron meter)
F_HOLANG	F3.1	double	degree	angle of mask holder (degree)
F_MSK-ID	A9	string		ID of mask (for all mode)
F_CAD-ID	A9	string		ID of CAD data for mask cutting
F_CADREF	A50	string		ID/name of image/catalog data for mask design
F_DISPERS	F5.3	double	nm/pixel	dispersion of grism (nm / pixel)
F_SLT-NO	I3	integer		total # of slit on mask
F_POSANG	F6.2	double	degree	PA of cross-dispersion axis (degree)
F_FCSDMOD	%s	string		Observation Mode
F_WIPE	%s	string		CCD Wipe Rate
F_READ	%s	string		CCD Readout Rate

### 10.2.8 HDS 固有ヘッダ辞書

(注: ASCII Table Extension 有)。

#### [HDS Dictionary 1/2]

Header	Value			
KeyWord	Format	Type	Unit	Comment
H_INPOWR	f6.2	double	Volt	Input power for the flat lamp
H_IMSLCR	a8	string		Image slicer (ON, OFF)
H_ISTYPE	a10	string		Type of the image slicer
H_S-MSK1	f6.3	double	mm	Upper mask position from the center
H_S-MSK2	f6.3	double	mm	Lower mask position from the center
H_S-INCL	f7.2	double		Slit inclination angle at the horizontal plane
H_D-UNIT	i1	integer		ID number of the detector unit
H_D-OTHR	a10	string		Use of the other CCD in this mosaic
H_SHUTTR	a10	string		Entrance shutter (OPEN, CLOSE)
H_HARTMN	a10	string		Hartmann shutter (U-OPEN,L-OPEN,ALL-OPEN,ALL-CLOSE)
H_COLLIM	a10	string		Collimator (BLUE, RED)

[HDS Dictionary 2/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
H_CLPSTN	f6.2	double	mm	Collimator position (mm)
H_CLFOCL	f10.5	double	mm	Collimator focal length (mm)
H_CLOFFA	f10.5	double	degree	Collimator offset angle (degree)
H_EHELL	a10	string		Echelle (BLUE, RED, NIR)
H_ECONST	f7.3	double	grooves/mm	Ruling pitch (grooves/mm)
H_EBLAZE	f7.3	double	degree	Blaze Angle (degree)
H_EEPSRN	f7.3	double	degree	Offset Angle of the Incident Beam (degree)
H_EGAMMA	f7.3	double	degree	Echelle Gamma Angle (constant)
H_EROTAN	f10.5	double	degree	Echelle Rotation Angle (degree)
H_CROSSD	a10	string		Cross Disperser (BLUE, RED, MIRROR, NIR)
H_CCONST	f7.3	double	grooves/mm	Ruling pitch (grooves/mm)
H_CBLAZE	f7.3	double	degree	Blaze Angle (degree)
H_CEPSRN	f7.3	double	degree	Offset Angle at Blaze Wavelength (degree)
H_CGAMMA	f7.3	double	degree	Cross Disperser Gamma Angle (constant)
H_CTABAN	f10.5	double	degree	Rotation angle of the turn table (degree)
H_CROTAN	f10.5	double	degree	Cross Disperser Rotation Angle (degree)
H_CMFL	f10.5	double	mm	Camera focal length (mm)
H_FOCUS	f10.5	double	mm	Focusing unit position (mm)
H_PITCH	f9.5	double	degree	Focusing unit pitching angle (degree)
H_YAWING	f9.5	double	degree	Focusing unit yawing angle (degree)
H_F-DRV1	f9.5	double	mm	Focusing driver1 position (mm)
H_F-DRV2	f9.5	double	mm	Focusing driver2 position (mm)
H_F-DRV3	f9.5	double	mm	Focusing driver3 position (mm)
H_DETROT	f9.5	double	degree	Rotation angle of the detector unit (degree)
H_ET1AVE	f6.2	double	K	Average (Kelvin)
H_ET1MIN	f6.2	double	K	Minimum (Kelvin)
H_ET1MAX	f6.2	double	K	Maximum (Kelvin)
H_ET1DEV	f6.2	double	K	Standard deviation (Kelvin)
H_AO-TYP	a20	string		Type of correction (Tip-Tilt )
H_AO-ORD	i3	integer		Maximum order included
H_AO-OBJ	a20	string		star used for wavefront correction
H_AO-RA	a20	string		RA of star used for wavefront correction
H_AO-DEC	a20	string		Dec of star used for wavefront correction
H_ZAXIS1	a20	string		Axis1 of zeroth order light monitor of Echelle (Along slit/Cross slit/None)
H_ZAXIS2	a20	string		Axis2 of zeroth order light monitor of Echelle (Along slit/Cross slit/None)
H_ZA1POS	f7.2	double	pixel	peak position in axis1
H_ZA2POS	f7.2	double	pixel	peak position in axis2
H_ZWID1	f7.2	double	pixel	Width in axis1 of the stellar image (pixel)
H_ZWID2	f7.2	double	pixel	Width in axis2 of the stellar image (pixel)
H_ZDELTA	f6.4	double	mm	Pixel size (mm)
H_ZSCALE	f8.5	double	mm/pixel	Physical length on the slit plane projected into one pixel
H_ZTMP	f5.1	double	K	Detector temperature (Kelvin)
H_SUPER	a10	string		Super Resolution Mode (POS1, POS2, NONE)
H_AG-OBJ	a20	string		Guide object name
H_AG-ORA	a20	string		RA of the guide object
H_AG-ODE	a20	string		Dec of the guide object
H_AG-RA	a20	string		RA of the tracked pos. on the slit guide pos.
H_AG-DEC	a20	string		Dec of the tracked pos. on the slit guide pos.
H_AG-EQN	f6.1	double		Equinox of H_AG-RA and H_AG_DEC
H_I2CELL	a8	string		I2 Cell Mode(USE/NOUSE)
H_LM	a8	string		(USE/NOUSE)
H_I2TEMP	f5.1	double		
H_LMINTG	f5.1	double		
H_I2POS	a8	string		
H_LMPOS	a8	string		
H_ETMP1	f5.1	double	K	Nasmyth Temperature 1 (Kelvin)
H_ETMP2	f5.1	double	K	Nasmyth Temperature 2 (Kelvin)
H_GAIN1	f6.3	double		Readout gain of left (smaller X) side of CCD
H_GAIN2	f6.3	double		Readout gain of right (larger X) side of CCD
H_OSMIN1	i4	integer		Start of overscan region for AXIS1
H_OSMAX1	i4	integer		End of overscan region for AXIS1
H_OSMIN2	i4	integer		Start of overscan region for AXIS2
H_OSMAX2	i4	integer		End of overscan region for AXIS2
H_ISUNIT	i3	integer		Image Slicer Unit (0:NOUSE)
H_ISWID	f7.3	double		Image Slicer Slit Width (mm) (0:NOUSE)
H_ISSLIC	i3	integer		Image Slicer Slice Number (0:NOUSE)

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.2.9 HiCIAO 固有ヘッダ辞書

[HiCIAO Dictionary 1/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
P_HDRVER	%15s	string		Version of the FITS header
P_TRMODE	%15s	string		Tracking mode of Lyot stop
P_EXPMOD	%15s	string		Exposure mode (SHUTTER or ASIC)
P_VACUUM	%5.2f	float	torr	Vacuum inside dewa
P_OB-TMP	%5.2f	float	K	Optical bench temperature
P_VRST	%5.2f	float	V	Vreset
P_VDSUB	%5.2f	float	V	Dsub
P_CLK	%5.2f	float	microsec/pix	Clock speed
P_DETRCH	%5d	integer		Number of detector readout channels (4/32)
P_DETDUM	%5d	integer		Number of dummy readouts
P_FIMAGE	%15s	string		Keep all Fowler sampling images?
P_CIMAGE	%15s	string		Keep all coadd images?
P_COMP	%15s	string		Compensator (on/off)
P_SHUTOP (HST)	%15s	string		MM/DD HH:MM:SS.SS Shutter Opening Time
P_FMID	%15s	string		Field Mask ID
P_FMSLT	%5d	integer		Slot number of field mask
P_FMPLS	%5.2f	float	pulse	Field mask position
P_FLID	%15s	string		Field lens ID
P_FLSLT	%5d	integer		Slot number of field lens
P_FLXPLS	%5.2f	float	pulse	Field lens x position
P_FLYPLS	%5.2f	float	pulse	Field lens y position
P_FLDX	%5.2f	float	pix	Field lens dx position
P_FLDY	%5.2f	float	pix	Field lens dy position
P_COLID	%15s	string		Collimator position ID
P_COLPLS	%5.2f	float	pulse	Collimator z position
P_WPID	%15s	string		Wolliston prism ID
P_WPSLT	%5d	integer		Slot number of Wollaston prism
P_WPPLS	%5.2f	float	pulse	Wollaston prism stage position
P_WPZPOS axis	%15s	string		Wollaston prism position along optical axis
P_FW1SLT	%5d	integer		Slot number of filter wheel 1
P_FW1PLS	%5.2f	float	pulse	Filter position of filter wheel 1
P_FW1HS	%5.2f	float	mV	Hall sensor value of filter wheel 1
P_FW2SLT	%5d	integer		Slot number of filter wheel 2
P_FW2PLS	%5.2f	float	pulse	Filter position of filter wheel 2
P_FW2HS	%5.2f	float	mV	Hall sensor value of filter wheel 2
P_FW3SLT	%5d	integer		Slot number of filter wheel 3
P_FW3PLS	%5.2f	float	pulse	Filter position of filter wheel 3
P_FW3HS	%5.2f	float	mV	Hall sensor value of filter wheel 3
P_DIFF01	%15s	string		Filter ID in channel 1
P_DIFF02	%15s	string		Filter ID in channel 2
P_DIFF03	%15s	string		Filter ID in channel 3
P_DIFF04	%15s	string		Filter ID in channel 4
P_PIXSCL	%5.2f	float	mas/pix	Pixel scale
P_FCSID	%15s	string		Focus position ID
P_DETPOS	%5d	integer	pulse	Detector stage focus position
P_AOIMR	%5.2f	float	degree	Position of AOImR
P_IMROFF	%5.2f	float	degree	Offset angle of AOImR
P_OMID	%15s	string		Identifier of occulting mask
P_OMDIA	%5.2f	float	mm	Mask diameter
P_LSID	%15s	string		Identifier of the stop
P_LSANG	%5.2f	float	degree	Position angle of the stop
P_STAG1	%15s	string		Identifier of stage1
P_STGPS1	%5.2f	float		Position of stage1
P_STAG2	%15s	string		Identifier of stage2
P_STGPS2	%5.2f	float		Position of stage2
P_STAG3	%15s	string		Identifier of stage3
P_STGPS3	%5.2f	float		Position of stage3
P_RTPOS1	%5.2f	float	mm	Position of retarder1
P_RTAGL1	%5.2f	float	degree	Angle of retarder1
P_RTDFS1	%5.2f	float	degree	Offset angle of retarder1
P_ROTMD1	%15s	string		Rotation Mode of retarder1
P_RTPOS2	%5.2f	float	mm	Position of retarder2
P_RTAGL2	%5.2f	float	degree	Angle of retarder2
P_RTDFS2	%5.2f	float	degree	Offset angle of retarder2
P_ROTMD2	%15s	string		Rotation Mode of retarder2
P_RTPOS3	%5.2f	float	mm	Position of retarder3
P_RTAGL3	%5.2f	float	degree	Angle of retarder3
P_RTDFS3	%5.2f	float	degree	Offset angle of retarder3
P_ROTMD3	%15s	string		Rotation Mode of retarder3
P_RTPOS4	%5.2f	float	mm	Position of retarder4
P_RTAGL4	%5.2f	float	degree	Angle of retarder4
P_RTDFS4	%5.2f	float	degree	Offset angle of retarder4
P_ROTMD4	%15s	string		Rotation Mode of retarder4



## [HiCIAO Dictionary 2/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
P_POSSLT	%15s	string		Slit for polarimetry
P_PSANG	%5.2f	float	degree	Position angle of pol slit
P_IPX11	%5.2f	float		IP coefficient of X11
P_IPX12	%5.2f	float		IP coefficient of X12
P_IPX13	%5.2f	float		IP coefficient of X13
P_IPX14	%5.2f	float		IP coefficient of X14
P_IPX21	%5.2f	float		IP coefficient of X21
P_IPX22	%5.2f	float		IP coefficient of X22
P_IPX23	%5.2f	float		IP coefficient of X23
P_IPX24	%5.2f	float		IP coefficient of X24

## 10.2.10 Hyper Suprime-Cam 固有ヘッダ辞書

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
T_UFNAME	A40	string		User assigned file name
T_AG	bool	boolean		AG Exposure
T_BEEID	I1	integer		ID for BEE used for CCD readout
T_CCDID	A20	string		Name of CCD
T_CCDSN	A20	string		CCD Serial Number
T_CCDTM	A12	string		CCD Temperature retrieve time
T_CCDTV	F20.2	double	degC	CCD Temperature value
T_CFGFIL	A20	string		Configuration for formatting FITS data
T_DATSET	A30	string		Dataset to which this exposure belongs
T_EFMN11	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch1
T_EFMN12	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch1
T_EFMN21	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch2
T_EFMN22	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch2
T_EFMN31	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch3
T_EFMN32	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch3
T_EFMN41	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch4
T_EFMN42	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch4
T_EFMX11	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch1
T_EFMX12	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch1
T_EFMX21	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch2
T_EFMX22	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch2
T_EFMX31	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch3
T_EFMX32	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch3
T_EFMX41	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch4
T_EFMX42	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch4
T_GAIN1	F6.3	double	e/ADU	Gain for channel 1
T_GAIN2	F6.3	double	e/ADU	Gain for channel 2
T_GAIN3	F6.3	double	e/ADU	Gain for channel 3
T_GAIN4	F6.3	double	e/ADU	Gain for channel 4
T_HEDVER	A30	string		Header Version
T_M2OFF1	F6.3	double	mm	Stewart Platform offset in x
T_M2OFF2	F6.3	double	mm	Stewart Platform offset in y
T_M2OFF3	F6.3	double	mm	Stewart Platform offset in z
T_NFRAME	I3	integer		Number of total frames
T_OSMN11	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch1
T_OSMN12	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch1
T_OSMN21	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch2
T_OSMN22	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch2
T_OSMN31	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch3
T_OSMN32	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch3
T_OSMN41	I4	integer	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch4
T_OSMN42	I4	integer	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch4
T_OSMX11	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch1
T_OSMX12	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch1
T_OSMX21	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch2
T_OSMX22	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch2
T_OSMX31	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch3
T_OSMX32	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch3
T_OSMX41	I4	integer	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch4
T_OSMX42	I4	integer	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch4
T_PNTGID	A50	string		Pointing ID of this exposure
T_PROG	A20	string		Name of research program
T_PURPOS	A30	string		Purpose of this exposure
T_SDOID	I3	integer		SDO-ID of CCD
T_SHTDIR	I1	integer		Which screen moved on this exposure
T_UFNAME	A50	string		Original filename
T_XFLIP	bool	boolean		CCD readout is x-flipped when create image
T_YFLIP	bool	boolean		CCD readout is y-flipped when create image

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.2.11 IRCS 固有ヘッダ辞書

[IRCS Dictionary 1/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
I_ARCH	%1d	integer		ARCHIVED? 0:No 1:Yes
I_HDRVER	%f	double		IRCS HEADER VERSION
I_FNAME	%s	string		FILE NAME
I_TC-SEQ	%40s	string		Telescope controlling sequence
I_NSQ	%3d	integer		Number of the frame in the sequence
I_NSQMAX	%3d	integer		Maximum number of the sequence
I_MCW1NM	%s	string		Camera Wheel 1 element name
I_MCW1PK	%d	integer		Camera Wheel 1 puka
I_CW1HV	%5d	integer		Camera Wheel 1 Hall Value
I_CW1MP	%5d	integer		Camera Wheel 1 motor position
I_MCW2NM	%s	string		Camera Wheel 2 element name
I_CW2PK	%1d	integer		Camera Wheel 2 puka
I_CW2HV	%5d	integer		Camera Wheel 2 Hall Value
I_CW2MP	%5d	integer		Camera Wheel 2 motor position
I_MCW3NM	%s	string		Camera Wheel 3 element name
I_CW3PK	%1d	integer		Camera Wheel 3 puka
I_CW3HV	%5d	integer		Camera Wheel 3 Hall Value
I_CW3MP	%5d	integer		Camera Wheel 3 motor position
I_MFOCMC	%d	integer		Focus Stage microns
I_MFOCHV	%d	integer		Focus Stage hall value
I_MFOCMP	%d	integer		Focus Stage motor position
I_MDFMST	%s	string		Dual Flipmirror State
I_MFM1ST	%s	string		Flipmirror 1 State IN/OUT
I_MFM1HV	%d	integer		Flipmirror 1 Hall Value
I_MFM1MP	%d	integer		FlipMirror 1 motor position
I_MFM2ST	%s	string		Flipmirror 2 state IN/OUT
I_MFM2HV	%d	integer		Flipmirror 2 Hall Value
I_MFM2MP	%d	integer		FlipMirror 1 motor position
I_SLWNM	%s	string		SlitWheel element name
I_SLWPK	%d	integer		Slitwheel puka
I_SLWHV	%d	integer		Slitwheel Hall Value
I_SLWMP	%d	integer		SlitWheel motor position
I_SPWNM	%s	string		Spectrograph Wheel element name
I_SPWPK	%d	integer		Spectrograph Filter Wheel Puka
I_SPWHV	%d	integer		Spectrograph Filter Wheel Hall Value
I_SPWMP	%d	integer		Spectrograph Filter Wheel Motor Position
I_SLWCNT	%d	integer		Number of detector Slow Counts
I_MECHAS	%d	integer		Echelle Arcsec
I_MECHHV	%d	integer		Echelle Hall value
I_MECHMP	%d	integer		Echelle Motor Position
I_MXDSAS	%d	integer		Cross Disperser Arcsec
I_MXDShV	%d	integer		Cross Disperser Hall value
I_MXDShMP	%d	integer		Cross Disperser motor position
I_CKMODE	%s	string		Detector clock mode
I_GRNS	%d	integer	nsec	Detector global reset pulsewidth
I_BGRFL	boolean	boolean		Background Resets flag T:Yes F:No
I_BGRRT	%d	integer	msec	Detector background resets rate
I_BGRDL	%d	integer	msec	Detector background reset delay
I_BGRPW	%d	integer	nsec	Background Resets pulsewidth
I_VGGCL	%.2f	double	V	Detector VGGCL
I_VDET	%.2f	double	V	Detector VDET
I_VDDUC	%.2f	double	V	Detector VDDUC
I_VBIAS	%.2f	double	V	Detector Bias= I_VDET - I_VDDUC (volts)
I_PGAIN	%.3f	double		Gain of Redline Preamp Boards
I_NSUBAR	%d	integer		Number of Sub Arrays
I_SAR1CX	%3d	integer		Subarray 1 center x pixel coord
I_SAR1CY	%3d	integer		Subarray 1 center y pixel coord
I_SAR1WD	%4d	integer		Subarray 1 width
I_SAR1HT	%4d	integer		Subarray 1 height
I_NDRASZ	%10.8f	double	arcsec	Nod R.A. size
I_NDDCSZ	%10.8f	double	arcsec	Nod DEC size
I_DTHSZ	%10.8f	double	arcsec	Dither step size
I_DTHPAT	%s	string		Dither pattern shape
I_DTHNUM	%d	integer		N positions in dither
I_DTHPOS	%d	integer		Dither position number
I_ROTAO	%13.8f	double		Array Rotation AO M1 IN
I_ROTNAO	%13.8f	double		Array Rotation AO M1 OUT
I_ABOFFX	%8.2f	double		Absolute offset from the center of the pattern (RA)
I_ABOFFY	%8.2f	double		Absolute offset from the center of the pattern (Dec)
I_RLOFFX	%8.2f	double		Relative offset from the last frame of the pattern (RA)
I_RLOFFY	%8.2f	double		Relative offset from the last frame of the pattern(Dec)
I_AG-OBJ	%40s	string		Name of the guide-star
I_AG-RA	%12s	string		R.A. of the guide-star
I_AG-DEC	%12s	string		Dec. of the guide-star
I_AG-EQN	%6.1f	double		Equinox of the guide-star position

## [IRCS Dictionary 2/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
I_AG-X	%6.2f	double		Position of the guiding probe (X)
I_AG-Y	%6.2f	double		Position of the guiding probe (Y)
I_AG-R	%6.2f	double		Position of the guiding probe (R)
I_AG-TH	%6.2f	double		Position of the guiding probe (theta)
I_TT-OBJ	%40s	string		Name of the tip-tilt guide-star
I_TT-RA	%12s	string		R.A. of the tip-tilt guide-star
I_TT-DEC	%12s	string		Dec. of the tip-tilt guide-star
I_TT-EQN	%6.1f	double		Equinox of the tip-tilt guide-star position
I_TT-X	%6.2f	double		Position of the guiding probe (X)
I_TT-Y	%6.2f	double		Position of the guiding probe (Y)
I_TT-R	%6.2f	double		Position of the guiding probe (R)
I_TT-TH	%6.2f	double		Position of the guiding probe (theta)
I_AOMODE	%3s	string		A0 mode
I_AO-WFS	%10s	string		Wavefront sensor used for A0
I_AO-GS	%40s	string		Name of the A0 guide star
I_AO-GSM	%3.1f	double	mag	Magnitude of the A0 guide star
I_AO-GSB	%3s	string		Band for the magnitude of the A0 guide star
I_AO-EQN	%6.1f	double		Equinox of the guide-star position
I_AO-X	%6.2f	double		Position of the guiding probe (X)
I_AO-Y	%6.2f	double		Position of the guiding probe (Y)
I_AO-R	%6.2f	double		Position of the guiding probe (R)
I_AO-TH	%6.2f	double		Position of the guiding probe (theta)
I_UFNAME	%40s	string		User assigned file name
I_M-HAT	%5s	string		Status of mechanisms (hatch) HOME/OPEN/CLOSE
I_M-SW	%10s	string		Status of mechanisms (slit wheel)
I_M-FM1	%5s	string		Status of mechanisms (flip mirror 1) HOME/22mas/60mas
I_M-FM2	%5s	string		Status of mechanisms (flip mirror 2) HOME/22mas/60mas
I_M-CFW1	%10s	string		Status of mechanisms (camera filter wheel 1)
I_M-CFW2	%10s	string		Status of mechanisms (camera filter wheel 2)
I_M-CFW3	%10s	string		Status of mechanisms (camera filter wheel 2)
I_M-FS	%20s	string		Status of mechanisms (camera filter wheel 2)
I_M-SFW	%30s	string		Status of mechanisms (spectrograph filter wheel)
I_M-ECH	%30s	string		Status of mechanisms (Echelle drive)
I_M-XD	%30s	string		Status of mechanisms (X-disperser drive)
I_M-ECHE	%10d	integer		Hall sensor value of Echelle drive
I_M-XDE	%10d	integer		Hall sensor value of X-disperser drive
I_DMIN	%6d	integer		MIN DATA VALUE IN FILE
I_DMAX	%6d	integer		MAX DATA VALUE IN FILE
I_DMEAN	%6.2f	double		MEAN DATA VALUE IN FILE
I_DIV	%3d	integer		Normalization value
I_NSARRY	%3d	integer		Number of Sub Arrays
I_AR1MIN	%4d	integer		x of Sub Arrays
I_AR2MIN	%4d	integer		y of Sub Arrays
I_AR1RNG	%4d	integer		width of Sub Arrays
I_AR2RNG	%4d	integer		height of Sub Arrays
I_SUBAB	%1d	integer		SubAB flag. 0=off, 1=on
I_CBMODE	%1d	integer		CB Mode is ARC_D
I_SLCNT	%2d	integer		Number of Slow Counts
I_GRCNT	%4d	integer		Global Reset Count. 1 cnt = 25 nsec
I_BGRSTF	%2d	integer		Background Reset's flag
I_BGRSTT	%4d	integer	msec	Background Reset's msec
I_BGRSTC	%3d	integer		Background Reset's cnt
I_GOSIM	%1d	integer		G0 simulation flag. 0=off, 1=on

## 10.2.12 Kyoto3D-II 固有ヘッダ辞書

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
3_CM4	%s	string		Status of mirror for calibration source
3_FOCUNI	%s	string		Status of focal-plane unit
3_M1M4	%s	string		Status of M1+M4 slide bench
3_MSKWHL	%s	string		Status of mask wheel
3_DISPSR	%s	string		Name of disperser
3_FILWHL	%s	string		Status of filter wheel
3_CAMFOC	%d	integer	pulse	Camera lens focus
3_CMPFIL	%s	string		Status of comparison filter
3_OBJECT	%s	string		Object name in local control program

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.2.13 MIRTOS 固有ヘッダ辞書

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
M_WINDOW	%-8s	string		MIRTOS dewar entrance window
M_M1MOT1	%6d	integer		Beam Stearing Mirror Direction (count)
M_M1MOT2	%6d	integer		Beam Stearing Mirror Direction (count)
M_M2MOT1	%6d	integer		Beam Splitter Direction (count)
M_M2MOT2	%6d	integer		Beam Splitter Direction (count)
M_BEAM	%d	integer		Number of Beam Description M_BEAMn
M_BEAM1	%-8.68s	string		
M_BEAM2	%-8.68s	string		
M_BEAM3	%-8.68s	string		
M_BEAM4	%-8.68s	string		
M_CHID	%-8.16s	string		ID of camera channel of MIRTOS
M_OBSID	%-8.16s	string		ID of set of chop/nod observation
M_TWID	%-8.16s	string		ID of two-wavelength simultaneous file
M_FLATID	%-8.16s	string		ID of the most recent flat field file
M_DARKID	%-8.16s	string		ID of the most recent dark exposure file
M_DET01	%8.5f	double	pixel	Rel X pos of NIR from MIR on sky (pixel)
M_DET02	%8.5f	double	pixel	Rel Y pos of NIR from MIR on sky (pixel)
M_CHOPTM	%8.2f	double	sec	Chopping period (sec)
M_CHOPTH	%8.2f	double	arcsec	Chopping throw (arcsec)
M_CHOPPA	%8.2f	double	degree	Chopping P.A. origin:source/pointing (deg)
M_NODTM	%8.1f	double	sec	Nodding period (sec)
M_NODTH	%8.2f	double	arcsec	Nodding throw (arcsec)
M_NODPA	%8.2f	double	degree	Nodding P.A. origin:source/pointing (deg)
M_RFX1PP	%d	integer		Corner 1 X for Chop+ Nod+
M_RFY1PP	%d	integer		Corner 1 Y for Chop+ Nod+
M_RFX2PP	%d	integer		Corner 2 X for Chop+ Nod+
M_RFY2PP	%d	integer		Corner 2 Y for Chop+ Nod+
M_RFX1MP	%d	integer		Corner 1 X for Chop- Nod+
M_RFY1MP	%d	integer		Corner 1 Y for Chop- Nod+
M_RFX2MP	%d	integer		Corner 2 X for Chop- Nod+
M_RFY2MP	%d	integer		Corner 2 Y for Chop- Nod+
M_RFX1PM	%d	integer		Corner 1 X for Chop+ Nod-
M_RFY1PM	%d	integer		Corner 1 Y for Chop+ Nod-
M_RFX2PM	%d	integer		Corner 2 X for Chop+ Nod-
M_RFY2PM	%d	integer		Corner 2 Y for Chop+ Nod-
M_RFX1MM	%d	integer		Corner 1 X for Chop- Nod-
M_RFY1MM	%d	integer		Corner 1 Y for Chop- Nod-
M_RFX2MM	%d	integer		Corner 2 X for Chop- Nod-
M_RFY2MM	%d	integer		Corner 2 Y for Chop- Nod-
M_O-TMP	%4.1f	double	K	Optics Temp(K) %%d
M_C-TMP1	%4.1f	double	K	CCC 1st stage(K) %%d
M_C-TMP2	%4.1f	double	K	CCC 2nd stage(K) %%d
M_A-TMP1	%4.1f	double	K	Ambient #1(K) %%d
M_A-TMP2	%4.1f	double	K	Ambient #2(K) %%d
M_A-TMP3	%4.1f	double	K	Ambient #3(K) %%d
M_W-TMP	%4.1f	double	K	CCC Coolant Out (K) %%d
M_W-CUR	%4.1f	double	l/min	CCC Coolant (l/min) %%d
M_CLKFL	%-8s	string		Clock file name
M_CLKMR	%-8s	string		Clock pattern macro name
M_CLKMC	%-8s	string		Comment on clock pattern macro
M_PIXTIM	%9.4f	double	sec	Clock duration for a pixel (sec)
M_FRTIME	%9.4f	double	sec	Time to sweep one frame (sec)
M_CBANK	%-8s	string		Running clock bank when data was taken
M_CEFCT	bool	boolean		Clock activity when data taken (T:Conv F:Idle)
M_A-GAIN	%d	integer		Wallace Instruments pre-amp gain
M_A-BWTH	%d	integer	KHz	Wallace Instruments pre-amp BW(KHz)
M_JPORT	%2d	integer		Jump port value when data got at %%d
M_REFSUB	bool	boolean		Subtraction of reference column T:done
M_ARRANG	%-8.10s	string		Data sequence FITS/Raw-hardware version
M_BANK	%-8s	string		Bank name where the data was stored
M_BBPOS	bool	boolean		Black Body Position T:In F:Out
M_BBTMP	%4.1f	double	K	Temperature of Black Body (K) %%d

### 10.2.14 MOIRCS 固有ヘッダ辞書

[MOIRCS Dictionary 1/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
K_DETSPD	%d	integer		Read out speed
K_DETCH	%d	integer		Number of readout channel
K_DETNDM	%d	integer		Number of dummy read
K_DETCDs	%d	integer		Number of CDS

## [MOIRCS Dictionary 2/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
K_P-MINV	%d	integer	pixel	Start vertical pos. of partial readout
K_P-MINH	%d	integer	pixel	Start horizontal pos. of partial readout
K_P-RNGV	%d	integer	pixel	Vertical Range of partial readout
K_P-RNGH	%d	integer	pixe	Horizontal Range of partial readout
K_DETZ1	%.3f	double	V	Detector 1 position sensor voltage
K_DETZ2	%.3f	double	V	Detector 2 position sensor voltage
K_SHUTER	%s	string		Shutter enable/disable/auto
K_T-CP	%.3f	double	K	Temperature of Cooling Path
K_T-BH	%.3f	double	K	Temperature of Bulk Head
K_T-COL	%.3f	double	K	Temperature of Collimator Bench
K_T-CB1	%.3f	double	K	Temperature of 1ch chip box
K_T-CB2	%.3f	double	K	Temperature of 2ch chip box
K_T-MSRF	%.3f	double	K	Temperature of MOS Refregerator
K_T-RBHD	%.3f	double	K	Temperature of Robot Hand
K_TRT11	%d	integer		Hole number of 1ch turret 1
K_TRT21	%d	integer		Hole number of 1ch turret 2
K_TRT31	%d	integer		Hole number of 1ch turret 3
K_TRT12	%d	integer		Hole number of 2ch turret 1
K_TRT22	%d	integer		Hole number of 2ch turret 2
K_TRT32	%d	integer		Hole number of 2ch turret 3
K_TRO11	%d	integer		Offset of 1ch turret 1
K_TRO21	%d	integer		Offset of 1ch turret 2
K_TRO31	%d	integer		Offset of 1ch turret 3
K_TRO12	%d	integer		Offset of 2ch turret 1
K_TRO22	%d	integer		Offset of 2ch turret 2
K_TRO32	%d	integer		Offset of 2ch turret 3
K_MSKID	%d	integer		slit mask ID number
K_CARID	%d	integer		carousel ID number storing slit mask
K_DITWID	%.3f	double	arcsec	Width of dithering
K_DITCNT	%d	integer		Dithering count
K_DITPAT	%s	string		Dithering pattern
K_PAOFST	%.3f	double	degree	MOIRCS position angle offset
K_MCSFA	%.3f	double	degree	Position angle of MOIRCS

## 10.2.15 Suprime-Cam 固有ヘッダ辞書

## [Suprime-Cam Dictionary 1/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
S_UFNAME	A40	CHARACTER		User assigned file name
S_FRMPOS	A4	CHARACTER		Frame position (IIJJ)
S_BCTAVE	F9.3	REAL	ADU	Average count outside effective data
S_BCTSD	F9.3	REAL	ADU	S.D. of the count outside the eff. data
S_AG-OBJ	A40	CHARACTER		Name of the guide-star
S_AG-RA	A12	CHARACTER		R.A. of the guide-star
S_AG-DEC	A12	CHARACTER		Dec. of the guide-star
S_AG-EQN	F6.1	REAL	y	Equinox of the guide-star position
S_AG-X	F7.2	REAL	mm	Position of the guiding probe (X)
S_AG-Y	F7.2	REAL	mm	Position of the guiding probe (Y)
S_AG-R	F7.2	REAL	mm	Position of the guiding probe (R)
S_AG-TH	F7.2	REAL	degree	Position of the guiding probe (theta)
S_ETMED	F6.2	REAL	K	Averaged temp. in Camera enclosure (Kelvin)
S_ETMAX	F6.2	REAL	K	Maximum temp. in Camera enclosure (Kelvin)
S_ETMIN	F6.2	REAL	K	Minimum temp. in Camera enclosure (Kelvin)
S_XFLIP		BOOLEAN		CCD readout is x-flipped when create image
S_YFLIP		BOOLEAN		CCD readout is y-flipped when create image
S_M2OFF1	F6.3	REAL	mm	Stewart Platform x-offset
S_M2OFF2	F6.3	REAL	mm	Stewart Platform y-offset
S_M2OFF3	F6.3	REAL	mm	Stewart Platform z-offset
S_DELTAZ	F6.3	REAL	mm	delta z for FocusTest
S_DELTAD	F6.2	REAL	arcsec	delta Dec for FocusTest
S_SENT		BOOLEAN		Already send to OBC
S_GAIN1	F6.3	REAL	e/ADU	AD conversion factor for ch1 (e/ADU)
S_GAIN2	F6.3	REAL	e/ADU	AD conversion factor for ch2 (e/ADU)
S_GAIN3	F6.3	REAL	e/ADU	AD conversion factor for ch3 (e/ADU)
S_GAIN4	F6.3	REAL	e/ADU	AD conversion factor for ch4 (e/ADU)
S_OSMN11	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch1
S_OSMX11	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch1
S_OSMN21	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch2
S_OSMX21	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch2
S_OSMN31	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch3
S_OSMX31	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch3

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[Suprime-Cam Dictionary 2/2]

Header Key Word	Value Format	Type	Unit	Comment
S_OSMN41	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-overscan region for ch4
S_OSMX41	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-overscan region for ch4
S_OSMN12	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch1
S_OSMX12	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch1
S_OSMN22	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch2
S_OSMX22	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch2
S_OSMN32	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch3
S_OSMX32	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch3
S_OSMN42	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-overscan region for ch4
S_OSMX42	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-overscan region for ch4
S_EFMN11	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch1
S_EFMX11	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch1
S_EFMN21	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch2
S_EFMX21	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch2
S_EFMN31	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch3
S_EFMX31	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch3
S_EFMN41	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of x-effective range for ch4
S_EFMX41	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of x-effective range for ch4
S_EFMN12	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch1
S_EFMX12	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch1
S_EFMN22	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch2
S_EFMX22	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch2
S_EFMN32	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch3
S_EFMX32	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch3
S_EFMN42	I4	INTEGER	pixel	MIN pixel of y-effective range for ch4
S_EFMX42	I4	INTEGER	pixel	MAX pixel of y-effective range for ch4

### 10.3 略号表 (1998/09/09 版)

次ページ参照

10.3. 略号表 (1998/09/09 版)

Abbreviation	meaning	Category
END	END	Action
MID	MIDdle	Action
STR	STaRt	Action
HUM	HUMidity	Environment
PRS	PReSsure	Environment
TMP	TeMPerature	Environment
WND	WiND	Environment
BIN	BiNning	Image
PRD	Partly ReaD out	Image
AO	Adaptive Optics	Instrument
APT	APerTure	Instrument
DET	DETECTOR	Instrument
FLT	FiLTer	Instrument
PIX	PIXel	Instrument
PX	PiXel	Instrument
RET	RETarDer	Instrument
SLT	SLiT	Instrument
ANG	ANGLe	Statistics/Unit
AVE	AVeRage	Statistics/Unit
CEN	CENter	Statistics/Unit
DIR	DIRection	Statistics/Unit
DISP	DISPersion	Statistics/Unit
FCT	FAcTOr	Statistics/Unit
LEN	LENgth	Statistics/Unit
MAX	MAXimum	Statistics/Unit
MED	MEDian	Statistics/Unit
MIN	MINimum	Statistics/Unit
MOD	MODe	Statistics/Unit
PA	Position Angle	Statistics/Unit
RES	RESolution	Statistics/Unit
RNG	RaNGe	Statistics/Unit
SD	Standard Deviation	Statistics/Unit
SPC	SPaCial/SPaCe	Statistics/Unit
SPD	SPeEd	Statistics/Unit
SZ	SiZe	Statistics/Unit
TYP	TYPe	Statistics/Unit
VAL	VALue	Statistics/Unit
WAV	WAVelength	Statistics/Unit
WID	WIDth	Statistics/Unit
ADC	Atmospheric Dispersion Corrector	Telescope
AE	Absolute Encoder	Telescope
AG	AutoGuider	Telescope
AIRM	AIR Mass	Telescope
AZ	AZimuth	Telescope
CAL	CALibration source	Telescope
CS	CaSsegrain focus	Telescope
DEC	DEClination	Telescope
DOM	DOMe / enclosure	Telescope
EL	ELevation	Telescope
ELBX	ELEctric terminal BoX	Telescope
FOC	telescope FOCus	Telescope
FV	Field Viewer	Telescope
IE	Incremental Encoder	Telescope
IMR	IMage Rotator	Telescope
INR	INstrumental Rotator	Telescope
M2	2-ndary Mirror	Telescope
M3	Tertiary Mirror	Telescope
NS	NaSmyth focus	Telescope
PF	Primary Focus	Telescope
PM	Primary Mirror	Telescope
PMA	Primary Mirror Actuator	Telescope
POS	POSition	Telescope
PRB	PRoBe	Telescope
RA	Right Ascension	Telescope
SECZ	SECant of Zenith distance	Telescope
TEL	TELEscope	Telescope
TIP	TiP/Tilt	Telescope
ZD	Zenith Distance	Telescope
HST	Hawaii Standard Time	Time
JD	Julian Date	Time
LST	Local Sidereal Time	Time
MJD	Modified Julian Date	Time
UT	Universal Time	Time

表 24: 略号





## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

OBS-MOD = 'IMAGING' / 固定 %7s
INSTRUME= 'CAC' / Cassegrain Alignment Camera %3s
OBJECT = 'First Light Target' / Object Name %20s
DATA-TYP= 'OBJECT' / 画像により OBJECT/DARK/FLAT/SKY/BIAS %6s
DATASET = 'CACD0000001' / %6s
DETECTOR= 'SI003A-1B' / %30s
GAIN = 1.00 / %5.2f
DET-TMP = 131.0 / Status : FITS.VGW.DET-TMP-AG %6.1f
FILTER01= 'None' / None, ND0.5, ND1.0, ND1.5, ND2.0, ND3.0 %6s
FILTER02= 'U' / None, U, B, V, R, I %4s
EXTEND = F / 固定
END

```

### 10.4.2 CIAO(+AO36) (2003/12/31 版)

#### ● CIAO(+AO36) の Imaging mode

```

1 2 3 4 5 6 7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE = T / DATA IS IN FITS FORMAT
BITPIX = 32 / 32 BITS TWOS COMPLEMENT INTEGERS
NAXIS = 2 / NUMBER OF AXIS
NAXIS1 = 1024 / PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS
NAXIS2 = 1024 / PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS
EXTEND = F / Existence of extension or not
BLANK = 32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE = 1.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BZERO = 0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
COMMENT
COMMENT
COMMENT ***** Telescope, Instrument and FITS header version
COMMENT
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory name
TELESCOP= 'SUBARU' / The name of telescope data obtained
INSTRUME= 'CIAO' / The name of instrument
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
INS-VER = CIAO-H01S02 / version of the instrument / control-soft
COMMENT
COMMENT
COMMENT ***** Observation *****
COMMENT
OBSERVER= 'CIAO' / Observer
PROP-ID = 'o11227' / Proposal ID
DATE-OBS= '2011-10-17' / Observation start date ('yyyy-mm-dd')
UT = '03:58:55.642' / HH:MM:SS.S start UTC at exposure
HST = '17:58:55.642' / HH:MM:SS.S start HST at exposure
LST = '20:40:48.382' / HH:MM:SS.S start LST at exposure
MJD = 52950.16591746 / Modified Julian day
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
DATASET = 'DS0000' / ID of an observation dataset
FRAMEID = 'CIAA00091707' / Image sequential number
EXP-ID = 'CIAE00091402' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD = 'IMAG_SINGLE' / Observation mode
DATA-TYP= 'DARK' / Type / Characteristics of this data
OBJECT = 'DARK' / target Description
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
RA = '20:40:41.637' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '+19:48:49.03' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
EQUINOX = 2000.0 / Standard FK5 (years)
RA2000 = '20:40:41.637' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '+19:48:49.03' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
EXP1TIME= 2.00 / Each exposure time (sec)
COADD = 5 / number of coadd
EXPTIME = 10.00 / Total exposure time (sec)
SEEING = 0.01 / seeing size (arcsec)
AIRMASS = 1.00000 / Air Mass at start
ZD = 0.01 / Zenith distance at start
COMMENT : DARK
COMMENT
COMMENT ***** Telescope Status *****
COMMENT
AZIMUTH = 89.92588 / Azimuth of telescope pointing
M2-TYPE = 'CS_IR' / 2nd mirror type
M2-TIP = 'OFF' / 2nd mirror tip-tilt on-off
INSROT = -0.000 / Angle of instrument rotator
INST-PA = 49.760 / Offset of instrument rotator
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = 'Cassegrain' / Focus where the instrument is attached

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

FOC-VAL =                0.752 / Encoder value of the focus unit
COMMENT
COMMENT
COMMENT ***** Coordinate *****
COMMENT
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
CRPIX1 =                512 / Reference pixel in X
CRPIX2 =                512 / Reference pixel in Y
CRVAL1 =                310.08782083 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 =                19.81363611 / Physical value of the reference pixel Y
CDELTA1 =                0.00000604 / Size projected into a detector pixel X
CDELTA2 =                0.00000604 / Size projected into a detector pixel Y
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
PROJ1 =                0.0 / Projection type of the first axis
PROJ2 =                0.0 / Projection type of the second axis
LONGPOLE=                180.0 / The North Pole of the standard system
PC001001=                1.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PC001002=                0.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PC002001=                0.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PC002002=                1.00000000 / Pixels coordinate translation matrix
COMMENT
COMMENT ***** Environment Condition *****
COMMENT
DOM-HUM =                4.2 / Dome humidity (%)
OUT-HUM =                4.1 / Outside humidity (%)
DOM-TMP =                277.25 / Dome temperature (C)
OUT-TMP =                277.65 / Outside temperature (C)
DOM-WND =                1.50 / Dome wind speed (m/sec)
OUT-WND =                7.40 / Outside wind speed (m/sec)
DOM-PRS =                622.10 / Dome pressure (hpa)
OUT-PRS =                622.10 / Outside pressure (hpa)
WEATHER = 'Fare' / Weather condition
C_VACUUM=                999.99 / Vacuum inside dewar (torr)
C_WATER1=                -99.99 / Water flow rack1 (l/min)
C_WATER2=                -99.99 / Water flow rack2 (l/min)
C_BNCTMP=                57.86 / Optical bench temperature (K)
COMMENT
COMMENT ***** Detector *****
COMMENT
DETECTOR= 'Alladin2' / Name of the detector/CCD
DET-TMP =                29.00 / Detector temperature
DET-TSD =                0.00 / Standard deviation of detector temp.(K)
GAIN =                7.4 / AD conversion factor
C_VGGCL =                -3.25 / Vggcl (v)
C_VDET =                -3.45 / Vdet (v)
C_VDDUC =                -3.75 / Vdduc (v)
C_VBIAS =                0.30 / Vdduc (v)
C_SLWCNT=                12 / slow count
C_NDR =                6 / Non destructive readout
C_GRSTNS=                800 / gloval reset count.
DET-SMPL= 'ARC_D' / Sample method of detector
BIN-FCT1=                1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2=                1 / Binning factor of Y axis
PRD-MIN1=                1 / Start x pos. of partialy read out
PRD-MIN2=                1 / Start y pos. of partialy read out
PRD-RNG1=                1024 / x range of partialy read out
PRD-RNG2=                1024 / y range of partialy read out
DET-RST =                12 / Reset number before exposure
DET-NSMP=                6 / # of multiple sample in each exposure
COMMENT
COMMENT ***** General Optical Configuration *****
COMMENT
C_SHUTTR= 'open' / Shutter OPEN/CLOSE
C_SHTPOS=                0 / Shutter position (pulses)
C_COLX =                -21000 / Collimator lens x position (pix)
C_COLY =                -192000 / Collimator lens y position (pix)
FILTER01= 'block' / Filter name/ID
C_FPOS01=                80000 / Filter position (pulses)
FILTER02= 'open' / Filter name/ID
C_FPOS02=                0 / Filter position (pulses)
FILTER03= 'none' / Filter name/ID
C_FPOS03=                / Filter position (pulses)
C_CAMERA= 'MRM' / Camera mode
C_PIXSCL=                21.7 / Pixel scale (mas/pix)
C_PXSCAL=                22MAS / Pixel scale (mas/pix)
C_CAMPOS=                0 / Position of camera optics (pulses)
C_DETPOS=                130000 / Detector stage position (mm)
COMMENT

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

COMMENT
COMMENT ***** Adaptive Optics *****
COMMENT
A_STATE = UNDEF / AO state ALIVE,OFF
A_APDAV = 241.1 / APD average counts
A_LOOP = 'OFF' / Loop state OFF,READ,DM,TT,ALL
A_DMGIN= 0.01000 / DM gain
A_TTGAIN= 0.00005 / TT gain
A_DMCMTX= C_MTX_DM.cfg / DM control matrix
A_TTCMTX= C_MTX_TT.cfg / TT control matrix
A_VMVOLT= 0.1 / VM voltage(optical gain)
A_VMFREQ= 2060.0 / VM frequency
A_M1POS = 'OUT' / AO pick-up mirror position IN,OUT,UNDEF
A_M1STAT= 'UNDEF' / AO pick-up mirror state INIT,SIM,UNDEF
A_M1PULS= / AO pick-up mirror pulses
A_ISTAT = 'UNDEF' / VM Iris state INIT,SIM,UNDEF
A_IPULS = 10000 / VM Iris pulses
A_RSTAT = 'UNDEF' / GSAU radius state INIT,SIM,UNDEF
A_TSTAT = 'UNDEF' / GSAU theta state INIT,SIM,UNDEF
A_FSTAT = 'UNDEF' / GSAU focus state INIT,SIM,UNDEF
A_CSTAT = 'UNDEF' / GSAU con-length state INIT,SIM,UNDEF
A_RPULS = 5618 / GSAU radius pulses
A_TPULS = 72243 / GSAU theta pulses
A_FPULS = 0 / GSAU focus pulses
A_CPULS = 19782 / GSAU con-length pulses
A_IDXOFF= / Ins. detector X pixel offset
A_IDYOFF= / Ins. detector Y pixel offset
A_IDXO = / Ins. detector X zero point
A_IDYO = / Ins. detector Y zero point
A_GS_RA = / AO guide star RA
A_GS_DEC= / AO guide star DEC
A_GS_MAG= / AO guide star magnitude
COMMENT
COMMENT ***** Coronagraph *****
COMMENT
C_OMASK = 'sapphire' / Identifier of occulting mask
C_MSKDIM= UNDEF / mask diameter (mm)
C_MSKPSX= UNDEF / mask position in X (pix)
C_MSKPSY= UNDEF / mask position in Y (pix)
C_MSKPOS= / position of mask (pulses)
C_STOPID= '8mm' / Identifier of the stop
C_STPANG= 208.00 / position angle of the stop (deg)
COMMENT
COMMENT ***** Spectroscopy *****
COMMENT
SLIT = 'none' / Identifier of the entrance slit used
SLT-LEN = 0.000 / Length of the slit used
SLT-WID = 0.000 / Width of the slit used
SLT-PA = 0.0 / Slit position angle
DISPERSR= 'none' / Disperser
C_CRSDIS= 'none' / Cross disperser
WAVELEN = 0.0000 / Wavelength at detector center
WAV-MIN = 0.0000 / Shortest wavelength focused on detector
WAV-MAX = 0.0000 / Longest wavelength focused on detector
SLTC-RA = 310.08782 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC= 19.81364 / DEC of slit center (degree)
SLTCPIX1= 0.0 / Pixel of slit center (AXIS1)
SLTCPIX2= 0.0 / Pixel of slit center (AXIS2)
COMMENT
COMMENT ***** Polarimetry *****
COMMENT
RETPLAT1= 'OUT' / Identifier of the retarder plate1
C_RTPOS1= 0.0 / Reterder1 position (mm)
C_RTAGL1= 0.0 / Reterder1 angle (deg)
C_RTOFS1= 0.0 / Reterder1 offset angle (deg)
RET-ANG1= 0.0 / Position angle of retarder1 (deg)
RETPLAT2= 'OUT' / Identifier of the retarder plate2
C_RTPOS2= 0.0 / Reterder2 position (mm)
C_RTAGL2= 0.0 / Reterder2 angle (deg)
C_RTOFS2= 0.0 / Reterder2 offset angle (deg)
RET-ANG2= 0.000 / Position angle of retarder2 (deg)
RETPLAT3= 'OUT' / Identifier of the retarder plate3
C_RTPOS3= 0.0 / Reterder3 position (mm)
C_RTAGL3= 0.0 / Reterder3 angle (deg)
C_RTOFS3= 0.0 / Reterder3 offset angle (deg)
RET-ANG3= 0.000 / Position angle of retarder3 (deg)
C_POSSLT= 'none' / Slit for polarimetry
C_PSIANG= / Position angle of pol slit (deg)
POLARIZ1= 'none' / Name of the polarizer
POL-AGL1= 0.0 / Position angle of polarizer (deg)
COMMENT

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```
COMMENT ***** FITS end *****
COMMENT
END
```

### ● CIAO の Polarimetry mode

```

1           2           3           4           5           6           7
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890
-----
SIMPLE      =                               T / DATA IS IN FITS FORMAT
BITPIX     =                               32 / 32 BITS TWOS COMPLEMENT INTEGERS
NAXIS      =                               2 / NUMBER OF AXIS
NAXIS1     =                               1024 / PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS
NAXIS2     =                               1024 / PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS
OBSERVER=  'Itoh      ' / Observer
PROP-ID   =  'o99002  ' / Proposal ID
DATASET   =  '#'      / ID of an observation dataset
FRAMEID   =  'CIAA00000249' / Image sequential number
EXP-ID    =  'CIAE00000434' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD   =  'Imaging ' / Observation mode
DATA-TYP  =  'OBJECT  ' / Type / Characteristics of this data
DISPAXIS  =                               1 / Dispersion axis in frame
WCS-ORIG  =  'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
CRPIX1    =                               512 / Reference pixel in X
CRPIX2    =                               512 / Reference pixel in Y
CRVAL1    =          283.69570000 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2    =          5.00658333 / Physical value of the reference pixel Y
CDELTA1   =          0.00000000 / Size projected into a detector pixel X
CDELTA2   =          0.00000000 / Size projected into a detector pixel Y
CTYPE1    =  'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2    =  'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1    =  'degree  ' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2    =  'degree  ' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
PROJ1     =          0.0 / Projection type of the first axis
PROJ2     =          0.0 / Projection type of the second axis
LONGPOLE  =          180.0 / The North Pole of the standard system
PC001001  =          1.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PC001002  =          0.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PC002001  =          0.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PC002002  =          1.00000000 / Pixels coordinate translation matrix
COMMENT
COMMENT
COMMENT
DATE-OBS=  '1999-12-06' / Observation start date ('yyyy-mm-dd')
UT       =  '18:29:04.817' / HH:MM:SS.S middle UTC at exposure
UT-STR   =  '18:29:04.817' / HH:MM:SS.S middle UTC at start
UT-END   =  '18:29:07.726' / HH:MM:SS.S middle UTC at end
HST      =  '08:29:04.817' / HH:MM:SS.S middle HST at exposure
LST      =  '13:07:34.101' / HH:MM:SS.S middle LST at exposure
MJD      =          51518.77020055 / Modified Julian day
TIMESYS  =  'UTC      ' / Time system used in this header
INSTRUME =  'CIAO    ' / The name of instrument
OBJECT    =  'dummy   ' / target Description
RADECSYS =  'FK5     ' / The equatorial coordinate system
RA        =  '18:54:46.968' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC       =  '+05:00:23.70' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
EQUINOX  =          2000.0 / Standard FK5 (years)
RA2000   =  '18:54:46.968' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000  =  '+05:00:23.70' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
TELCOCUS =  'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS  =  'Cassegrain' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL  =          -0.025 / Encoder value of the focus unit
FILTER01 =  'open    ' / Filter name/ID
FILTER02 =  'open    ' / Filter name/ID
AIRMASS  =          4.11500 / averaged Air Mass
ZD       =          76.14 / Zenith distance at typical time
ZD-STR   =          76.14 / Zenith distance at start
ZD-END   =          76.14 / Zenith distance at end
AZIMUTH  =          89.61928 / Azimuth of telescope pointing
AUTOGUID =  'OFF     ' / Auto guider on/off
M2-TYPE  =  '#'      / 2nd mirror type
M2-TIP   =  '#'      / 2nd mirror tip-tilt on-off
INSROT   =          -152.886 / Angle of instrument rotator
COMMENT
COMMENT
COMMENT
DETECTOR =  'Aladdin2' / Name of the detector/CCD
DET-TMP  =          0.00 / Detector temperature
GAIN     =          1.26 / AD conversion factor
BIN-FCT1 =          1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2 =          1 / Binning factor of Y axis

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

DET-RST = 800 / Reset number before exposure
DET-SMPL= 'ARC_D ' / Sample method of detector
DET-NSMP= 1 / # of multiple sample in each exposure
DET-VER = 'bigdog99.12' / Array control command script name
DET-TSD = 0.00 / Standard deviation of detector temp.(K)
PRD-MIN1= 1 / Start x pos. of partially read out
PRD-MIN2= 1 / Start y pos. of partially read out
PRD-RNG1= 1024 / x range of partially read out
PRD-RNG2= 1024 / y range of partially read out
EXP1TIME= 1.0000 / Each exposure time (sec)
COADD = 1 / # of coadd
EXPTIME = 1.0000 / Total exposure time (sec)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
SLIT = 'none ' / Identifier of the entrance slit used
SLT-LEN = 0.000 / Length of the slit used
SLT-WID = 0.000 / Width of the slit used
SLT-PA = 0.0 / Slit position angle
DISPERSR= 'none ' / Disperser
WAVELEN = 0.0000 / Wavelength at detector center
WAV-MIN = 0.0000 / Shortest wavelength focused on detector
WAV-MAX = 0.0000 / Longest wavelength focused on detector
SLTC-RA = 283.69570 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC= 5.00658 / DEC of slit center (degree)
SLTCP1X1= 0.0 / Pixel of slit center (AXIS1)
SLTCP1X2= 0.0 / Pixel of slit center (AXIS2)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
RETPLAT1= 'none ' / Identifier of the retarder plate1
RETPLAT2= 'none ' / Identifier of the retarder plate2
RET-ANG1= 0.000 / Position angle of retarder1
RET-ANG2= 0.000 / Position angle of retarder2
POLARIZ1= 'none ' / Name of the polarizer
POL-ANG = 0.00 / Position angle of polarizer
COMMENT
COMMENT
COMMENT
C_AO = 'Off ' / On or off of adaptive optics
C_AO-WFS= 0.00000 / Sigma of deformable mirror
C_AO-TIP= 'unknown ' / AO tip-tilt on/off
C_AO-FRE= -99 / Frequency of AO loop (Hz)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
C_OMASK = '1.5 ' / Identifier of occulting mask
C_LYOTST= 'MTK8 ' / Identifier of Lyot stop
C_LYOANG= 31 / Lyot stop position angle (degree)
C_CAMERA= 'PIM ' / Camera mode
C_BNCTMP= 296.68 / Optical bench temperature (K)
C_COLX = 0 / Collimator lens x position (um)
C_COLY = 0 / Collimator lens y position (um)
C_VACUUM= -99.99 / Vacuum inside dewar (torr)
C_SHUTTR= 'unknown ' / Shutter above CIAO on/off
C_DETPOS= 0 / Detector stage position (um)
C_WATER1= -99.99 / Water flow rack1 (l/min)
C_WATER2= -99.99 / Water flow rack2 (l/min)
INS-VER = 'ver9908 ' / Version of the instrument soft/hard
DOM-HUM = 33.0 / Dome humidity (%)
OUT-HUM = 14.5 / Outside humidity (%)
DOM-TMP = 277.95 / Dome temperature (C)
OUT-TMP = 280.85 / Outside temperature (C)
DOM-WND = 0.10 / Dome wind speed (m/sec)
OUT-WND = 4.40 / Outside wind speed (m/sec)
DOM-PRS = 622.90 / Dome pressure (hpa)
OUT-PRS = 622.90 / Outside pressure (hpa)
SEEING = 0.0000 / seeing size (arcsec)
WEATHER = 'Clear ' / Weather condition
EXTEND = F / Existence of extension or not
TELESCOP= 'SUBARU ' / The name of telescope data obtained
OBSERVAT= 'NAOJ ' / Observatory name
OBS-ALOC= 'Observation ' / Allocation mode for Instrument
BLANK = 32768.00 / Value used for NULL pixels
BUNIT = 'ADU ' / Unit of original pixel values
BZERO = 0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
END

```

### ● CIAO の SpectroPolarimetry mode

# 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

1	2	3	4	5	6	7
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890						
-----						
SIMPLE =		T	/	DATA IS IN FITS FORMAT		
BITPIX =		32	/	32 BITS TWOS COMPLEMENT INTEGERS		
NAXIS =		2	/	NUMBER OF AXIS		
NAXIS1 =		1024	/	PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS		
NAXIS2 =		1024	/	PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS		
OBSERVER=	'Itoh'		/	Observer		
PROP-ID =	'o99002'		/	Proposal ID		
DATASET =	'#'		/	ID of an observation dataset		
FRAMEID =	'CIAA00000249'		/	Image sequential number		
EXP-ID =	'CIAE00000434'		/	ID of the exposure this data was taken		
OBS-MOD =	'Imaging'		/	Observation mode		
DATA-TYP=	'OBJECT'		/	Type / Characteristics of this data		
DISPAXIS=		1	/	Dispersion axis in frame		
WCS-ORIG=	'SUBARU Toolkit'		/	Origin of the WCS value		
CRPIX1 =		512	/	Reference pixel in X		
CRPIX2 =		512	/	Reference pixel in Y		
CRVAL1 =	283.69570000		/	Physical value of the reference pixel X		
CRVAL2 =	5.00658333		/	Physical value of the reference pixel Y		
CDEL1 =	0.00000000		/	Size projected into a detector pixel X		
CDEL2 =	0.00000000		/	Size projected into a detector pixel Y		
CTYPE1 =	'RA---TAN'		/	Pixel coordinate system		
CTYPE2 =	'DEC--TAN'		/	Pixel coordinate system		
CUNIT1 =	'degree'		/	Units used in both CRVAL1 and CDEL1		
CUNIT2 =	'degree'		/	Units used in both CRVAL2 and CDEL2		
PROJ1P =		0.0	/	Projection type of the first axis		
PROJ2P =		0.0	/	Projection type of the second axis		
LONGPOLE=		180.0	/	The North Pole of the standard system		
PCO01001=	1.00000000		/	Pixel coordinate translation matrix		
PCO01002=	0.00000000		/	Pixel coordinate translation matrix		
PCO02001=	0.00000000		/	Pixel coordinate translation matrix		
PCO02002=	1.00000000		/	Pixels coordinate translation matrix		
COMMENT						
COMMENT						
COMMENT						
DATE-OBS=	'1999-12-06'		/	Observation start date ('yyyy-mm-dd')		
UT =	'18:29:04.817'		/	HH:MM:SS.S middle UTC at exposure		
UT-STR =	'18:29:04.817'		/	HH:MM:SS.S middle UTC at start		
UT-END =	'18:29:07.726'		/	HH:MM:SS.S middle UTC at end		
HST =	'08:29:04.817'		/	HH:MM:SS.S middle HST at exposure		
LST =	'13:07:34.101'		/	HH:MM:SS.S middle LST at exposure		
MJD =	51518.77020055		/	Modified Julian day		
TIMESYS =	'UTC'		/	Time system used in this header		
INSTRUME=	'CIAO'		/	The name of instrument		
OBJECT =	'dummy'		/	target Description		
RADECSYS=	'FK5'		/	The equatorial coordinate system		
RA =	'18:54:46.968'		/	HH:MM:SS.SSS RA pointing		
DEC =	'+05:00:23.70'		/	+/-DD:MM:SS.SS DEC pointing		
EQUINOX =	2000.0		/	Standard FK5 (years)		
RA2000 =	'18:54:46.968'		/	HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing		
DEC2000 =	'+05:00:23.70'		/	+/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing		
TELFOCUS=	'Cassegrain'		/	Focus where a beam is reachable		
FOC-POS =	'Cassegrain'		/	Focus where the instrument is attached		
FOC-VAL =		-0.025	/	Encoder value of the focus unit		
FILTER01=	'open'		/	Filter name/ID		
FILTER02=	'open'		/	Filter name/ID		
AIRMASS =		4.11500	/	averaged Air Mass		
ZD =		76.14	/	Zenith distance at typical time		
ZD-STR =		76.14	/	Zenith distance at start		
ZD-END =		76.14	/	Zenith distance at end		
AZIMUTH =		89.61928	/	Azimuth of telescope pointing		
AUTOGUID=	'OFF'		/	Auto guider on/off		
M2-TYPE =	'#'		/	2nd mirror type		
M2-TIP =	'#'		/	2nd mirror tip-tilt on-off		
INSROT =		-152.886	/	Angle of instrument rotator		
COMMENT						
COMMENT						
COMMENT						
DETECTOR=	'Aladdin2'		/	Name of the detector/CCD		
DET-TMP =		0.00	/	Detector temperature		
GAIN =		1.26	/	AD conversion factor		
BIN-FCT1=		1	/	Binning factor of X axis		
BIN-FCT2=		1	/	Binning factor of Y axis		
DET-RST =		800	/	Reset number before exposure		
DET-SMPL=	'ARC_D'		/	Sample method of detector		
DET-NSMP=		1	/	# of multiple sample in each exposure		
DET-VER =	'bigdog99.12'		/	Array control command script name		
DET-TSD =		0.00	/	Standard deviation of detector temp.(K)		
PRD-MIN1=		1	/	Start x pos. of partially read out		
PRD-MIN2=		1	/	Start y pos. of partially read out		
PRD-RNG1=		1024	/	x range of partially read out		
PRD-RNG2=		1024	/	y range of partially read out		

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

EXP1TIME=          1.0000 / Each exposure time (sec)
COADD   =           1 / # of coadd
EXPTIME =          1.0000 / Total exposure time (sec)
COMMENT
COMMENT
SLIT    = 'none   ' / Identifier of the entrance slit used
SLT-LEN =          0.000 / Length of the slit used
SLT-WID =          0.000 / Width of the slit used
SLT-PA  =           0.0 / Slit position angle
DISPERSR= 'none   ' / Disperser
WAVELEN =          0.0000 / Wavelength at detector center
WAV-MIN =          0.0000 / Shortest wavelength focused on detector
WAV-MAX =          0.0000 / Longest wavelength focused on detector
SLTC-RA =        283.69570 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC=         5.00658 / DEC of slit center (degree)
SLTCP1X1=          0.0 / Pixel of slit center (AXIS1)
SLTCP1X2=          0.0 / Pixel of slit center (AXIS2)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
RETPLAT1= 'none   ' / Identifier of the retarder plate1
RETPLAT2= 'none   ' / Identifier of the retarder plate2
RET-ANG1=          0.000 / Position angle of retarder1
RET-ANG2=          0.000 / Position angle of retarder2
POLARIZ1= 'none   ' / Name of the polarizer
POL-ANG  =          0.00 / Position angle of polarizer
COMMENT
COMMENT
C_AO    = 'Off    ' / On or off of adaptive optics
C_AO-WFS=          0.00000 / Sigma of deformable mirror
C_AO-TIP= 'unknown' / AO tip-tilt on/off
C_AO-FRE=          -99 / Frequency of AO loop (Hz)
COMMENT
COMMENT
C_OMASK = '1.5    ' / Identifier of occulting mask
C_LYOTST= 'MTK8   ' / Identifier of Lyot stop
C_LYOANG=          31 / Lyot stop position angle (degree)
C_CAMERA= 'PIM    ' / Camera mode
C_BNCTMP=          296.68 / Optical bench temperature (K)
C_COLX  =           0 / Collimator lens x position (um)
C_COLY  =           0 / Collimator lens y position (um)
C_VACUUM=          -99.99 / Vacuum inside dewar (torr)
C_SHUTTR= 'unknown' / Shutter above CIAO on/off
C_DETPOS=           0 / Detector stage position (um)
C_WATER1=          -99.99 / Water flow rack1 (l/min)
C_WATER2=          -99.99 / Water flow rack2 (l/min)
INS-VER  = 'ver9908' / Version of the instrument soft/hard
DOM-HUM  =          33.0 / Dome humidity (%)
OUT-HUM  =          14.5 / Outside humidity (%)
DOM-TMP  =          277.95 / Dome temperature (C)
OUT-TMP  =          280.85 / Outside temperature (C)
DOM-WND  =           0.10 / Dome wind speed (m/sec)
OUT-WND  =           4.40 / Outside wind speed (m/sec)
DOM-PRS  =          622.90 / Dome pressure (hpa)
OUT-PRS  =          622.90 / Outside pressure (hpa)
SEEING   =          0.0000 / seeing size (arcsec)
WEATHER  = 'Clear  ' / Weather condition
EXTEND   =           F / Existence of extension or not
TELESCOP= 'SUBARU ' / The name of telescope data obtained
OBSERVAT= 'NAOJ   ' / Observatory name
OBS-ALOC= 'Observation ' / Allocation mode for Instrument
BLANK    =          32768.00 / Value used for NULL pixels
BUNIT    = 'ADU    ' / Unit of original pixel values
BZERO    =           0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
END

```

### ● CIAO の Spectroscopy mode

```

1      2      3      4      5      6      7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE  =           T / DATA IS IN FITS FORMAT
BITPIX  =           32 / 32 BITS TWOS COMPLEMENT INTEGERS
NAXIS   =           2 / NUMBER OF AXIS
NAXIS1  =          1024 / PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS
NAXIS2  =          1024 / PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS
OBSERVER= 'Itoh   ' / Observer
PROP-ID  = 'o99002' / Proposal ID
DATASET = '#      ' / ID of an observation dataset

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

FRAMEID = 'CIAA00000249' / Image sequential number
EXP-ID = 'CIAE00000434' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD = 'Imaging' / Observation mode
DATA-TYP= 'OBJECT' / Type / Characteristics of this data
DISPAXIS= 1 / Dispersion axis in frame
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
CRPIX1 = 512 / Reference pixel in X
CRPIX2 = 512 / Reference pixel in Y
CRVAL1 = 283.69570000 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 5.00658333 / Physical value of the reference pixel Y
CDELTA1 = 0.00000000 / Size projected into a detector pixel X
CDELTA2 = 0.00000000 / Size projected into a detector pixel Y
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
PROJ1P = 0.0 / Projection type of the first axis
PROJ2P = 0.0 / Projection type of the second axis
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of the standard system
PCO01001= 1.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PCO01002= 0.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PCO02001= 0.00000000 / Pixel coordinate translation matrix
PCO02002= 1.00000000 / Pixels coordinate translation matrix
COMMENT
COMMENT
COMMENT
DATE-OBS= '1999-12-06' / Observation start date ('yyyy-mm-dd')
UT = '18:29:04.817' / HH:MM:SS.S middle UTC at exposure
UT-STR = '18:29:04.817' / HH:MM:SS.S middle UTC at start
UT-END = '18:29:07.726' / HH:MM:SS.S middle UTC at end
HST = '08:29:04.817' / HH:MM:SS.S middle HST at exposure
LST = '13:07:34.101' / HH:MM:SS.S middle LST at exposure
MJD = 51518.77020055 / Modified Julian day
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
INSTRUME= 'CIAO' / The name of instrument
OBJECT = 'dummy' / target Description
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
RA = '18:54:46.968' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '+05:00:23.70' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
EQUINOX = 2000.0 / Standard FK5 (years)
RA2000 = '18:54:46.968' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '+05:00:23.70' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = 'Cassegrain' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = -0.025 / Encoder value of the focus unit
FILTER01= 'open' / Filter name/ID
FILTER02= 'open' / Filter name/ID
AIRMASS = 4.11500 / averaged Air Mass
ZD = 76.14 / Zenith distance at typical time
ZD-STR = 76.14 / Zenith distance at start
ZD-END = 76.14 / Zenith distance at end
AZIMUTH = 89.61928 / Azimuth of telescope pointing
AUTOGUID= 'OFF' / Auto guider on/off
M2-TYPE = '# ' / 2nd mirror type
M2-TIP = '# ' / 2nd mirror tip-tilt on-off
INSROT = -152.886 / Angle of instrument rotator
COMMENT
COMMENT
COMMENT
DETECTOR= 'Aladdin2' / Name of the detector/CCD
DET-TMP = 0.00 / Detector temperature
GAIN = 1.26 / AD conversion factor
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis
DET-RST = 800 / Reset number before exposure
DET-SMPL= 'ARC_D' / Sample method of detector
DET-NSMP= 1 / # of multiple sample in each exposure
DET-VER = 'bigdog99.12' / Array control command script name
DET-TSD = 0.00 / Standard deviation of detector temp.(K)
PRD-MIN1= 1 / Start x pos. of partially read out
PRD-MIN2= 1 / Start y pos. of partially read out
PRD-RNG1= 1024 / x range of partially read out
PRD-RNG2= 1024 / y range of partially read out
EXP1TIME= 1.0000 / Each exposure time (sec)
COADD = 1 / # of coadd
EXPTIME = 1.0000 / Total exposure time (sec)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
SLIT = 'none' / Identifier of the entrance slit used
SLT-LEN = 0.000 / Length of the slit used
SLT-WID = 0.000 / Width of the slit used
SLT-PA = 0.0 / Slit position angle
DISPERSR= 'none' / Disperser

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

WAVELEN =          0.0000 / Wavelength at detector center
WAV-MIN =          0.0000 / Shortest wavelength focused on detector
WAV-MAX =          0.0000 / Longest wavelength focused on detector
SLTC-RA =        283.69570 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC=         5.00658 / DEC of slit center (degree)
SLTCP1X1=          0.0 / Pixel of slit center (AXIS1)
SLTCP1X2=          0.0 / Pixel of slit center (AXIS2)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
RETPLAT1= 'none   ' / Identifier of the retarder plate1
RETPLAT2= 'none   ' / Identifier of the retarder plate2
RET-ANG1=          0.000 / Position angle of retarder1
RET-ANG2=          0.000 / Position angle of retarder2
POLARIZ1= 'none   ' / Name of the polarizer
POL-ANG =          0.00 / Position angle of polarizer
COMMENT
COMMENT
COMMENT
C_AO = 'Off      ' / On or off of adaptive optics
C_AO-WFS= 0.00000 / Sigma of deformable mirror
C_AO-TIP= 'unknown' / AO tip-tilt on/off
C_AO-FRE= -99 / Frequency of AO loop (Hz)
COMMENT
COMMENT
COMMENT
C_OMASK = '1.5    ' / Identifier of occulting mask
C_LYOTST= 'MTK8   ' / Identifier of Lyot stop
C_LYOANG=          31 / Lyot stop position angle (degree)
C_CAMERA= 'PIM    ' / Camera mode
C_BNCTMP= 296.68 / Optical bench temperature (K)
C_COLX =          0 / Collimator lens x position (um)
C_COLY =          0 / Collimator lens y position (um)
C_VACUUM= -99.99 / Vacuum inside dewar (torr)
C_SHUTTR= 'unknown' / Shutter above CIAO on/off
C_DETPOS=          0 / Detector stage position (um)
C_WATER1= -99.99 / Water flow rack1 (l/min)
C_WATER2= -99.99 / Water flow rack2 (l/min)
INS-VER = 'ver9908' / Version of the instrument soft/hard
DOM-HUM =          33.0 / Dome humidity (%)
OUT-HUM =          14.5 / Outside humidity (%)
DOM-TMP =          277.95 / Dome temperature (C)
OUT-TMP =          280.85 / Outside temperature (C)
DOM-WND =          0.10 / Dome wind speed (m/sec)
OUT-WND =          4.40 / Outside wind speed (m/sec)
DOM-PRS =          622.90 / Dome pressure (hpa)
OUT-PRS =          622.90 / Outside pressure (hpa)
SEEING =          0.0000 / seeing size (arcsec)
WEATHER = 'Clear  ' / Weather condition
EXTEND =          F / Existence of extension or not
TELESCOP= 'SUBARU ' / The name of telescope data obtained
OBSERVAT= 'NAOJ   ' / Observatory name
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
BLANK =          32768.00 / Value used for NULL pixels
BUNIT = 'ADU     ' / Unit of original pixel values
BZERO =          0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
END

```

### 10.4.3 CISCO/OHS (2003/12/31 版)

#### ● CISCO の Imaging mode

```

1      2      3      4      5      6      7      8      9
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678
-----
SIMPLE =          T / SIMPLE must be 'T' for confirming FITS
BITPIX =          16 / # of bits storing pix values
NAXIS =          2 / # of axes in frame
NAXIS1 =         1024 / # of pixels/row
NAXIS2 =         1024 / # of rows (also # of scan lines)
EXTEND =          F / The existence of extension or not (T or F)
DISPAXIS=          2 / # of axis describing dispersion direction
OBSERVER= 'CISCO ' / Name of observer
PROP-ID = 'o11121 ' / Proposal ID
FRAMEID = 'OHS00132385' / Image sequential number
EXP-ID = 'OHSE00132384' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD = 'IMAG  ' / Observation Mode
DATA-TYP= 'OBJECT ' / Type / Characteristics of this data
DATASET = 'DS0000 ' / ID of an observation dataset
RA = '02:48:01.620' / HH:MM:SS.SSS RA pointing

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

DEC      = '-03:31:42.86' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
EQUINOX = 2000.0 /
RADECSYS= 'FK5' /
RA2000  = '02:48:01.620' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '-03:31:42.86' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' /
CRPIX1  = 512.0 /
CRPIX2  = 512.0 /
CRVAL1  = 42.00675000 /
CRVAL2  = -3.52857222 /
CDELTA1 = 0.00003083 /
CDELTA2 = 0.00003083 /
CTYPE1  = 'RA---TAN' /
CTYPE2  = 'DEC--TAN' /
CUNIT1  = 'degree' /
CUNIT2  = 'degree' /
LONGPOLE= 180.00000 /
PC001001= -1.00000000 /
PC001002= -0.00000000 /
PC002001= -0.00000000 /
PC002002= 1.00000000 /
C2PIX1  = 512.0 / Reference pixel in X
C2PIX2  = 512.0 / Reference pixel in Y
C2VAL1  = 42.00675000 / Physical value of the reference pixel Y
C2VAL2  = 2130.00000000 / Physical value of the reference pixel X
C2ELT1  = 0.00003194 / Size projected into a detector pixel Y
C2ELT2  = 0.00000000 / Size projected into a detector pixel X
C2YPE1  = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
C2YPE2  = 'WAVELENGTH' / Pixel coordinate system
C2NIT1  = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
C2NIT2  = 'nm' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
P2001001= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
P2001002= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002001= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002002= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
SLIT    = 'NONE' / Identifier of the entrance slit used 'NONE' if
SLT-LEN = 115.229 / Length of the slit used 0.000 if Prism Sp
SLT-WID = 119.969 / Width of the slit used 0.000 if Prism Sp
SLT-PA  = -360.0 / Slit Position Angle 0.0 if Prism Sp
SLTC-RA = 42.00675000 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC= -3.52857222 / DEC of slit center (degree)
SLTCPIX1= 512.0 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTCPIX2= 512.0 / Slit center projected on detector (pixel)
DISPERSR= 'NONE' / Name of disperser used
WAVELEN = 2130.00000 / Wavelength at detector center (nm)
WAV-MIN = 1960.00000 / Shortest wavelength focused on detector (nm)
WAV-MAX = 2300.00000 / Longest wavelength focused on detector (nm)
DATE-OBS= '2011-01-14' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
UT      = '07:24:51.291' / HH:MM:SS.S typical UTC at exposure
UT-STR  = '07:24:51.291' / HH:MM:SS.S UTC at start
UT-END  = '07:25:09.064' / HH:MM:SS.S UT at end
HST     = '21:24:51.2' / HH:MM:SS.S Typical HST at exposure
LST     = '22:32:40.995' / HH:MM:SS.S Typical LST at exposure
MJD     = 52926.30892278 / Modified Julian Day at typical time
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
EXPTIME = 15.000 / Total integration time (sec)
OBJECT  = 'Nandesuka' / Target Description
AZIMUTH = 103.0 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE= 23.2 / Altitude angle of telescope pointing
TELFOCUS= 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = -0.245 / Encoder value of the focus unit
M2-TIP  = 'OFF' / 2nd Mirror tip-tilt on/off
M2-TYPE = 'CS_IR' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
FILTER01= 'Kp' / Filter name/ID
FILTER02= 'NONE' / Filter name/ID
AIRMASS = 2.52900 / Averaged Air Mass
ZD      = 66.83 / Zenith Distance at typical time
INS-VER = 2.00 / Version of the instrument
DETECTOR= 'HAWAII' / Name of the detector
DET-TMP = 77.0 / Detector temperature
GAIN    = 3.50 / AD conversion factor
DET-NSMP= 1 / Number of multiple sample in each exposure
PRD-MIN1= 0 / Start X position of partial read out
PRD-MIN2= 0 / Start position Y of partial readout
PRD-RNG1= 1024 / X Range of the partial read out
PRD-RNG2= 1024 / Y range of the partial readout
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis
NAS-TAVE= 0.00 / Average Value of Nasmyth Enclosure
INSTRUME= 'CISCO' / Name of Instrument
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope Name
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory Name
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument

```



## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

UT-END = '09:16:29.120' / HH:MM:SS.S UT at end
HST = '23:13:06.3' / HH:MM:SS.S Typical HST at exposure
LST = '22:22:57.184' / HH:MM:SS.S Typical LST at exposure
MJD = 52896.38409717 / Modified Julian Day at typical time
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
EXPTIME = 200.000 / Total integration time (sec)
OBJECT = 'Nandesuka' / Target Description
AZIMUTH = 195.9 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE= 57.7 / Altitude angle of telescope pointing
TELFOCUS= 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = -0.252 / Encoder value of the focus unit
M2-TIP = 'OFF' / 2nd Mirror tip-tilt on/off
M2-TYPE = 'CS_IR' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
FILTER01= 'NONE' / Filter name/ID
FILTER02= 'JHGr' / Filter name/ID
AIRMASS = 1.18200 / Averaged Air Mass
ZD = 32.26 / Zenith Distance at typical time
INS-VER = 2.00 / Version of the instrument
DETECTOR= 'HAWAII' / Name of the detector
DET-TMP = 77.3 / Detector temperature
GAIN = 3.50 / AD conversion factor
DET-NSMP= 1 / Number of multiple sample in each exposure
PRD-MIN1= 0 / Start X position of partial read out
PRD-MIN2= 0 / Start position Y of partial readout
PRD-RNG1= 1024 / X Range of the partial read out
PRD-RNG2= 1024 / Y range of the partial readout
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis
NAS-TAVE= 0.00 / Average Value of Nasmyth Enclosure
INSTRUME= 'CISCO' / Name of Instrument
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope Name
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory Name
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
BLANK = 32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE = 1.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BZERO = 0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
OHSSLIT = HOME / OHSSLIT Type
OHSSLOFF= 0.000 / OHSSLIT Offset (pix)
CD1_1 = 0.00001110 /
CD1_2 = 0.00002877 /
CD2_1 = 0.00002877 /
CD2_2 = -0.00001110 /
END

```

## ● OHS の Spectroscopy mode

```

1 2 3 4 5 6 7 8 9
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678
-----
SIMPLE = T / SIMPLE must be 'T' for confirming FITS
BITPIX = 16 / # of bits storing pix values
NAXIS = 2 / # of axes in frame
NAXIS1 = 1024 / # of pixels/row
NAXIS2 = 1024 / # of rows (also # of scan lines)
EXTEND = F / The existence of extension or not (T or F)
DISPAXIS= 1 / # of axis describing dispersion direction
OBSERVER= 'OHS' / Name of observer
PROP-ID = 'o11111' / Proposal ID
FRAMEID = 'OHS00134121' / Image sequential number
EXP-ID = 'OHSE00134120' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD = 'SPEC' / Observation Mode
DATA-TYP= 'STANDARD' / Type / Characteristics of this data
DATASET = 'DS0000' / ID of an observation dataset
RA = '03:15:05.702' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '-05:28:21.23' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
EQUINOX = 2000.0 /
RADECSYS= 'FK5' /
RA2000 = '03:15:05.702' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '-05:28:21.23' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' /
CRPIX1 = 512.0 /
CRPIX2 = 512.0 /
CRVAL1 = 48.77375833 /
CRVAL2 = -5.47256389 /
CDEL1 = 0.00003083 /
CDEL2 = 0.00003083 /
CTYPE1 = 'RA---TAN' /
CTYPE2 = 'DEC--TAN' /
CUNIT1 = 'degree' /
CUNIT2 = 'degree' /

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

LONGPOLE=          180.00000 /
PC001001=         -1.00000000 /
PC001002=         -0.00000000 /
PC002001=          0.00000000 /
PC002002=          1.00000000 /
C2PIX1 =           512.0 / Reference pixel in X
C2PIX2 =           512.0 / Reference pixel in Y
C2VAL1 =          1440.0000000 / Physical value of the reference pixel Y
C2VAL2 =          -5.47256389 / Physical value of the reference pixel X
C2ELT1 =           0.00000000 / Size projected into a detector pixel Y
C2ELT2 =           0.00003194 / Size projected into a detector pixel X
C2YPE1 = 'WAVELENGTH' / Pixel coordinate system
C2YPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
C2NIT1 = 'nm' / Units used in both CRVAL2 and CDELT2
C2NIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDELT1
P2001001=          1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
P2001002=          0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002001=          0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002002=          1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
SLIT = 'Longslit' / Identifier of the entrance slit used 'NONE' if
SLT-LEN =          75.000 / Length of the slit used 0.000 if Prism Sp
SLT-WID =           2.000 / Width of the slit used 0.000 if Prism Sp
SLT-PA =           0.0 / Slit Position Angle 0.0 if Prism Sp
SLTC-RA =          48.77375833 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC=         -5.47256389 / DEC of slit center (degree)
SLTCP1X1=          512.0 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTCP1X2=          512.0 / Slit center projected on detector (pixel)
DISPERSR= 'JHGr' / Name of disperser used
WAVELEN =          1440.00000 / Wavelength at detector center (nm)
WAV-MIN =          1050.00000 / Shortest wavelength focused on detector (nm)
WAV-MAX =          1810.00000 / Longest wavelength focused on detector (nm)
DATE-OBS= '2011-11-23' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
UT = '12:25:48.562' / HH:MM:SS.S typical UTC at exposure
UT-STR = '12:25:48.562' / HH:MM:SS.S UTC at start
UT-END = '12:26:01.329' / HH:MM:SS.S UT at end
HST = '02:25:48.5' / HH:MM:SS.S Typical HST at exposure
LST = '03:54:10.482' / HH:MM:SS.S Typical LST at exposure
MJD =          52931.51791897 / Modified Julian Day at typical time
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
EXPTIME =          10.000 / Total integration time (sec)
OBJECT = 'Nandesuka' / Target Description
AZIMUTH =          201.8 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE=          63.0 / Altitude angle of telescope pointing
TELEFOCUS= 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL =          -0.349 / Encoder value of the focus unit
M2-TIP = 'OFF' / 2nd Mirror tip-tilt on/off
M2-TYPE = 'CS_IR' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
FILTER01= 'NONE' / Filter name/ID
FILTER02= 'JHGr' / Filter name/ID
AIRMASS =          1.12300 / Averaged Air Mass
ZD =          27.05 / Zenith Distance at typical time
INS-VER =          2.00 / Version of the instrument
DETECTOR= 'HAWAII' / Name of the detector
DET-TMP =          77.0 / Detector temperature
GAIN =          3.50 / AD conversion factor
DET-NSMP=          1 / Number of multiple sample in each exposure
PRD-MIN1=          0 / Start X position of partially read out
PRD-MIN2=          0 / Start position Y of partially readout
PRD-RNG1=          1024 / X Range of the partially read out
PRD-RNG2=          1024 / Y range of the partially readout
BIN-FCT1=          1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2=          1 / Binning factor of Y axis
NAS-TAVE=          0.00 / Average Value of Nasmyth Enclosure
INSTRUME= 'CISCO' / Name of Instrument
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope Name
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory Name
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
BLANK =          32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE =          1.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BZERO =          0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
OHSSLIT =          NORMAL / OHSSLIT Type
OHSSLOFF=          -8.700 / OHSSLIT Offset (pix)
CD1_1 =          -0.00003083 /
CD1_2 =          -0.00000000 /
CD2_1 =          0.00000000 /
CD2_2 =          0.00003083 /
END

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.4.4 COMICS(2003/12/31 版)

#### ● COMICS の Imaging mode

```

1           2           3           4           5           6           7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE =                T / Standard FITS format
BITPIX =                32 / # of bits per pixel
NAXIS =                 4 / of axis in frame
NAXIS1 =               320 / # of pixels/row
NAXIS2 =               100 / # of pixels/row
NAXIS3 =               102 / # of pixels/row
NAXIS4 =                 1 / # of pixels/row
EXTEND =                F / ASCII Extension Table
COMMENT = ' ++++++ SUBARU COMMON'
COMMENT = ' ----- About This DATA'
FRAMEID = 'COMA00041887' / Data Serial Num of COMICS A-sequence
EXP-ID = 'COME00041887' / Exporsure ID
OBS-ALOC= 'Observation ' / Allocation Mode
COMMENT = ' ----- Observation ID'
OBSERVER= 'COMICS' / Observers
PROP-ID = 'o11424' / Proposal ID
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory
TELESCOP= 'Subaru' / Telescope name
INSTRUME= 'COMICS' / Instrument
INS-VER = '2001-09-29' / Version of the instrument
DETECTOR= 'Si:As IBC-104 SG' / Name of the detector/CCD
COMMENT = ' ----- Telescope Settings'
FOC-POS = 'Cassegrain' / Focus where the instrument is attached
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
FOC-LEN = 100000.111 / Focal length of the telescope (mm)
FOC-VAL = 0.786 / Encoder value of the focus unit (mm)
INSROT = 48.342 / Instrument Rotator angle (deg)
INST-PA = 0.000 / Instrument INSTATOR P.A. (deg)
AUTOGUID= 'OFF' / Auto Guider on/off
M2-TYPE = 'CS_IR' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
M2-TIP = 'CHOPPING' / 2nd Mirror tip-tilt on/off
M2-ANG1 = -0.960 / 2nd Mirror Angle-1
M2-ANG2 = 2.107 / 2nd Mirror Angle-2
M2-POS1 = -3.386 / 2nd Mirror Position-1
M2-POS2 = -1.542 / 2nd Mirror Position-2
COMMENT = ' ----- Size, Coordinate etc..'
DETPXSZ1= 0.0500 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2= 0.0500 / Detector pixel size in axis2 (mm)
CDEL11 = 0.00003611 / X Scale projected on detector(#/pix)
CDEL12 = 0.00003611 / Y scale projected on detector(#/pix)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDEL11
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDEL12
CRPIX1 = 185.0 / Reference pixel in X (pixel,IMG)
CRPIX2 = 46.0 / Reference pixel in Y (pixel,IMG)
CRVAL1 = 68.97903333 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 16.50808333 / Physical value of the reference pixel Y
PROJP1 = 0.0 / Projection type of the first axis
PROJP2 = 0.0 / Projection type of the second axis
PC001001= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_1 = 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 = -0.00003611 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 = -0.00003611 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 = -0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
BSCALE = 1.00000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BZERO = 0.00000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BLANK = 0 / Value used for NULL pixels
WCS-ORIG= 'comics20001209' / Origin of the WCS value
COMMENT = ' (So far, WCS parameters may be incorrect?)'
COMMENT = ' (dummy)'
COMMENT = ' ----- Date'
TIMESYS = 'UTC' / Time System used in the header. UTC fix.
DATE-OBS= '2011-10-12' / yyyy-mm-dd UTC obs start date
UT = '13:53:29.000' / HH:MM:SS.SSS Universal Time
HST = '03:53:29.000' / HH:MM:SS.SSS HST ?
UT1-UTC = -0.36211000 / UT1-UTC
LST = '04:54:28.982' / HH:MM:SS.SSS LST
MJD = 52924.57880368 / Modified Julian Date
COMMENT = ' ----- Object'
DATA-TYP= 'OBJECT' / Type of this data
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
OBJECT = 'Nandesuka' / Target Description

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

EQUINOX =                2000.0 / Equinox
RA = '04:35:54.968'      / HH:MM:SS.SSS RA pointing (given EQ)
RA2000 = '04:35:54.968' / HH:MM:SS.SSS RA pointing (J2000)
DEC = '+16:30:29.10'     / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing (given EQ)
DEC2000 = '+16:30:29.10' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing (J2000)
AZIMUTH =                229.43447 / Azimuth of telescope pointing (degree)
ALTITUDE=                84.97427 / Altitude of telescope pointing(degree)
AIRMASS =                1.004 / Air Mass
ZD =                    5.02632 / Zenith Distance
SECZ =                  1.004 / SEC(Zenith Distance)
LONGPOLE=               180.0 / The North Pole of standard system (deg)
COMMENT = '----- COMICS Optics'
OBS-MOD = 'imaging'      / Observation Mode
FILTER01= 'H13'          / Filter name/ID (pre-opt filter-1)
FILTER02= 'H21'          / Filter name/ID (pre-opt filter-2)
FILTER03= 'F11C24.50W2.20' / Filter name/ID (img-opt filter)
FILTER04= 'L02L20I'     / Lens name/ID (img-opt)
DISPERSR= 'G01L10L'     / Identifier of the disperser used
SLIT = 'S01W000'        / Identifier of the slit
SLT-LEN =                39.600 / Length of the slit used
SLT-PA =                 0.0 / Slit Position Angle (degree)
SLT-WID =                0.000 / Width of the slit used
SLTCPIX1=               120.0 / Slit center projected on detector(pixel)
SLTCPIX2=               160.0 / Slit center projected on detector(pixel)
COMMENT = '----- COMICS Detector'
EXPTIME =                0.026 / 1 exposure integration time per exp(sec)
DET-TMP =                4.82 / Detector temperature (K)
GAIN =                   350.000 / AD conversion factor (electron/ADU)
PRD-MIN1=                1 / Start X pos. of partialy read out (pix)
PRD-MIN2=                1 / Start Y pos. of partialy read out (pix)
PRD-RNG1=                336 / X Range of partialy read out (pix)
PRD-RNG2=                241 / Y Range of partialy read out (pix)
BIN-FCT1=                1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2=                1 / Binning factor of Y axis (pixel)
COMMENT = '----- Weather Condition'
WEATHER = 'Fare'         / Weather condition
SEEING =                 0.00 / Long integ PSF FWHM in optical (arcsec)
DOM-WND =                0.10 / Wind speed in the dome (m/s)
OUT-WND =                8.20 / Wind speed outside (m/s)
DOM-TMP =                277.35 / Temperature measured in the dome (K)
OUT-TMP =                277.55 / Temperature measured outside dome (K)
DOM-HUM =                9.7 / Humidity measured in the dome
OUT-HUM =                9.3 / Humidity measured outside dome
DOM-PRS =                622.70 / Atmospheric pressure in the Dome (hpa)
OUT-PRS =                622.70 / Atmospheric pressure outside (hpa)
COMMENT = '+++++++ COMICS ORIGINAL'
COMMENT = '----- Type of the data'
Q_DTYPE = 'imaging'     / type of this data spec/img/slitview
COMMENT = '----- Pre-Optics'
Q_WINDOW= 'W05KBr'      / Entrance Window
Q_M1MOTA=                1420 / Pulse count of 1st mir. outer frame
Q_M1MOTB=                1775 / Pulse count of 1st mir. inner frame
Q_GRTPOS=                24335 / Grating Position in pulse
COMMENT = '----- Temperature'
COMMENT = '(Not yet completed)'
Q_DETTPI= 'unknown'     / COMICS DETECTOR TEMP IMAGING
Q_CFTPI = '4.82'        / COMICS COLD FINGER TEMP IMAGING
Q_DETTS1= 'unknown'     / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-1
Q_DETTS2= 'unknown'     / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-2
Q_DETTS3= 'unknown'     / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-3
Q_DETTS4= 'unknown'     / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-4
Q_DETTS5= 'unknown'     / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-5
Q_CFTPS = '5.56'        / COMICS COLD FINGER TEMP SPEC
Q_OPTTP = '30.97'       / COMICS OPTICS TEMP
COMMENT = '----- Detector bias,clock'
Q_IMCHIP= 'IBC-104'     / COMICS IMAGING CHIP ID
Q_IMVSC = '-5.0032'     / COMICS IMAGING CHIP VSSCLK VOLTAGE
Q_IMVSS = '-5.8722'     / COMICS IMAGING CHIP VSS VOLTAGE
Q_IMBS0 = '-6.9115'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS0 VOLTAGE
Q_IMBS1 = '-7.0651'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS1 VOLTAGE
Q_IMBS2 = '-5.1021'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS2 VOLTAGE
Q_IMBS3 = '-3.8124'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS3 VOLTAGE
Q_IMBS4 = '-2.8108'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS4 VOLTAGE
Q_IMBS5 = '-3.5052'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS5 VOLTAGE
Q_IMBS6 = '-2.0008'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS6 VOLTAGE
Q_IMBS7 = '-6.0237'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS7 VOLTAGE
Q_IMBS8 = '-3.0170'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS8 VOLTAGE
Q_IMBS9 = '-4.1090'     / COMICS IMAGING CHIP BIAS9 VOLTAGE
Q_IMCS00= '84.2'        / COMICS IMAGING CHIP CS00 CURRENT
Q_IMCS02= '168.3'       / COMICS IMAGING CHIP CS02 CURRENT
Q_IMCS03= '147.3'       / COMICS IMAGING CHIP CS03 CURRENT
Q_DETST = '100000'      / Detector Readout Status
Q_CLKFL = '/home/comics/cbin/clk/clkgen/013/c030.00030.001.03' / Macro File
Q_PIXTIM=                30 / Clock duration for a pixel (0.1us)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

Q_RRSTR=          1 / Reset Row Start Width (ND)
Q_CHWB  =          5 / Wipe Exporsure Number in a Chop-beam
Q_CHEB  =          38 / Exporsure Number in a Chop-beam
Q_CHCN  =         102 / Chopping Number in this file
Q_CHAM  =          1 / Add Mode 0:RAW 1:ADD 2:ECCO
Q_CHOP  =          1 / Chopping ON=1 OFF=0
Q_CTYPE =          0 / Clock Type 0-9
Q_YSTR  =          70 / Readout Region Y start
Q_1EXP  =         0.026 / Integration time per exp. (sec) = EXPTIME
Q_1FRAME=         0.983 / Integration time per frame(co-added) (sec)
COMMENT = '----- CHOPPING'
Q_CHTRW=         10.00 / Chopping Throw
Q_CHDEG =         390.04 / Chopping Degree
COMMENT = '----- FITS VERSION'
Q_GETVER= '4.24          ' / FITS header VERSION
END

```

### ● COMICS の Spectroscopy mode

```

1          2          3          4          5          6          7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE  =          T / Standard FITS format
BITPIX =          32 / # of bits per pixel
NAXIS  =          4 / of axis in frame
NAXIS1 =         320 / # of pixels/row
NAXIS2 =         240 / # of pixels/row
NAXIS3 =          4 / # of pixels/row
NAXIS4 =          2 / # of pixels/row
EXTEND  =          F / ASCII Extension Table
COMMENT = '+++++ SUBARU COMMON'
COMMENT = '----- About This DATA'
FRAMEID = 'COMA00044302' / Data Serial Num of COMICS A-sequence
EXP-ID  = 'COME00044301' / Exporsure ID
OBS-ALOC= 'Observation ' / Allocation Mode
COMMENT = '----- Observation ID'
OBSERVER= 'COMICS      ' / Observers
PROP-ID  = 'o11111      ' / Proposal ID
OBSERVAT= 'NAOJ        ' / Observatory
TELESCOP= 'Subaru      ' / Telescope name
INSTRUME= 'COMICS      ' / Instrument
INS-VER  = '2001-09-29 ' / Version of the instrument
DETECTOR= 'Si:As IBC-104 SG ' / Name of the detector/CCD
COMMENT = '----- Telescope Settings'
FOC-POS  = 'Cassegrain ' / Focus where the instrument is attached
TELFOCUS= 'Cassegrain ' / Focus where a beam is reachable
FOC-LEN  =         100000.111 / Focal length of the telescope (mm)
FOC-VAL  =          0.800 / Encoder value of the focus unit (mm)
INSROT   =         -16.209 / Instrument Rotator angle (deg)
INST-PA  =         -30.000 / Instrument Rotator P.A. (deg)
AUTOGUID= 'OFF        ' / Auto Guider on/off
M2-TYPE  = 'CS_IR     ' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
M2-TIP   = 'CHOPPING ' / 2nd Mirror tip-tilt on/off
M2-ANG1  =         -0.005 / 2nd Mirror Angle-1
M2-ANG2  =          2.775 / 2nd Mirror Angle-2
M2-POS1  =         -4.459 / 2nd Mirror Position-1
M2-POS2  =         -0.008 / 2nd Mirror Position-2
COMMENT = '----- Size, Coordinate etc..'
DETPXSZ1=          0.0500 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2=          0.0500 / Detector pixel size in axis2 (mm)
CDELTA1 =          0.00004583 / X Scale projected on detector(#/pix)
CDELTA2 =          0.00004583 / Y scale projected on detector(#/pix)
CTYPE1  = 'RA---TAN ' / Pixel coordinate system
CTYPE2  = 'DEC--TAN ' / Pixel coordinate system
CUNIT1  = 'degree   ' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2  = 'degree   ' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
CRPIX1  =          185.0 / Reference pixel in X (pixel,IMG)
CRPIX2  =          115.0 / Reference pixel in Y (pixel,IMG)
CRVAL1  =         101.47376250 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2  =        -52.40964167 / Physical value of the reference pixel Y
PROJP1  =          0.0 / Projection type of the first axis
PROJP2  =          0.0 / Projection type of the second axis
PCO01001=          0.86602540 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_1   =         -0.00003969 / Pixel Coordinate translation matrix
PCO01002=         -0.50000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2   =          0.00002292 / Pixel Coordinate translation matrix
PCO02001=         -0.50000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1   =          0.00002292 / Pixel Coordinate translation matrix
PCO02002=         -0.86602540 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2   =         0.00003969 / Pixel Coordinate translation matrix
BSCALE  =          1.00000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BZERO   =          0.00000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT   = 'ADU      ' / Unit of original pixel values
BLANK   =          0 / Value used for NULL pixels

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

WCS-ORIG= 'comics20001209' / Origin of the WCS value
COMMENT = ' (So far, WCS parameters may be incorrect?)'
COMMENT = ' (dummy)'
COMMENT = '----- Date'
TIMESYS = 'UTC' / Time System used in the header. UTC fix.
DATE-OBS= '2011-11-11' / yyyy-mm-dd UTC obs start date
UT = '12:41:04.000' / HH:MM:SS.SSS Universal Time
HST = '02:41:04.000' / HH:MM:SS.SSS HST ?
UT1-UTC = -0.38291000 / UT1-UTC
LST = '07:42:21.943' / HH:MM:SS.SSS LST
MJD = 52985.52851409 / Modified Julian Date
COMMENT = '----- Object'
DATA-TYP= 'OBJECT' / Type of this data
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
OBJECT = 'Nandesuka' / Target Description
EQUINOX = 2000.0 / Equinox
RA = '06:45:53.703' / HH:MM:SS.SSS RA pointing (given EQ)
RA2000 = '06:45:53.703' / HH:MM:SS.SSS RA pointing (J2000)
DEC = '-52:24:34.71' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing (given EQ)
DEC2000 = '-52:24:34.71' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing (J2000)
AZIMUTH = 188.88210 / Azimuth of telescope pointing (degree)
ALTITUDE= 16.73436 / Altitude of telescope pointing(degree)
AIRMASS = 3.439 / Air Mass
ZD = 73.26570 / Zenith Distance
SECZ = 3.473 / SEC(Zenith Distance)
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of standard system (deg)
COMMENT = '----- COMICS Optics'
OBS-MOD = 'spectroscopy' / Observation Mode
FILTER01= 'F01C10.50W6.00' / Filter name/ID (pre-opt filter-1)
FILTER02= 'H21' / Filter name/ID (pre-opt filter-2)
FILTER03= 'H01' / Filter name/ID (img-opt filter)
FILTER04= 'L01L10I' / Lens name/ID (img-opt)
DISPERSR= 'G01L10L' / Identifier of the disperser used
SLIT = 'S02W160' / Identifier of the slit
SLT-LEN = 39.600 / Length of the slit used
SLT-PA = 0.0 / Slit Position Angle (degree)
SLT-WID = 0.330 / Width of the slit used
SLTCP1X1= 120.0 / Slit center projected on detector(pix)
SLTCP1X2= 160.0 / Slit center projected on detector(pix)
COMMENT = ' --- Spectroscopy only'
DISPAXIS= 1 / Dispersion Axis in frame
WAV-MIN = 7500.0000 / Shortest wavelen (nm)
WAV-MAX = 13500.0000 / Longest wavelen (nm)
WAVELEN = 10500.0000 / Central wavelen (nm)
COMMENT = '----- COMICS Detector'
EXPTIME = 0.301 / 1 exposure integration time per exp(sec)
DET-TMP = 5.56 / Detector temperature (K)
GAIN = 350.000 / AD conversion factor (electron/ADU)
PRD-MIN1= 1 / Start X pos. of partial read out (pix)
PRD-MIN2= 1 / Start Y pos. of partial read out (pix)
PRD-RNG1= 336 / X Range of partial read out (pix)
PRD-RNG2= 241 / Y Range of partial read out (pix)
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis (pixel)
COMMENT = '----- Weather Condition'
WEATHER = 'Fare' / Weather condition
SEEING = 0.42 / Long integ PSF FWHM in optical (arcsec)
DOM-WND = 0.10 / Wind speed in the dome (m/s)
OUT-WND = 8.20 / Wind speed outside (m/s)
DOM-TMP = 273.75 / Temperature measured in the dome (K)
OUT-TMP = 274.75 / Temperature measured outside dome (K)
DOM-HUM = 7.3 / Humidity measured in the dome
OUT-HUM = 6.8 / Humidity measured outside dome
DOM-PRS = 623.30 / Atmospheric pressure in the Dome (hpa)
OUT-PRS = 623.30 / Atmospheric pressure outside (hpa)
COMMENT = '+++++++ COMICS ORIGINAL'
COMMENT = '----- Type of the data'
Q_DTYPE = 'blindslit' / type of this data spec/img/slitview
COMMENT = '----- Pre-Optics'
Q_WINDOW= 'W05KBr' / Entrance Window
Q_M1MOTA= 1420 / Pulse count of 1st mir. outer frame
Q_M1MOTB= 1775 / Pulse count of 1st mir. inner frame
Q_GRTPOS= 24335 / Grating Position in pulse
COMMENT = '----- Temperature'
COMMENT = '(Not yet completed)'
Q_DETTPI = 'unknown' / COMICS DETECTOR TEMP IMAGING
Q_CFTPI = '4.82' / COMICS COLD FINGER TEMP IMAGING
Q_DETTS1 = 'unknown' / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-1
Q_DETTS2 = 'unknown' / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-2
Q_DETTS3 = 'unknown' / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-3
Q_DETTS4 = 'unknown' / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-4
Q_DETTS5 = 'unknown' / COMICS DETECTOR TEMP SPEC POS-5
Q_CFTPS = '5.56' / COMICS COLD FINGER TEMP SPEC
Q_OPTTP = '30.97' / COMICS OPTICS TEMP

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

RA      = '12:31:42.269' / RA of pointing
DEC     = '+19:54:14.07' / DEC of pointing
EQUINOX = 2000.0 / Standard FK5 (years)
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
RA2000 = '12:31:42.269' / RA(J2000.0) of pointing
DEC2000 = '+19:54:14.07' / DEC(J2000.0) of pointing
INST-PA = '265.013' / P.A. of Instrument flange (degree)
INSROT  = -90.000012 / Typical inst. rot. angle (degree)
AZIMUTH = 89.99078903999998 / Azimuth angle of telescope (degree)
ALTITUDE= 89.92205730000001 / Altitude angle of telescope (degree)
COMMENT FMOS header : Date info.
DATE-OBS= '2012-12-31' / Date of observation
UT      = '16:12:00.837' / Typical UT (HH:MM:SS.SSS)
UT-STR  = '16:12:00.801' / UT at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
UT-END  = '16:12:48.826' / UT at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
HST     = '06:12:00.837' / Typical Local Standard Time (HH:MM:SS.SSS)
HST-STR = '06:12:00.801' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
HST-END = '06:12:48.826' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
LST     = '12:32:02.413' / Local Siderial Time (HH:MM:SS.SSS)
LST-STR = '12:32:02.377' / LST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
LST-END = '12:32:50.534' / LST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in the header
MJD     = 56292.67500968184 / Modified Julian Day
EXPTIME = '30' / Total Exposure Time
COMMENT FMOS header : Environmental info.
DOM-HUM = 6.0 / Humidity in the dome (%)
DOM-PRS = 621.7 / Atm. pressure in the dome (hpa)
DOM-TMP = 277.45 / Temperature in the dome (K)
DOM-WND = 0.2 / Wind velocity in the dome (m)
OUT-HUM = 5.6 / Humidity outside (%)
OUT-PRS = 621.7 / Atm. pressure outside (hpa)
OUT-TMP = 276.85 / Temperature outside (K)
OUT-WND = 0.4 / Wind velocity outside (m)
AIRMASS = 1.000000923604978 / Typical air mass
AIRM-STR= 1.000000923604978 / Air mass at exposure start
AIRM-END= 1.00000092353388 / Air mass at exposure end
SEEING  = '' / Echidna SEEING_INFO 1st param
WEATHER = 'Fine' / Weather during the observation
COMMENT FMOS header : WCS info.
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
DISPAXIS= 1 / Dispersion axis in frame
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis (pixel)
CRPIX1  = 1024 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2  = 1024 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1  = 10409.6 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2  = 1 / Physical value of the reference pixel Y
CDELT1  = 1 / X scale projected on detector (nm)
CDELT2  = 1 / Y scale projected on detector
CD1_1   = 1 / X scale projected on detector
CD2_2   = 1 / Y scale projected on detector
CTYPE1  = 'WAVELENGTH' / Pixel coordinate system
CTYPE2  = 'LINEAR' / Pixel coordinate system
CUNIT1  = '(nm)' / Unit of CRVAL1 and CDELT1 (nm)
CUNIT2  = '(pixel)' / Unit of CRVAL2 and CDELT2 (pixel)
WAVELEN = 1710 / Central Wavelength (nm)
WAV-MIN = 1600 / Wavelength Minumum (nm)
WAV-MAX = 1810 / Wavelength Maximum (nm)
COMMENT FMOS header : Data characteristics
GAIN    = '2.0' / AD conversion factor (electron)
RON     = '30' / Read out noise (electron)
BUNIT   = 'ADU' / Unit of original pixel values
BLANK   = -32768 / Value used for NULL pixels
COMMENT FMOS header : Spectroscopy info.
DISPERSR= 'GRT' / Identifier of the disperser used
SLIT    = 'FIBRE-MOS' / Identifier of the entrance slit used
SLT-LEN = 1.2 / Diameter of the fibre entrance (arcsec)
SLT-WID = 1.2 / Diameter of the fibre entrance (arcsec)
SLT-PA  = 90 / Field position angle (degree)
SLTCPIX1= 1024 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTCPIX2= 1024 / Slit center projected on detector (pixel)
COMMENT FMOS header : Instrument info.
FOC-POS = 'PRIME' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = '4.49659' / Encoder value of the focus unit (mm)
DETECTOR= 'HAWAII2' / Detector
DET-NSMP= 2 / # of multi-sampling in an exposure
DET-SMPL= 'CDS' / Data sampling mode
DET-TMP  = '76.993' / Detector temperature (K)
INS-VER  = 'FMOS1-Ver0.0' / Instrument version name
DET-VER  = 'FMOS1-Ver0.0' / Det. control command version name
COMMENT FMOS Instrument Specific Header : Spectrograph
B_SPECID= 'SPEC1' / Spectrograph ID (SPEC1/SPEC2)
B_DWRPOS= '1' / Dewar position (1-5)
B_SPEMOD= 'H-long' / Spectrograph mode (J-short,J-long,H-short,H-lon

```



## 10.4. FITS ヘッドサンプル

```

M2-TYPE = 'Opt      ' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
OBJECT   = 'BIAS    ' / Target Description
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
OBSERVER= 'FOCAS   ' / Name(s) of observer(s)
OBS-MOD = 'IMAG    ' / Observation Mode
OUT-HUM = 35.0     / Humidity measured outside of dome (%)
OUT-HSTR= 35.0     / Outside humidity at exp. start (%)
OUT-HEND= 35.0     / Outside humidity at exp. end (%)
OUT-PRS = 620.30  / Atmospheric pressure outside dome (hpa)
OUT-PSTR= 620.30  / Outside Atmos.press. at exp. start (hpa)
OUT-PEND= 620.30  / Outside Atmos.press. at exp. end (hpa)
OUT-TMP = 275.55  / Temperature measured outside of dome (K)
OUT-TSTR= 275.55  / Outside temperature at exp. start (K)
OUT-TEND= 275.55  / Outside temperature at exp. end (K)
OUT-WND = 0.60    / Wind velocity outside of dome (m/s)
OUT-WSTR= 0.60    / Outside wind velocity at exp. start(m/s)
OUT-WEND= 0.60    / Outside wind velocity at exp. end (m/s)
PROP-ID = 'o11426 ' / Proposal ID
RA       = '08:51:24.109' / RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLTC-RA = '08:51:24.109' / slit center RA at the EQUINOX (degree)
SECZ     = 1.000    / SEC(Zenith Distance) at typical time
SECZ-STR= 1.000    / SEC(Zenith Distance) at exposure start
SECZ-END= 1.000    / SEC(Zenith Distance) at exposure end
SEEING   = 0.00    / StarSize FWHM at telescope focus(arcsec)
TELESCOP= 'Subaru  ' / Telescope/System which Inst. is attached
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
TRANSP   = 0.600    / Sky transparency
TRAN-STR= 0.600    / Sky transparency at beginning of exp.
TRAN-END= 0.600    / Sky transparency at the end of exposure
UT1-UTC  = -0.37139 / difference between UT1 and UTC
WEATHER  = 'Fare    ' / Weather condition
ZD       = 0.04534  / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR   = 0.04534  / Zenith Distance at exp. start (degree)
ZD-END   = 0.04534  / Zenith Distance at exposure end (degree)
BIN-FCT1= 3         / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 1         / Binning factor of Y axis (pixel)
BLANK    = -32768   / Value used for NULL pixels
BSCALE   = 1.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT    = 'ADU     ' / Unit of original pixel values
BZERO    = 32768.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DATA-TYP= 'BIAS    ' / Type / Characteristics of this data
DATE-OBS= '2011-11-28' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
DEC2000 = '+19:47:44.55' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DETECTOR= 'MIT     ' / Name of the detector/CCD
DET-ID   = 1        / Comment...
DETPXSZ1= 0.015000 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2= 0.015000 / Detector pixel size in axis2 (mm)
DET-TMP  = -99.800003 / Detector temperature (K)
DISPAXIS= 2        / Dispersion axis in frame
DISPERSR= 'SCFCGRMB01' / Identifier of the disperser used
EXPTIME  = 0.0     / Total integration time of the frame(sec)
FILTER01= 'SCFCFL600' / Filter name/ID
FILTER02= 'NONE    ' / Filter name/ID
FILTER03= 'NONE    ' / Filter name/ID
FRAMEID  = 'FCSA00046275' / Image sequential number
HST      = '06:47:06.231' / Typical HST at exposure (HH:MM:SS.SSS)
HST-STR  = '06:47:06.231' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
HST-END  = '06:47:06.244' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
LST     = '08:51:39.611' / Typical LST during exp. (HH:MM:SS.SSS)
LST-STR  = '08:51:39.611' / LST at start of exposure (HH:MM:SS.SSS)
LST-END  = '08:51:39.624' / LST at end of exposure (HH:MM:SS.SSS)
MJD      = 52940.69937338 / Modified Julian Date at typical time
MJD-STR  = 52940.69937338 / Modified Julian Date of the start exp.
MJD-END  = 52940.69937353 / Modified Julian Date at the end of exp.
PRD-MIN1= 59        / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2= 1         / Start pos Y of partial readout (pix)
PRD-RNG1= 2049     / X Range of the partial readout (pix)
PRD-RNG2= 4095     / Y Range of the partial readout (pix)
RA2000  = '08:51:24.109' / RA(J2000) pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLIT     = 'SCFCSLLC08' / Identifier of the entrance slit used
SLTCPIX1= 0.0     / Slit center projected on detector(pixel)
SLTCPIX2= 0.0     / Slit center projected on detector(pixel)
SLT-LEN  = 300.000 / Length of the slit used (arcsec)
SLT-PA   = -0.6    / Slit Position Angle (degree)
SLT-WID  = 0.5     / Width of the slit used (arcsec)
TIMESYS  = 'UTC    ' / Time System used in the header
UT       = '16:47:06.231' / HH:MM:SS.SSS typical UTC at exposure
UT-STR   = '16:47:06.231' / HH:MM:SS.SSS UTC at start exposure time
UT-END   = '16:47:06.244' / HH:MM:SS.SSS UT at end of the exposure
WAVELEN  = 550.0000 / Wavelength at detector center (nm)
WAV-MAX  = 655.0000 / Longest wavelen. focused on detector(nm)
WAV-MIN  = 655.0000 / Shortest wavelen.focused on detector(nm)
CRVAL1   = 132.85044861 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2   = 19.79570770 / Physical value of the reference pixel Y

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

CRPIX1 =          -34.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 =          2041.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDELTA1 =         0.10380000 / X Scale projected on detector (#/pix)
CDELTA2 =         0.10380000 / Y Scale projected on detector (#/pix)
PC001001=         1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002=         0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001=         0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002=         1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
LONGPOLE=         180.000000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'WAVELENGTH' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2 = 'nm' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
CD1_1 =          0.31140000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 =          0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 =          0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 =          0.10380000 / Pixel Coordinate translation matrix
F_FCSMOD= 'SPEC' / Comment...
F_WIPE = 'NORMAL' / CCD Wipe Rate
F_READ = 'NORMAL' / CCD Readout Rate
C2VAL1 =         132.85045417 / Physical value of the ref. pixel X (degree)
C2VAL2 =         19.79570833 / Physical value of the ref. pixel Y (degree)
C2PIX1 =          -34.0 / Reference pixel in X on detector (pixel)
C2PIX2 =          2041.0 / Reference pixel in Y on detector (pixel)
C2ELT1 =         0.00008650 / X Scale projected on detector (#/pix)
C2ELT2 =         0.00002883 / Y Scale projected on detector (#/pix)
P2001001=         0.01113497 / Pixel Coordinate translation matrix
P2001002=         0.99993800 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002001=        -0.99993800 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002002=         0.01113497 / Pixel Coordinate translation matrix
C2YPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
C2YPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
C2NIT1 = 'degree' / Units used in both C2VAL1 and C2ELT1
C2NIT2 = 'degree' / Units used in both C2VAL2 and C2ELT2
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
END

```

### ● FOCAS の ImagingPolarimetry mode

```

1 2 3 4 5 6 7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE =          T / Standard FITS format
BITPIX =          16 / # of bits storing pix values
NAXIS =           2 / # of axes in frame
NAXIS1 =          2047 / # of pixels/row
NAXIS2 =          4095 / # of rows (also # of scan lines)
EXTEND =          F / Presence of FITS Extension
ADC =            0.040 / ADC PA during exposure (degree)
ADC-STR =         0.040 / ADC PA at exposure start (degree)
ADC-END =        -0.040 / ADC PA at exposure end (degree)
ADC-TYPE= 'IN' / ADC name/type if used
AIRMASS =         1.000 / Typical air mass during exposure
AIRM-STR =        1.000 / Air mass at exposure start
AIRM-END=        1.000 / Air mass at exposure end
ALTITUDE=        89.93379 / Altitude of telescope pointing (degree)
ALT-STR =        89.93379 / Altitude at start exposure (degree)
ALT-END =        89.93379 / Altitude at exposure end (degree)
AZIMUTH =        89.99576 / Azimuth of telescope pointing (degree)
AZ-STR =         89.99576 / Azimuth angle at exposure start (degree)
AZ-END =         89.99576 / Azimuth angle at exposure end (degree)
DATASET = 'DS000' / ID of an observation dataset
DEC = '+19:49:08.67' / DEC of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DOM-HUM =         5.8 / Humidity measured in the dome
DOM-HSTR =        5.8 / Humidity in the dome at exp. start (%)
DOM-HEND =        5.8 / Humidity in the dome at exp. end (%)
DOM-PRS =        621.10 / Atmospheric pressure in the Dome (hpa)
DOM-PSTR=        621.10 / Dome Atm. pressure at exp.start (hpa)
DOM-PEND=        621.10 / Dome atm. pressure at exposure end (hpa)
DOM-TMP =        276.35 / Temperature measured in the dome (K)
DOM-TSTR=        276.35 / Temp. in the dome at exp. start (K)
DOM-TEND=        276.35 / Temp. in the dome at exp. end (K)
DOM-WND =         0.00 / Wind velocity in the dome (m/s)
DOM-WSTR =        0.00 / Wind vel. in dome at exp. end (m/s)
DOM-WEND=        0.00 / Wind vel. in dome at exp. end (m/s)
EQUINOX =        2000.0 / Standard FK5 (years)
EFP-MIN1=         1 / EFP-MIN1 Start X pos. of effective area (pix)
EFP-MIN2=         1 / EFP-MIN1 Start Y pos. of effective area (pix)
EFP-RNG1=        1972 / EFP-MIN1 X Range of effective area (pix)
EFP-RNG2=        4095 / EFP-MIN1 Y Range of effective area (pix)
EXP-ID = 'FCSE00020026' / ID of the exposure this data was taken
FOC-POS = '#' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL =         1.11 / Encoder value of the focus unit (mm)
GAIN =           1.910 / AD conversion factor (electron/ADU)

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

INSROT = 0.0 / Typical inst. rot. angle at exp.(degree)
INR-STR = 0.0 / Instrument Rotator angle at Start (deg)
INR-END = 0.0 / Instrument Rotator angle at end (degree)
INST-PA = 0.6 / P.A. of Instrument flange (degree)
INSTRUME= 'FOCAS ' / Name of instrument
M2-TIP = 'OFF ' / Tip/Tilt of the Secondary Mirror(ON/OFF)
M2-TYPE = 'Opt ' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
OBJECT = 'DOMEFLAT' / Target Description
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
OBSERVER= 'FOCAS ' / Name(s) of observer(s)
OBS-MOD = 'IMAGPOL ' / Observation Mode
OUT-HUM = 3.2 / Humidity measured outside of dome (%)
OUT-HSTR= 3.2 / Outside humidity at exp. start (%)
OUT-HEND= 3.6 / Outside humidity at exp. end (%)
OUT-PRS = 621.10 / Atmospheric pressure outside dome (hpa)
OUT-PSTR= 621.10 / Outside Atmos.press. at exp. start (hpa)
OUT-PEND= 621.10 / Outside Atmos.press. at exp. end (hpa)
OUT-TMP = 277.15 / Temperature measured outside of dome (K)
OUT-TSTR= 277.15 / Outside temperature at exp. start (K)
OUT-TEND= 277.15 / Outside temperature at exp. end (K)
OUT-WND = 3.00 / Wind velocity outside of dome (m/s)
OUT-WSTR= 3.00 / Outside wind velocity at exp. start(m/s)
OUT-WEND= 3.00 / Outside wind velocity at exp. end (m/s)
PROP-ID = 'o11004 ' / Proposal ID
RA = '23:23:37.303' / RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)
SECZ = 1.000 / SEC(Zenith Distance) at typical time
SECZ-STR= 1.000 / SEC(Zenith Distance) at exposure start
SECZ-END= 1.000 / SEC(Zenith Distance) at exposure end
SEEING = 0.00 / StarSize FWHM at telescope focus(arcsec)
TELESCOP= 'Subaru ' / Telescope/System which Inst. is attached
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
TRANSP = 0.900 / Sky transparency
TRAN-STR= 0.900 / Sky transparency at beginning of exp.
TRAN-END= 0.900 / Sky transparency at the end of exposure
UT1-UTC = -0.22838 / difference between UT1 and UTC
WEATHER = 'Fare ' / Weather condition
ZD = 0.06621 / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR = 0.06621 / Zenith Distance at exp. start (degree)
ZD-END = 0.06621 / Zenith Distance at exposure end (degree)
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis (pixel)
BLANK = -32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE = 1.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU ' / Unit of original pixel values
BZERO = 32768.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DATA-TYP= 'DOMEFLAT' / Type / Characteristics of this data
DATE-OBS= '2011-11-15' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
DEC2000 = '+19:49:08.67' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DETECTOR= 'MIT ' / Name of the detector/CCD
DET-ID = 2 / Comment...
DETPXSZ1= 0.015000 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2= 0.015000 / Detector pixel size in axis2 (mm)
DET-TMP = -99.800003 / Detector temperature (K)
EXPTIME = 22.0 / Total integration time of the frame(sec)
FILTER01= 'NONE ' / Filter name/ID
FILTER02= 'SCFCFLN658' / Filter name/ID
FILTER03= 'NONE ' / Filter name/ID
FRAMEID = 'FCSA00020027' / Image sequential number
HST = '06:10:18.130' / Typical HST at exposure (HH:MM:SS.SSS)
HST-STR = '06:10:18.130' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
HST-END = '06:10:43.123' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
LST = '23:23:27.924' / Typical LST during exp. (HH:MM:SS.SSS)
LST-STR = '23:23:27.924' / LST at start of exposure (HH:MM:SS.SSS)
LST-END = '23:23:52.985' / LST at end of exposure (HH:MM:SS.SSS)
MJD = 52440.67187500 / Modified Julian Date at typical time
MJD-STR = 52440.67187500 / Modified Julian Date of the start exp.
MJD-END = 52440.67578125 / Modified Julian Date at the end of exp.
PRD-MIN1= 1 / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2= 1 / Start pos Y of partial readout (pix)
PRD-RNG1= 2047 / X Range of the partial readout (pix)
PRD-RNG2= 4095 / Y Range of the partial readout (pix)
RA2000 = '23:23:37.303' / RA(J2000) pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLIT = 'SCFCMS0120' / Identifier of the entrance slit used
TIMESYS = 'UTC ' / Time System used in the header
UT = '16:10:18.130' / HH:MM:SS.SSS typical UTC at exposure
UT-STR = '16:10:18.130' / HH:MM:SS.SSS UTC at start exposure time
UT-END = '16:10:43.123' / HH:MM:SS.SSS UT at end of the exposure
CRVAL1 = 350.90542917 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 19.81907500 / Physical value of the reference pixel Y
CRPIX1 = 1964.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 2043.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDELT1 = 0.00002883 / X Scale projected on detector (#/pix)
CDELT2 = 0.00002883 / Y Scale projected on detector (#/pix)
PC001001= 0.01113497 / Pixel Coordinate translation matrix

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

PC001002=      0.99993800 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001=     -0.99993800 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002=      0.01113497 / Pixel Coordinate translation matrix
LONGPOLE=     180.000000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
CD1_1 =      0.00000032 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 =     -0.00002883 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 =      0.00002883 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 =      0.00000032 / Pixel Coordinate translation matrix
F_FCSMOD= 'IMAG_MOS_POL' / Comment...
F_WIPE = 'NORMAL' / CCD Wipe Rate
F_READ = 'NORMAL' / CCD Readout Rate
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
END

```

### ● FOCAS の Spectroscopy mode

```

          1         2         3         4         5         6         7
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890
-----
SIMPLE =          T / Standard FITS format
BITPIX =          16 / # of bits storing pix values
NAXIS =           2 / # of axes in frame
NAXIS1 =          683 / # of pixels/row
NAXIS2 =          4095 / # of rows (also # of scan lines)
EXTEND =          F / Presence of FITS Extension
ADC =          -0.040 / ADC PA during exposure (degree)
ADC-STR =        -0.040 / ADC PA at exposure start (degree)
ADC-END =         0.030 / ADC PA at exposure end (degree)
ADC-TYPE= 'IN' / ADC name/type if used
AIRMASS =         1.000 / Typical air mass during exposure
AIRM-STR =        1.000 / Air mass at exposure start
AIRM-END=        1.000 / Air mass at exposure end
ALTITUDE=        89.95366 / Altitude of telescope pointing (degree)
ALT-STR =        89.95366 / Altitude at start exposure (degree)
ALT-END =        89.95365 / Altitude at exposure end (degree)
AZIMUTH =        328.52454 / Azimuth of telescope pointing (degree)
AZ-STR =        328.52454 / Azimuth angle at exposure start (degree)
AZ-END =        328.52454 / Azimuth angle at exposure end (degree)
DATASET = 'DS000' / ID of an observation dataset
DEC = '+19:52:45.14' / DEC of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
SLTC-DEC= '+19:52:45.14' / slit center DEC at the EQUINOX (degree)
DOM-HUM =         28.8 / Humidity measured in the dome
DOM-HSTR=        28.8 / Humidity in the dome at exp. start (%)
DOM-HEND=        28.7 / Humidity in the dome at exp. end (%)
DOM-PRS =        620.10 / Atmospheric pressure in the Dome (hpa)
DOM-PSTR=        620.10 / Dome Atm. pressure at exp.start (hpa)
DOM-PEND=        620.10 / Dome atm. pressure at exposure end (hpa)
DOM-TMP =        275.15 / Temperature measured in the dome (K)
DOM-TSTR=        275.15 / Temp. in the dome at exp. start (K)
DOM-TEND=        275.15 / Temp. in the dome at exp. end (K)
DOM-WND =         0.00 / Wind velocity in the dome (m/s)
DOM-WSTR=         0.00 / Wind vel. in dome at exp. end (m/s)
DOM-WEND=         0.00 / Wind vel. in dome at exp. end (m/s)
EQUINOX =        2000.0 / Standard FK5 (years)
EFP-MIN1=        20 / EFP-MIN1 Start X pos. of effective area (pix)
EFP-MIN2=         1 / EFP-MIN1 Start Y pos. of effective area (pix)
EFP-RNG1=        658 / EFP-MIN1 X Range of effective area (pix)
EFP-RNG2=        4095 / EFP-MIN1 Y Range of effective area (pix)
EXP-ID = 'FCSE00046259' / ID of the exposure this data was taken
FOC-POS = '#' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL =         -0.14 / Encoder value of the focus unit (mm)
GAIN =           2.110 / AD conversion factor (electron/ADU)
INSROT =        -234.4 / Typical inst. rot. angle at exp.(degree)
INR-STR =       -234.4 / Instrument Rotator angle at Start (deg)
INR-END =       -234.4 / Instrument Rotator angle at end (degree)
INST-PA =         0.6 / P.A. of Instrument flange (degree)
INSTRUME= 'FOCAS' / Name of instrument
M2-TIP = 'OFF' / Tip/Tilt of the Secondary Mirror(ON/OFF)
M2-TYPE = 'Opt' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
OBJECT = 'DOMEFLAT' / Target Description
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
OBSERVER= 'FOCAS' / Name(s) of observer(s)
OBS-MOD = 'SPEC' / Observation Mode
OUT-HUM =        18.3 / Humidity measured outside of dome (%)
OUT-HSTR=        18.3 / Outside humidity at exp. start (%)
OUT-HEND=        17.6 / Outside humidity at exp. end (%)
OUT-PRS =        620.10 / Atmospheric pressure outside dome (hpa)
OUT-PSTR=        620.10 / Outside Atmos.press. at exp. start (hpa)
OUT-PEND=        620.10 / Outside Atmos.press. at exp. end (hpa)
OUT-TMP =        276.65 / Temperature measured outside of dome (K)

```



## 10.4. FITS ヘッドサンプル

```

OUT-TSTR=      276.65 / Outside temperature at exp. start (K)
OUT-TEND=      276.65 / Outside temperature at exp. end (K)
OUT-WND =       2.40 / Wind velocity outside of dome (m/s)
OUT-WSTR=      2.40 / Outside wind velocity at exp. start(m/s)
OUT-WEND=      2.40 / Outside wind velocity at exp. end (m/s)
PROP-ID = 'o11426 ' / Proposal ID
RA = '08:36:27.242' / RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLTC-RA = '08:36:27.242' / slit center RA at the EQUINOX (degree)
SECZ = 1.000 / SEC(Zenith Distance) at typical time
SECZ-STR= 1.000 / SEC(Zenith Distance) at exposure start
SECZ-END= 1.000 / SEC(Zenith Distance) at exposure end
SEEING = 0.00 / StarSize FWHM at telescope focus(arcsec)
TELESCOP= 'Subaru ' / Telescope/System which Inst. is attached
TELEFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
TRANSP = 0.600 / Sky transparency
TRAN-STR= 0.600 / Sky transparency at beginning of exp.
TRAN-END= 0.600 / Sky transparency at the end of exposure
UT1-UTC = -0.37139 / difference between UT1 and UTC
WEATHER = 'Fare ' / Weather condition
ZD = 0.04634 / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR = 0.04634 / Zenith Distance at exp. start (degree)
ZD-END = 0.04634 / Zenith Distance at exposure end (degree)
BIN-FCT1= 3 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis (pixel)
BLANK = -32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE = 1.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU ' / Unit of original pixel values
BZERO = 32768.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DATA-TYP= 'DOMEFLAT' / Type / Characteristics of this data
DATE-OBS= '2011-11-28' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
DEC2000 = '+19:52:45.14' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DETECTOR= 'MIT ' / Name of the detector/CCD
DET-ID = 1 / Comment...
DETPXSZ1= 0.015000 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2= 0.015000 / Detector pixel size in axis2 (mm)
DET-TMP = -99.900002 / Detector temperature (K)
DISPAXIS= 2 / Dispersion axis in frame
DISPERSR= 'SCFCGRMB01' / Identifier of the disperser used
EXPTIME = 5.0 / Total integration time of the frame(sec)
FILTER01= 'SCFCFL600' / Filter name/ID
FILTER02= 'NONE ' / Filter name/ID
FILTER03= 'NONE ' / Filter name/ID
FRAMEID = 'FCSA00046259' / Image sequential number
HST = '06:32:15.649' / Typical HST at exposure (HH:MM:SS.SSS)
HST-STR = '06:32:15.649' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
HST-END = '06:32:20.897' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
LST = '08:36:46.591' / Typical LST during exp. (HH:MM:SS.SSS)
LST-STR = '08:36:46.591' / LST at start of exposure (HH:MM:SS.SSS)
LST-END = '08:36:51.853' / LST at end of exposure (HH:MM:SS.SSS)
MJD = 52940.68906571 / Modified Julian Date at typical time
MJD-STR = 52940.68906571 / Modified Julian Date of the start exp.
MJD-END = 52940.68912645 / Modified Julian Date at the end of exp.
PRD-MIN1= 59 / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2= 1 / Start pos Y of partial readout (pix)
PRD-RNG1= 2049 / X Range of the partial readout (pix)
PRD-RNG2= 4095 / Y Range of the partial readout (pix)
RA2000 = '08:36:27.242' / RA(J2000) pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLIT = 'SCFCSLLC08' / Identifier of the entrance slit used
SLTCP1X1= 0.0 / Slit center projected on detector(pixel)
SLTCP1X2= 0.0 / Slit center projected on detector(pixel)
SLT-LEN = 300.000 / Length of the slit used (arcsec)
SLT-PA = -0.6 / Slit Position Angle (degree)
SLT-WID = 0.5 / Width of the slit used (arcsec)
TIMESYS = 'UTC ' / Time System used in the header
UT = '16:32:15.649' / HH:MM:SS.SSS typical UTC at exposure
UT-STR = '16:32:15.649' / HH:MM:SS.SSS UTC at start exposure time
UT-END = '16:32:20.897' / HH:MM:SS.SSS UT at end of the exposure
WAVELEN = 550.0000 / Wavelength at detector center (nm)
WAV-MAX = 655.0000 / Longest wavelen. focused on detector(nm)
WAV-MIN = 655.0000 / Shortest wavelen.focused on detector(nm)
CRVAL1 = 129.11351013 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 19.87920570 / Physical value of the reference pixel Y
CRPIX1 = -34.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 2041.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDEL11 = 0.10380000 / X Scale projected on detector (#/pix)
CDEL12 = 0.10380000 / Y Scale projected on detector (#/pix)
PC001001= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
LONGPOLE= 180.000000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'WAVELENGTH' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree ' / Units used in both CRVAL1 and CDEL11

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

OUT-HUM =          24.5 / Humidity measured outside of dome (%)
OUT-HSTR=          24.5 / Outside humidity at exp. start (%)
OUT-HEND=          24.4 / Outside humidity at exp. end (%)
OUT-PRS =          621.30 / Atmospheric pressure outside dome (hpa)
OUT-PSTR=          621.30 / Outside Atmos.press. at exp. start (hpa)
OUT-PEND=          621.30 / Outside Atmos.press. at exp. end (hpa)
OUT-TMP =          275.45 / Temperature measured outside of dome (K)
OUT-TSTR=          275.45 / Outside temperature at exp. start (K)
OUT-TEND=          275.45 / Outside temperature at exp. end (K)
OUT-WND =           1.10 / Wind velocity outside of dome (m/s)
OUT-WSTR=          1.10 / Outside wind velocity at exp. start(m/s)
OUT-WEND=          1.20 / Outside wind velocity at exp. end (m/s)
PROP-ID = 'o11111 ' / Proposal ID
RA = '22:17:50.291' / RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)
SECZ =           1.066 / SEC(Zenith Distance) at typical time
SECZ-STR=          1.066 / SEC(Zenith Distance) at exposure start
SECZ-END=          1.066 / SEC(Zenith Distance) at exposure end
SEEING =           0.26 / StarSize FWHM at telescope focus(arcsec)
TELESCOP= 'Subaru ' / Telescope/System which Inst. is attached
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
TRANSP =           0.600 / Sky transparency
TRAN-STR=          0.600 / Sky transparency at beginning of exp.
TRAN-END=          0.600 / Sky transparency at the end of exposure
UT1-UTC =          -0.37185 / difference between UT1 and UTC
WEATHER = 'Fare ' / Weather condition
ZD =              20.27777 / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR =          20.27830 / Zenith Distance at exp. start (degree)
ZD-END =          20.31168 / Zenith Distance at exposure end (degree)
BIN-FCT1=          1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2=          1 / Binning factor of Y axis (pixel)
BLANK =          -32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE =           1.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU ' / Unit of original pixel values
BZERO =          32768.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DATA-TYP= 'OBJECT ' / Type / Characteristics of this data
DATE-OBS= '2011-01-30' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
DEC2000 = '200:15:12.23' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DETECTOR= 'MIT ' / Name of the detector/CCD
DET-ID =          1 / Comment...
DETPXSZ1=          0.015000 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2=          0.015000 / Detector pixel size in axis2 (mm)
DET-TMP =          -99.800003 / Detector temperature (K)
EXPTIME =          30.0 / Total integration time of the frame(sec)
FILTER01= 'NONE ' / Filter name/ID
FILTER02= 'NONE ' / Filter name/ID
FILTER03= 'NONE ' / Filter name/ID
FRAMEID = 'FCSA00046377' / Image sequential number
HST = '20:33:07.547' / Typical HST at exposure (HH:MM:SS.SSS)
HST-STR = '20:33:07.547' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
HST-END = '20:33:38.175' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
LST = '22:39:56.621' / Typical LST during exp. (HH:MM:SS.SSS)
LST-STR = '22:39:56.621' / LST at start of exposure (HH:MM:SS.SSS)
LST-END = '22:40:27.333' / LST at end of exposure (HH:MM:SS.SSS)
MJD =          52941.27299971 / Modified Julian Date at typical time
MJD-STR =          52941.27299971 / Modified Julian Date of the start exp.
MJD-END =          52941.27335420 / Modified Julian Date at the end of exp.
PRD-MIN1=          59 / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2=          1 / Start pos Y of partial readout (pix)
PRD-RNG1=          2047 / X Range of the partial readout (pix)
PRD-RNG2=          4095 / Y Range of the partial readout (pix)
RA2000 = '22:17:50.291' / RA(J2000) pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLIT = 'SCFCMS0146' / Identifier of the entrance slit used
TIMESYS = 'UTC ' / Time System used in the header
UT = '06:33:07.547' / HH:MM:SS.SSS typical UTC at exposure
UT-STR = '06:33:07.547' / HH:MM:SS.SSS UTC at start exposure time
UT-END = '06:33:38.175' / HH:MM:SS.SSS UT at end of the exposure
CRVAL1 =          334.45954583 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 =          0.25339722 / Physical value of the reference pixel Y
CRPIX1 =          -34.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 =          2041.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDEL1 =          0.00002883 / X Scale projected on detector (#/pix)
CDEL2 =          0.00002883 / Y Scale projected on detector (#/pix)
PC001001=          -0.71493656 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002=          -0.69918933 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001=          0.69918933 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002=          -0.71493656 / Pixel Coordinate translation matrix
LONGPOLE=          180.00000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree ' / Units used in both CRVAL1 and CDEL1
CUNIT2 = 'degree ' / Units used in both CRVAL2 and CDEL2
CD1_1 =          -0.00002061 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 =          0.00002016 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 =          -0.00002016 / Pixel Coordinate translation matrix

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

CD2_2 = -0.00002061 / Pixel Coordinate translation matrix
F_FCSMOD= 'IMAG_MOS' / Comment...
F_WIPE = 'FAST' / CCD Wipe Rate
F_READ = 'FAST' / CCD Readout Rate
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
END

```

### ● FOCAS の SpectroPolarimetry mode

	1	2	3	4	5	6	7
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890							
SIMPLE =			T	/	Standard FITS format		
BITPIX =		16	/	# of bits storing pix values			
NAXIS =		2	/	# of axes in frame			
NAXIS1 =		683	/	# of pixels/row			
NAXIS2 =		4095	/	# of rows (also # of scan lines)			
EXTEND =		F	/	Presence of FITS Extention			
ADC =		0.010	/	ADC PA during exposure (degree)			
ADC-STR =		0.010	/	ADC PA at exposure start (degree)			
ADC-END =		-0.040	/	ADC PA at exposure end (degree)			
ADC-TYPE=	'IN'		/	ADC name/type if used			
AIRMASS =		1.000	/	Typical air mass during exposure			
AIRM-STR=		1.000	/	Air mass at exposure start			
AIRM-END=		1.000	/	Air mass at exposure end			
ALTITUDE=		89.93134	/	Altitude of telescope pointing (degree)			
ALT-STR =		89.93134	/	Altitude at start exposure (degree)			
ALT-END =		89.93134	/	Altitude at exposure end (degree)			
AZIMUTH =		89.99809	/	Azimuth of telescope pointing (degree)			
AZ-STR =		89.99809	/	Azimuth angle at exposure start (degree)			
AZ-END =		89.99809	/	Azimuth angle at exposure end (degree)			
DATASET =	'DS000'		/	ID of an observation dataset			
DEC =	'+19:49:18.12'		/	DEC of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)			
SLTC-DEC=	'+19:49:18.12'		/	slit center DEC at the EQUINOX (degree)			
DOM-HUM =		15.1	/	Humidity measured in the dome			
DOM-HSTR=		15.1	/	Humidity in the dome at exp. start (%)			
DOM-HEND=		15.1	/	Humidity in the dome at exp. end (%)			
DOM-PRS =		622.80	/	Atmospheric pressure in the Dome (hpa)			
DOM-PSTR=		622.80	/	Dome Atm. pressure at exp.start (hpa)			
DOM-PEND=		622.80	/	Dome atm. pressure at exposure end (hpa)			
DOM-TMP =		277.85	/	Temperature measured in the dome (K)			
DOM-TSTR=		277.85	/	Temp. in the dome at exp. start (K)			
DOM-TEND=		277.85	/	Temp. in the dome at exp. end (K)			
DOM-WND =		0.10	/	Wind velocity in the dome (m/s)			
DOM-WSTR=		0.10	/	Wind vel. in dome at exp. end (m/s)			
DOM-WEND=		0.00	/	Wind vel. in dome at exp. end (m/s)			
EQUINOX =		2000.0	/	Standard FK5 (years)			
EFP-MIN1=		20	/	EFP-MIN1 Start X pos. of effective area (pix)			
EFP-MIN2=		1	/	EFP-MIN1 Start Y pos. of effective area (pix)			
EFP-RNG1=		658	/	EFP-MIN1 X Range of effective area (pix)			
EFP-RNG2=		4095	/	EFP-MIN1 Y Range of effective area (pix)			
EXP-ID =	'FCSE00045147'		/	ID of the exposure this data was taken			
FOC-POS =	'#'		/	Focus where the instrument is attached			
FOC-VAL =		-0.14	/	Encoder value of the focus unit (mm)			
GAIN =		2.110	/	AD conversion factor (electron/ADU)			
INSROT =		-139.7	/	Typical inst. rot. angle at exp.(degree)			
INR-STR =		-139.7	/	Instrument Rotator angle at Start (deg)			
INR-END =		-139.7	/	Instrument Rotator angle at end (degree)			
INST-PA =		-49.4	/	P.A. of Instrument flange (degree)			
INSTRUME=	'FOCAS'		/	Name of instrument			
M2-TIP =	'OFF'		/	Tip/Tilt of the Secondary Mirror(ON/OFF)			
M2-TYPE =	'Opt'		/	Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)			
OBJECT =	'DOMEFLAT'		/	Target Description			
OBS-ALOC=	'Observation'		/	Allocation mode for Instrument			
OBSERVER=	'FOCAS'		/	Name(s) of observer(s)			
OBS-MOD =	'SPEC_POL'		/	Observation Mode			
OUT-HUM =		14.1	/	Humidity measured outside of dome (%)			
OUT-HSTR=		14.1	/	Outside humidity at exp. start (%)			
OUT-HEND=		14.3	/	Outside humidity at exp. end (%)			
OUT-PRS =		622.80	/	Atmospheric pressure outside dome (hpa)			
OUT-PSTR=		622.80	/	Outside Atmos.press. at exp. start (hpa)			
OUT-PEND=		622.80	/	Outside Atmos.press. at exp. end (hpa)			
OUT-TMP =		278.55	/	Temperature measured outside of dome (K)			
OUT-TSTR=		278.55	/	Outside temperature at exp. start (K)			
OUT-TEND=		278.55	/	Outside temperature at exp. end (K)			
OUT-WND =		1.80	/	Wind velocity outside of dome (m/s)			
OUT-WSTR=		1.80	/	Outside wind velocity at exp. start(m/s)			
OUT-WEND=		1.80	/	Outside wind velocity at exp. end (m/s)			
PROP-ID =	'o11117'		/	Proposal ID			
RA =	'18:54:11.499'		/	RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)			
SLTC-RA =	'18:54:11.499'		/	slit center RA at the EQUINOX (degree)			
SECZ =		1.000	/	SEC(Zenith Distance) at typical time			

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

SECZ-STR=          1.000 / SEC(Zenith Distance) at exposure start
SECZ-END=          1.000 / SEC(Zenith Distance) at exposure end
SEEING =           0.00 / StarSize FWHM at telescope focus(arcsec)
TELESCOP= 'Subaru '   / Telescope/System which Inst. is attached
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
TRANSP =           0.600 / Sky transparency
TRAN-STR=          0.600 / Sky transparency at beginning of exp.
TRAN-END=          0.600 / Sky transparency at the end of exposure
UT1-UTC =          -0.35797 / difference between UT1 and UTC
WEATHER = 'Fare '    / Weather condition
ZD =              0.06866 / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR =          0.06866 / Zenith Distance at exp. start (degree)
ZD-END =          0.06866 / Zenith Distance at exposure end (degree)
BIN-FCT1=         3 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2=         1 / Binning factor of Y axis (pixel)
BLANK =           -32768 / Value used for NULL pixels
BSCALE =           1.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU '      / Unit of original pixel values
BZERO =           32768.000000 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
DATA-TYP= 'DOMEFLAT' / Type / Characteristics of this data
DATE-OBS= '2011-11-05' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
DEC2000 = '+19:49:18.12' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
DETECTOR= 'MIT '   / Name of the detector/CCD
DET-ID =          1 / Comment...
DETPXSZ1=         0.015000 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2=         0.015000 / Detector pixel size in axis2 (mm)
DET-TMP =         -99.800003 / Detector temperature (K)
DISPAXIS=         2 / Dispersion axis in frame
DISPERSR= 'SCFCGRMB01' / Identifier of the disperser used
EXPTIME =         11.0 / Total integration time of the frame(sec)
FILTER01= 'NONE '  / Filter name/ID
FILTER02= 'SCFCFLSY47' / Filter name/ID
FILTER03= 'NONE '  / Filter name/ID
FRAMEID = 'FCSA00045147' / Image sequential number
HST = '18:22:13.842' / Typical HST at exposure (HH:MM:SS.SSS)
HST-STR = '18:22:13.842' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SSS)
HST-END = '18:22:25.333' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SSS)
LST = '18:54:04.099' / Typical LST during exp. (HH:MM:SS.SSS)
LST-STR = '18:54:04.099' / LST at start of exposure (HH:MM:SS.SSS)
LST-END = '18:54:15.621' / LST at end of exposure (HH:MM:SS.SSS)
MJD =             52917.18210051 / Modified Julian Date at typical time
MJD-STR =         52917.18210051 / Modified Julian Date of the start exp.
MJD-END =         52917.18223351 / Modified Julian Date at the end of exp.
PRD-MIN1=         59 / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2=         1 / Start pos Y of partial readout (pix)
PRD-RNG1=         2049 / X Range of the partial readout (pix)
PRD-RNG2=         4095 / Y Range of the partial readout (pix)
RA2000 = '18:54:11.499' / RA(J2000) pointing (HH:MM:SS.SSS)
SLIT = 'SCFCSLP004' / Identifier of the entrance slit used
SLTCPIX1=         0.0 / Slit center projected on detector(pixel)
SLTCPIX2=         0.0 / Slit center projected on detector(pixel)
SLT-LEN =         300.000 / Length of the slit used (arcsec)
SLT-PA =          49.4 / Slit Position Angle (degree)
SLT-WID =         0.5 / Width of the slit used (arcsec)
TIMESYS = 'UTC '    / Time System used in the header
UT = '04:22:13.842' / HH:MM:SS.SSS typical UTC at exposure
UT-STR = '04:22:13.842' / HH:MM:SS.SSS UTC at start exposure time
UT-END = '04:22:25.333' / HH:MM:SS.SSS UT at end of the exposure
WAVELEN =         550.0000 / Wavelength at detector center (nm)
WAV-MAX =         655.0000 / Longest wavelen. focused on detector(nm)
WAV-MIN =         655.0000 / Shortest wavelen.focused on detector(nm)
CRVAL1 =          283.54791260 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 =          19.82169914 / Physical value of the reference pixel Y
CRPIX1 =          -34.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 =          2041.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDEL1 =           0.10380000 / X Scale projected on detector (#/pix)
CDEL2 =           0.10380000 / Y Scale projected on detector (#/pix)
PC001001=         1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002=         0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001=         0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002=         1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
LONGPOLE=        180.00000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'WAVELENGTH' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree ' / Units used in both CRVAL1 and CDEL1
CUNIT2 = 'nm '     / Units used in both CRVAL2 and CDEL2
CD1_1 =           0.31140000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 =           0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 =           0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 =           0.10380000 / Pixel Coordinate translation matrix
F_FCSMOD= 'SPEC_POL' / Comment...
F_WIPE = 'NORMAL '  / CCD Wipe Rate
F_READ = 'NORMAL '  / CCD Readout Rate
C2VAL1 =          283.54791250 / Physical value of the ref. pixel X (degree)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

C2VAL2 =      19.82170000 / Physical value of the ref. pixel Y (degree)
C2PIX1 =      -34.0 / Reference pixel in X on detector (pixel)
C2PIX2 =      2041.0 / Reference pixel in Y on detector (pixel)
C2ELT1 =      0.00008650 / X Scale projected on detector (#/pix)
C2ELT2 =      0.00002883 / Y Scale projected on detector (#/pix)
P2001001=     -0.75883953 / Pixel Coordinate translation matrix
P2001002=      0.65127764 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002001=     -0.65127764 / Pixel Coordinate translation matrix
P2002002=     -0.75883953 / Pixel Coordinate translation matrix
C2YPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
C2YPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
C2NIT1 = 'degree' / Units used in both C2VAL1 and C2ELT1
C2NIT2 = 'degree' / Units used in both C2VAL2 and C2ELT2
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
END

```

● FOCAS の ASCII Table Extension サンプルヘッダとデータ  
(Imaging and Spectroscopy mode) (注意：現状では付加されていない)。

```

          1          2          3          4          5          6          7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
XTENSION= 'TABLE' / Table extension
BITPIX =      8 / # of bits storing pix value
NAXIS =      2 / simple 2-D matrix
NAXIS1 =     107 / # of characters per row
NAXIS2 =      3 / # of rows
PCOUNT =      0 / No "random" parameters
GCOUNT =      1 / Only one group
TFIELDS =     11 / # of fields in one row
EXTNAME = ' ' / Name of this table
TTYPE1 = 'SLT-ID' / Slit ID of mask design in CAD data
TBCOL1 =      1 / start column of this field (= 1)
TFORM1 = 'I4' / integer
TTYPE2 = 'SLTCPIX1' / X-position of slit center
TBCOL2 =      6 / start column of this field (= 6)
TFORM2 = 'F7.2' / float
TUNIT2 = 'pixel' / unit of 2nd column
TTYPE3 = 'SLTCPIX2' / Y-position of slit center
TBCOL3 =     14 / start column of this field (= 14)
TFORM3 = 'F7.2' / float
TUNIT3 = 'pixel' / unit of 3rd column
TTYPE4 = 'SLTC-RA' / RA of slit center
TBCOL4 =     22 / start column of this field (= 22)
TFORM4 = 'A12' / character (format is HH:MM:SS.SSS)
TTYPE5 = 'SLTC-DEC' / DEC of slit center
TBCOL5 =     35 / start column of this field (= 35)
TFORM5 = 'A12' / character (format is +/-DD:MM:SS.SS)
TTYPE6 = 'SLT-LEN' / Slit length (Semi-major-axis for ELLIPSE)
TBCOL6 =     48 / start column of this field (= 48)
TFORM6 = 'F5.1' / float
TUNIT6 = 'arcsec' / unit of 6th column
TTYPE7 = 'SLT-WID' / Slit width (Semi-minor-axis for ELLIPSE)
TBCOL7 =     54 / start column of this field (= 54)
TFORM7 = 'F5.1' / float
TUNIT7 = 'arcsec' / unit of 7th column
TTYPE8 = 'SLT-PA' / Position angle of slit
TBCOL8 =     60 / start column of this field (= 60)
TFORM8 = 'F5.1' / float
TUNIT8 = 'degree' / unit of 8th column
TTYPE9 = 'SLT-SHP' / Shape of cutting slit
TBCOL9 =     66 / start column of this field (= 66)
TFORM9 = 'A9' / character (ELLIPSE, RECTANGLE)
TTYPE10 = 'SLT-OPEN' / Cutting shape is open or not, open is T(rue).
TBCOL10 =    76 / start column of this field (= 76)
TFORM10 = 'A1' / logical (T or F)
TTYPE11 = 'OBJECT' / Name of observed
TBCOL11 =    78 / start column of this field (= 78)
TFORM11 = 'A30' / character
TNULL11 = ' ' / null data for this column
END

```

```

          1          2          3          4          5          6          7          8          9
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
  1 102.10 110.79 12:35:39.940 +42:05:30.82 13.8 0.2 0.0 RECTANGLE T
 52 1053.05 2090.23 12:35:44.555 +42:08:09.56 150.0 0.2 0.0 RECTANGLE T FOCAS123545+4208
1894 3179.93 3565.33 12:35:59.109 +42:11:12.74 18.0 0.2 0.0 RECTANGLE T

```



## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.4.7 HDS(2014/12/04 版)

	1	2	3	4	5	6	7	8	9
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890									
SIMPLE =			T	/	Standard FITS format				
BITPIX =			16	/	Number of bits for each pixel				
NAXIS =			2	/	Number of axes in frame				
NAXIS1 =			1124	/	Number of pixels per row				
NAXIS2 =			4100	/	Number of rows				
EXTEND =			T	/	There is a standard extension 1 (ASCII table)				
BSCALE =			1.00000	/	Real = (fits pixel value)*BSCALE+BZERO				
BZERO =			3.276700E+04	/	Real = (fits pixel value)*BSCALE+BZERO				
BUNIT =	'ADU'			/	Unit of original pixel value				
BLANK =			-32768	/	Value used for NULL pixels				
DISPAXIS =			2	/	Main dispersion axis in frame				
CTYPE1 =	'pixel'			/	Pixel coordinate system				
CTYPE2 =	'pixel'			/	Pixel coordinate system				
CUNIT1 =	'pixel'			/	Units used in both CRVAL1 and CDELTA1				
CUNIT2 =	'pixel'			/	Units used in both CRVAL2 and CDELTA2				
CRPIX1 =			1	/	Reference pixel in axis1				
CRVAL1 =			1	/	Physical value of the reference pixel				
CDELTA1 =			1	/	Size projected into a detector pixel in axis1				
CRPIX2 =			1	/	Reference pixel in axis2				
CRVAL2 =			1	/	Physical value of the reference pixel				
CDELTA2 =			1	/	Size projected into a detector pixel in axis2				
PROJ1 =			0.0	/	Projection type of the first axis				
PROJ2 =			0.0	/	Projection type of the second axis				
PC001001 =			1.00000000	/	Pixel Coordinate translation matrix				
PC001002 =			0.00000000	/	Pixel Coordinate translation matrix				
PC002001 =			0.00000000	/	Pixel Coordinate translation matrix				
PC002002 =			1.00000000	/	Pixel Coordinate translation matrix				
BIN-FCT1 =			2	/	Binning factor in axis1				
BIN-FCT2 =			1	/	Binning factor in axis2				
N2XIS =			2	/	Number of axes for the slit projection				
N2XIS1 =			1124	/	Number of pixels per row for slit spectroscopy				
N2XIS2 =			4100	/	Number of scan lines for slit projection				
C2YPE1 =	'DEC-TAN'			/	Type of projection used for #1 axis in 2nd WCS				
C2PIX1 =			512	/	Reference pixel in X				
C2VAL1 =			0.00	/	Physical value of ref pix X for WCS				
C2ELT1 =			0.00000	/	Size projected into a detector pixel X				
C2NIT1 =	'degree'			/	for C2VAL1 and C2ELT1				
C2YPE2 =	'WAVELENGTH'			/	Type of projection used for #2 axis in 2nd WCS				
C2PIX2 =			2050	/	Reference pixel in Y				
C2VAL2 =			826.97	/	Physical value of ref pix Y for WCS				
C2ELT2 =			0.00249	/	Size projected into a detector pixel Y				
C2NIT2 =	'nm'			/	for C2VAL2 and C2ELT2				
P20JP1 =			0.0	/	Projection type of the first axis				
P20JP2 =			0.0	/	Projection type of the second axis				
P2001001 =			1.00000000	/	Pixel coordinate translation matrix				
P2001002 =			0.00000000	/	Pixel coordinate translation matrix				
P2002001 =			0.00000000	/	Pixel coordinate translation matrix				
P2002002 =			1.00000000	/	Pixel coordinate translation matrix				
PRD-MIN1 =			1	/	Start X position of partially read out				
PRD-MIN2 =			1	/	Start Y position of partially read out				
PRD-RNG1 =			1124	/	X range of the partially read out				
PRD-RNG2 =			4100	/	Y range of the partially read out				
OBJECT =	'HDSObject'			/	Target Description				
DATA-TYP =	'OBJECT'			/	Characteristics of this data				
RA =	'02:26:51.293'			/	RA of the tracked pos. on the slit guide pos.				
DEC =	'+37:32:57.46'			/	Dec of the tracked pos. on the slit guide pos.				
RADECSYS =	'FK5'			/	The equatorial coordinate system				
EQUINOX =			2000.0	/	Standard FK5 (years)				
RA2000 =	'02:26:51.293'			/	Right accention (HH.MM.SS.SSS)				
DEC2000 =	'+37:32:57.46'			/	Declination (+/-HH:MM:SS.SS)				
PROP-ID =	'014199'			/	Proposal ID				
OBSERVER =	'HDS observers'			/	Name(s) of observer(s)				
OBS-MOD =	'SPEC'			/	SINGLE-ORDER, MULTIPLE-ORDER				
DATE-OBS =	'2014-10-20'			/	Date of observation				
EXPTIME =			600.0	/	Exposure time in second				
UT =	'13:34:46.167'			/	Typical Universal Time during exposure				
UT-STR =	'13:29:53.459'			/	UTC at start of exposure				
UT-END =	'13:39:57.461'			/	UTC at end of exposure				
HST =	'03:34:46.167'			/	Typical Hawaii Standard Time during exposure				
HST-STR =	'03:29:53.459'			/	HST at start of exposure				
HST-END =	'03:39:57.461'			/	HST at end of exposure				
LST =	'05:08:35.430'			/	Typical Local SideReal Time during exposure				
LST-STR =	'05:03:41.920'			/	LST at start of exposure				
LST-END =	'05:13:47.576'			/	LSR at end of exposure				
TIMESYS =	'UTC'			/	Time System				
MJD =			56950.56580779	/	Modified Julian Day				
MJD-STR =			56950.56241997	/	MJD at start of exposure				
MJD-END =			56950.56941073	/	MJD at end of exposure				
SECZ =			1.288	/	typical sec(Zemith Distance) during exposure				



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

SECZ-STR=          1.272 / secZ at start of exposure
SECZ-END=          1.307 / secZ at end of exposure
AIRMASS =          1.2874 / Typical air mass during exposure
AIRM-STR=          1.2709 / Air mass at start of exposure
AIRM-END=          1.3060 / Air mass at end of exposure
ALTITUDE=          50.92080 / Altitude of the telescope pointing (degree)
ALT-STR =          51.85110 / Altitude at start of exposure
ALT-END =          49.92630 / Altitude at end of exposure
AZIMUTH =          305.81800 / Azimuth of the telescope pointing (degree)
AZ-STR =           306.25100 / Azimuth at start of exposure
AZ-END =           305.39800 / Azimuth at end of exposure
OBSERVAT= 'NAOJ'    / Observatory
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode (OBSERVATION/STAND-BY)
TELFOCUS= 'NASMYTH-OPT' / Focus where beam is reachable
FOC-POS = 'NASMYTH-OPT' / Focus where instrument attached
FOC-VAL =           0.021 / Focus position of the telescope
FOC-LEN =          104207.0 / Focal length of the telescope (mm)
F-RATIO =          12.71 / F-ratio of incident beam
INSTRUME= 'HDS'    / Name of instrument
FRAMEID = 'HDSA00106011' / Frame ID number issued by OBS
EXP-ID = 'UNKNOWN' / Exposure ID number locally defined
DATASET = '# '     / ID of observation dataset
DISPERSR= 'echelle' / Identifier of the disperser used
WAVELEN =          826.97 / Center wavelength of the center order (nm)
WAV-MAX =          881.00 / Maximum wavelength recorded (nm)
WAV-MIN =          768.51 / Minimum wavelength recorded (nm)
SLTCP1X1=          994.00 / Pixel of slit center (Axis1)
SLTCP1X2=          2050 / Pixel of slit center (Axis2)
FILTER01= '0G530'  / Filter wheel No.1
FILTER02= 'FREE'   / Filter wheel No.2
SLIT = 'SHORT'    / Identifier of the entrance slit used (SHORT/LON)
SLT-WID =          2.000 / Slit width (mm)
SLT-LEN =          30.000 / Slit length (mm)
SLT-PA =           0.00 / Slit position angle (degree)
SLT-PSTR=          0.00 / Slit position angle at start (degree)
SLT-PEND=          0.00 / Slit position angle at end (degree)
SLT-OBJP=          0.00 / Object position on the slit (arcsec)
DET-ID =           1 / ID number of the CCD in the detector unit
DETECTOR= 'EEV'   / Detector used to take this frame
DETPXSZ1=          0.0135 / pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2=          0.0135 / pixel size in axis2 (mm)
DET-AO1 =           0.000 / Rotation angle of the 1st detector (degree)
DET-AO2 =           0.000 / Rotation angle of the 2nd detector (degree)
GAIN =             1.70 / Readout gain
DET-TMP =          157.0 / Nominal detector temperature (Kelvin)
DET-TAVE=           0.0 / Average detector temperature (Kelvin)
DET-TMAX=           0.0 / Maximum detector temperature (Kelvin)
DET-TMIN=           0.0 / Minimum detector temperature (Kelvin)
DET-TSD =           0.00 / Detector temperature fluctuation (Kelvin)
WEATHER = 'Fine'  / Weather condition
SEEING =           0.000 / FWHM of the star observed with Slit Viewer (arc)
NAS-TAVE=           0.00 / Average Nasmyth encl. temp. (Kelvin)
DOM-WND =           0.4 / Wind speed inside dome (m/s)
DOM-TMP =          276.65 / Atmospheric temperature inside dome (Kelvin)
DOM-HUM =           39.3 / Humidity inside dome (percent)
DOM-PRS =          622.6 / Nominal atmospheric pressure in dome (hPa)
OUT-WND =           2.5 / Wind speed outside dome (m/s)
OUT-TMP =          275.15 / Atmospheric temperature outside dome (Kelvin)
OUT-HUM =           56.4 / Humidity outside dome (percent)
OUT-PRS =          622.6 / Atmospheric pressure outside dome (hPa)
IMR-TYPE= 'NONE'   / Image Rotator (BLUE, RED, NONE)
IMGROT =           -0.35 / IMR position during exposure (degree)
IMR-STR =           -0.35 / IMR position angle at start (degree)
IMR-END =           -0.35 / IMR position angle at end (degree)
ADC-TYPE= 'IN'    / Atm. Disp. Compensator (BLUE,RED,NONE)
ADC =             25.60 / ADC position during exposure (degree)
ADC-STR =           24.76 / ADC position angle at start (degree)
ADC-END =           26.56 / ADC position angle at end (degree)
DAQ-VER = '1.0.0' / Data Acquisition System
INS-VER = 'HDS-1.00' / hardware/software version
COMMENT revised on 1 Nov. 1999 by W. Aoki
COMMENT Sample header for HDS revised on 7 July 1998 by W. Aoki
COMMENT Sample header for HDS revised on 6 May 1998 by W. Aoki
COMMENT Sample header for HDS written on 27 November 1997
COMMENT by H.Izumiura, S. Kawanomoto, W. Aoki.
COMMENT Keywords specific to HDS
COMMENT
COMMENT /SLIT
H_S-INCL=          0.00 / Slit inclination angle wrt the horizontal plane
COMMENT /Detector
H_D-UNIT= '1'     / ID number of the detector unit
H_D-OTHR= 'YES'   / Use of the other CCD in this mosaic
COMMENT /SHUTTERS

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

H_SHUTTR= 'OPEN'           / Entrance shutter (OPEN, CLOSE)
H_HARTMN= 'ALL-OPEN'       / Hartmann shutter (U-OPEN,L-OPEN,ALL-OPEN,ALL-CL
COMMENT /COLLIMATOR MIRROR
H_COLLIM= 'RED'           / Collimator (BLUE, RED)
H_CLPSTN= 1.84            / Collimator position (mm)
H_CLFOCL= 3396.51        / Collimator focal length (mm)
COMMENT /ECHELLE GRATING
H_ECONST= 31.60          / Ruling pitch (grooves/mm)
H_EBLAZE= 70.30          / Blaze Angle (degree)
H_EEPSRN= 6.00           / Offset Angle of the Incident Beam (degree)
H_EGAMMA= 0.00           / (degree)
H_EROTAN= 0.25011        / Echelle Rotation Angle (degree)
COMMENT /CROSS DISPERSER GRATING
H_CROSSD= 'RED'           / Cross Disperser (BLUE, RED, MIRROR, NIR)
H_CCONST= 250.000        / Ruling pitch (grooves/mm)
H_CBLAZE= 5.000          / Blaze Angle (degree)
H_CEPSRN= 0.00           / Offset Angle at Blaze Wavelengths (degree)
H_CGAMMA= 45.00          / (degree)
H_CROTAN= 5.96965        / Cross Disperser Rotation Angle (degree)
COMMENT /CAMERA
H_CMRFL = 770.85         / Camera focal length (mm)
COMMENT /Detector Focusing Unit
H_FOCUS = -0.32599       / Focusing unit position (mm)
H_PITCH = -0.01389       / Focusing unit pitching angle (degree)
H_YAWING= -0.06944       / Focusing unit yawing angle (degree)
H_DETROT= -0.99986       / Rotation angle of the detector unit (degree)
COMMENT /I2Cell and Light Monitor
H_I2CELL= 'NOUSE'         / I2 Cell Mode (USE/NOUSE)
H_LM = 'NOUSE'           /
H_I2TEMP= 0.0            /
H_LMINTG= 0.0           /
H_I2POS = 'UNKNOWN'      /
H_LMPOS = 'UNKNOWN'      /
H_ISUNIT= 2              / Image Slicer Unit (0:NOUSE)
H_ISWID = 0.225          / Image Slicer Slit Width (mm) (0:NOUSE)
H_ISSLIC= 3              / Image Slicer Slice Number (0:NOUSE)
H_ETMP1 = -100.0         / Nasmyth Temperature 1 (Kelvin)
H_ETMP2 = -100.0         / Nasmyth Temperature 2 (Kelvin)
H_SUPER = 'NONE'         / Super Resolution Mode (POS1, POS2, NONE)
COMMENT /Auto Guider (offset guider)
H_AG-OBJ= ' '            /
H_AG-ORA= ' '            / RA of the guide object
H_AG-ODE= ' '            / Dec of the guide object
H_AG-RA = ' '            / RA of the tracked pos. on the slit guide pos.
H_AG-DEC= ' '            / Dec of the tracked pos. on the slit guide pos.
H_GAIN1 = 1.628          / Readout gain of left (smaller X) side of CCD
H_GAIN2 = 1.615          / Readout gain of right (larger X) side of CCD
H_OSMIN1= 513            / Start of overscan region for AXIS1
H_OSMAX1= 612            / End of overscan region for AXIS1
H_OSMIN2= 1              / Start of overscan region for AXIS2
H_OSMAX2= 4100           / End of overscan region for AXIS2
HISTORY File modified by user 'hdsuser' with fv on 2001-10-12T04:43:56
END

```

### ● HDS の ASCII Table Extension サンプルヘッダとデータ

```

1 2 3 4 5 6 7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
XTENSION= 'TABLE'       / Table extension
BITPIX = 8              / 8-bits per "pixel"
NAXIS = 2               / simple 2-D matrix
NAXIS1 = 72             / No. of characters per row
NAXIS2 = 45             / The number of rows (= )
PCOUNT = 0              / No "random" parameters
GCOUNT = 1              / Only one group
TFIELDS = 12            / There are 12 fields per row
TTYPE1 = 'ORDER'        / Order number
TBCOL1 = 1              / starting column
TFORM1 = 'I3'           / Data format
TTYPE2 = 'X-MIN'        / X-position of the blue-end of the order (pixel)
TBCOL2 = 5              /
TFORM2 = 'I4'           /
TUNIT2 = 'PIXEL'        /
TTYPE3 = 'Y-MIN'        / Y-position of the blue-end of the order (pixel)
TBCOL3 = 10             /
TFORM3 = 'I4'           /
TUNIT3 = 'PIXEL'        /
TTYPE4 = 'WL-MIN'       / Blue-end wavelength of the order (nm)
TBCOL4 = 15             /
TFORM4 = 'F8.3'         /
TUNIT4 = 'nanometer'    /

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

TTYPE5 = 'X-CEN' , / X-position of the center of the order (pixel)
TBCOL5 = 24 /
TFORM5 = 'I4' , /
TUNIT5 = 'PIXEL' , /
TTYPE6 = 'Y-CEN' , / Y-position of the center of the order (pixel)
TBCOL6 = 29 /
TFORM6 = 'I4' , /
TUNIT6 = 'PIXEL' , /
TTYPE7 = 'WL-CEN' , / Center wavelength of the order (nm)
TBCOL7 = 34 /
TFORM7 = 'F8.3' , /
TUNIT7 = 'nanometer' , /
TTYPE8 = 'X-MAX' , / X-position of the red-end of the order (pixel)
TBCOL8 = 43 /
TFORM8 = 'I4' , /
TUNIT8 = 'PIXEL' , /
TTYPE9 = 'Y-MAX' , / Y-position of the blue-end of the order (pixel)
TBCOL9 = 48 /
TFORM9 = 'I4' , /
TUNIT9 = 'PIXEL' , /
TTYPE10 = 'WL-MAX' , / Red-end wavelength of the order (nm)
TBCOL10 = 53 /
TFORM10 = 'F8.3' , /
TUNIT10 = 'nanometer' , /
TTYPE11 = 'SLIT INCLINATION' , / Slit inclination wrt the main dispersion direc.
TBCOL11 = 62 /
TFORM11 = 'F5.5' , /
TUNIT11 = 'degree' , /
TTYPE12 = 'DISPERSION' , / Nominal dispersion at the center of the order
TBCOL12 = 68 /
TFORM12 = 'F5.3' , /
TUNIT12 = 'nm/pixel' , /
END

```

```

197 1 5 298.714 2048 52 300.812 4096 98 302.910 0.000 0.003
196 1 39 300.238 2048 86 302.347 4096 133 304.456 0.000 0.003
195 1 73 301.778 2048 120 303.897 4096 167 306.017 0.000 0.003
194 1 108 303.333 2048 155 305.464 4096 202 307.595 0.000 0.003
193 1 143 304.905 2048 190 307.047 4096 238 309.188 0.000 0.003
192 1 178 306.493 2048 226 308.646 4096 274 310.799 0.000 0.003
191 1 214 308.098 2048 262 310.262 4096 310 312.426 0.000 0.003
190 1 250 309.719 2048 298 311.895 4096 346 314.070 0.000 0.003
189 1 286 311.358 2048 335 313.545 4096 383 315.732 0.000 0.003
188 1 323 313.014 2048 372 315.213 4096 421 317.411 0.000 0.003
187 1 360 314.688 2048 409 316.898 4096 458 319.109 0.000 0.003
186 1 398 316.380 2048 447 318.602 4096 496 320.824 0.000 0.003
185 1 436 318.090 2048 485 320.324 4096 535 322.559 0.000 0.003
184 1 474 319.819 2048 524 322.065 4096 574 324.312 0.000 0.003
183 1 513 321.566 2048 563 323.825 4096 613 326.084 0.000 0.003
182 1 552 323.333 2048 603 325.604 4096 653 327.875 0.000 0.003
181 1 592 325.120 2048 643 327.403 4096 693 329.687 0.000 0.003
180 1 632 326.926 2048 683 329.222 4096 734 331.519 0.000 0.003
179 1 673 328.752 2048 724 331.061 4096 775 333.371 0.000 0.003
178 1 714 330.599 2048 765 332.921 4096 817 335.243 0.000 0.003
177 1 755 332.467 2048 807 334.802 4096 859 337.137 0.000 0.003
176 1 797 334.356 2048 849 336.705 4096 902 339.053 0.000 0.003
175 1 840 336.267 2048 892 338.629 4096 945 340.991 0.000 0.003
174 1 883 338.199 2048 935 340.575 4096 988 342.950 0.000 0.003
173 1 926 340.154 2048 979 342.543 4096 1032 344.933 0.000 0.003
172 1 970 342.132 2048 1024 344.535 4096 1077 346.938 0.000 0.003
171 1 1015 344.133 2048 1068 346.550 4096 1122 348.967 0.000 0.003
170 1 1060 346.157 2048 1114 348.588 4096 1168 351.020 0.000 0.003
169 1 1105 348.205 2048 1159 350.651 4096 1214 353.097 0.000 0.004
168 1 1151 350.278 2048 1206 352.738 4096 1261 355.198 0.000 0.004
167 1 1198 352.375 2048 1253 354.850 4096 1308 357.325 0.000 0.004
166 1 1245 354.498 2048 1300 356.988 4096 1356 359.478 0.000 0.004
165 1 1293 356.646 2048 1348 359.152 4096 1404 361.657 0.000 0.004
164 1 1341 358.821 2048 1397 361.341 4096 1453 363.862 0.000 0.004
163 1 1390 361.022 2048 1446 363.558 4096 1503 366.094 0.000 0.004
162 1 1439 363.251 2048 1496 365.802 4096 1553 368.354 0.000 0.004
161 1 1490 365.507 2048 1547 368.075 4096 1604 370.642 0.000 0.004
160 1 1540 367.792 2048 1598 370.375 4096 1655 372.958 0.000 0.004
159 1 1592 370.105 2048 1650 372.704 4096 1707 375.304 0.000 0.004
158 1 1644 372.447 2048 1702 375.063 4096 1760 377.679 0.000 0.004
157 1 1697 374.820 2048 1755 377.452 4096 1814 380.085 0.000 0.004
156 1 1750 377.222 2048 1809 379.872 4096 1868 382.521 0.000 0.004
155 1 1804 379.656 2048 1863 382.323 4096 1923 384.989 0.000 0.004
154 1 1859 382.121 2048 1919 384.805 4096 1978 387.489 0.000 0.004
153 1 1914 384.619 2048 1974 387.320 4096 2035 390.022 0.000 0.004

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.4.8 HiCIAO(+AO188) (2014/11/13 版)

```

1          2          3          4          5          6          7          8          9
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890
-----
SIMPLE =                               T / file does conform to FITS standard
BITPIX =                               16 / number of bits per data pixel
NAXIS =                                 2 / number of data axes
NAXIS1 =                               2048 / length of data axis 1
NAXIS2 =                               2048 / length of data axis 2
EXTEND =                               T / FITS data may contain extensions
DATE = '2014-11-13' / Creation UTC (CCCC-MM-DD) date of FITS header
COMMENT FITS (Flexible Image Transport System) format is defined in 'Astronomy
COMMENT and Astrophysics', volume 376, page 359; bibcode 2001A&A...376..359H
P_HSTEND= '09:28:46.582' /HST when exposure ends
P_HSTSTR= '08:58:42.401' /HST when exposure starts
P_TFRAME= 1.4547900 /Frame time in sec
P_IREAD = 0 /Nth read group
P_IFOWLR= 0 /Nth Fowler image
P_ICOADD= 0 /Nth coadd image
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BZERO = 0. / Actual = Value * BSCALE + BZERO
BSCALE = 1. / Actual = Value * BSCALE + BZERO
COMMENT *
COMMENT ***** Telescope, instrument, and FITS header version *****
COMMENT *
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory name
TELESCOP= 'Subaru' / The name of telescope data obtained
INSTRUME= 'HiCIAO' / The name of the instrument
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
INS-VER= 'hiciao-2.0.13' / Version of the instrument / control-soft
P_HDRVER= 'hiciao-2.0.13' / Version of the FITS header
DET-VER= 'scidlcon-1.03.0' / rdf2k-2.1.0 Detector control command script nam
COMMENT *
COMMENT ***** Observation *****
COMMENT *
OBSERVER= 'HiCIAO observers' / Observer
PROP-ID = 'o14430' / Proposal ID
DATE-OBS= '2014-11-13' / Observation start date (UT 'yyyy-mm-dd')
UT = '18:58:45.5' / HH:MM:SS.S start UTC at exposure
HST = '08:58:42.0' / HH:MM:SS.S start HST at exposure
LST = '12:08:05.1' / HH:MM:SS.S start LST at exposure
UT1-UTC = -0.4032 / Difference between UT1 and UTC
HST-STR = '08:58:42.0' / Starting HST of exposure HH:MM:SS.S
HST-END = '09:28:46.6' / HST when exposure ends
MJD = 56974.7908043441 / Modified Julian Day
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
DATASET = '# ' / ID of an observation dataset
FRAMEID = 'HICA00155249' / Image sequential number
EXP-ID = 'HICA00155249' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD = 'IMAG' / Observation mode
P_TRMODE= 'ADI' / Tracking mode of Lyot stop
DATA-TYP= 'DARK' / Type / Characteristics of this data
OBJECT = 'DARK' / Target Description
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
RA = '12:07:36.931' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '19:54:42.99' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
EQUINOX = 2000. / Standard FK5 (years)
RA2000 = '12:07:36.931' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing)
DEC2000 = '19:54:42.99' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing)
P_EXPMOD= 'ASIC' / Exposure mode (SHUTTER or ASIC)
EXP1TIME= 1800. / Each exposure time (sec)
COADD = 1 / number of coadd
EXPTIME = 1800. / Total exposure time (sec)
SEEING = 0. / Seeing size (arcsec)
AIRMASS = 1. / Air Mass at start
ZD = 0.0828298 / Zenith distance at start
AUTOGUID= 'OFF' / Auto guide on/off
AG-PRE1 = 140. / Radial position of AG probe (mm)
AG-PRE2 = 0.01659 / Rotational position of AB probe (degrees)
COMMENT *
COMMENT ***** Telescope status *****
COMMENT *
AZIMUTH = 90.0021 / Azimuth of telescope pointing
ALTITUDE= 89.9172 / Altitude of telescope pointing
M2-TYPE = 'NS_IR' / 2nd mirror type
M2-TIP = 'POSN' / 2nd mirror tip-tilt on/off
IMGROT = -6.70321 / Angle of the image rotator
ADC-TYPE= 'NONE' / ADC name/type if used
ADC = -0.02 / ADC PA during exposure (degrees)
TELFOCUS= 'NS_IR' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = '# ' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = 0. / Encoder value of the focus unit
COMMENT *

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

COMMENT ***** Coordinate *****
COMMENT *
WCS-ORIG= 'SUBARU' / Toolkit Origin of the WCS value
CRPIX1 = 0. / Reference pixel in X
CRPIX2 = 0. / Reference pixel in Y
CRVAL1 = 181.903879 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 19.911942 / Physical value of the reference pixel Y
CDELTA1 = 2.638E-06 / Size projected into a detector pixel X
CDELTA2 = 2.638E-06 / Size projected into a detector pixel Y
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'DEGREE' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2 = 'DEGREE' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
PROJ1 = 0. / Projection type of the first axis
PROJ2 = 0. / Projection type of the second axis
LONGPOLE= 180. / The North Pole of the standard system
PCO01001= -1. / Pixel coordinate translation matrix
PCO01002= 0. / Pixel coordinate translation matrix
PCO02001= 0. / Pixel coordinate translation matrix
PCO02002= 1. / Pixel coordinate translation matrix
CD1_1 = -2.638E-06 / Pixel coordinate transformation matrix
CD1_2 = 0. / Pixel coordinate transformation matrix
CD2_1 = 0. / Pixel coordinate transformation matrix
CD2_2 = 2.638E-06 / Pixel coordinate transformation matrix
COMMENT *
COMMENT ***** Environment conditions *****
COMMENT *
DOM-HUM = 81.3 / Dome humidity (%)
OUT-HUM = 99.4 / Outside humidity (%)
DOM-TMP = 276.35 / Dome temperature (C)
OUT-TMP = 275.25 / Outside temperature (C)
DOM-WND = 0.2 / Dome wind speed (m/sec)
OUT-WND = 11. / Outside wind speed (m/sec)
DOM-PRS = 620.9 / Dome pressure (hpa)
OUT-PRS = 620.9 / Outside pressure (hpa)
WEATHER = 'Fine' / Weather condition
P_VACUUM= -1. / Vacuum inside dewar (torr)
P_OB-TMP= 79.3415862069 / Optical bench temperature (K)
COMMENT *
COMMENT ***** Detector *****
COMMENT *
DETECTOR= 'HAWAII-2RG' / Name of the detector/CCD
DET-TMP = 49.7480333333 / Detector temperature
DET-TSD = 0.00569623791961 / Standard deviation of detector temp. (K)
GAIN = 1.66 / AD conversion factor (electron/ADU)
P_VRST = 0.35 / Vreset (V)
P_VDSUB = 0.6 / Dsub (V)
P_CLK = 10. / Clock speed (microsec/pix)
DET-SMPL= 'NON' / DESTRUCTIVE Sample method of detector
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis
PRD-MIN1= 1 / Start x pos. of partially read out
PRD-MIN2= 1 / Start y pos. of partially read out
PRD-RNG1= 2048 / x range of partially read out
PRD-RNG2= 2048 / y range of partially read out
DET-RST = 1 / Reset number before exposure
DET-NSMP= 1 / # of multiple sample in each exposure
DETPXSZ1= 0.018 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2= 0.018 / Detector pixel size in axis2 (mm)
P_DETRCH= 32 / Number of detector readout channels (4/32)
P_DETDUM= 0 / Number of dummy readouts
P_FIMAGE= 'no' / Keep all Fowler sampling images?
P_CIMAGE= 'no' / Keep all coadd images?
COMMENT *
COMMENT ***** General optical configuration *****
COMMENT *
P_COMP = 'ON' / Compensator (on/off)
P_SHUTOP= '00:00:00.00' / MM/DD HH:MM:SS.SS Shutter Opening Time (HST)
P_FMID = 'DI' / Field Mask ID
P_FMSLT = 2 / Slot number of field mask
P_FMPLS = 0. / Field mask position (pulse)
P_FLID = 'NOMASK' / Field lens ID
P_FLSLT = 2 / Slot number of field lens
P_FLXPLS= 0. / Field lens x position (pulse)
P_FLYPLS= 0. / Field lens y position (pulse)
P_FLDX = 0. / Field lens dx position (pix)
P_FLDY = 0. / Field lens dy position (pix)
P_COLID = 'WORK' / Collimator position ID
P_COLPLS= 3.37 / Collimator z position (pulse)
P_WPID = 'DI' / Wollaston prism ID
P_WPSLT = 2 / Slot number of Wollaston prism
P_WPPLS = -45. / Wollaston prism stage position (pulse)
P_WPZPOS= '35' / Wollaston prism position along optical axis (2/
FILTER01= 'H' / Filter name/ID

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

P_FW1SLT=          6 / Slot number of filter wheel 1
P_FW1PLS=        16000. / Filter position of filter wheel 1 (pulses)
P_FW1HS =    0.428238 / Hall sensor value of filter wheel 1 (mV)
FILTER02= 'ND0.01' , / Filter name/ID
P_FW2SLT=          6 / Slot number of filter wheel 2
P_FW2PLS=        32000. / Filter position of filter wheel 2 (pulses)
P_FW2HS =    0.386798 / Hall sensor value of filter wheel 2 (mV)
FILTER03= 'DARK' , / Filter name/ID
P_FW3SLT=          1 / Slot number of filter wheel 3
P_FW3PLS=          0. / Filter position of filter wheel 3 (pulses)
P_FW3HS =    0.274742 / Hall sensor value of filter wheel 3 (mV)
P_DIFF01= 'DARK' , / Filter ID in channel 1
P_DIFF02= 'DARK' , / Filter ID in channel 2
P_DIFF03= 'DARK' , / Filter ID in channel 3
P_DIFF04= 'DARK' , / Filter ID in channel 4
P_PIXSCL=         10. / Pixel scale (mas/pix)
P_FCSID = 'Focus' , / Focus position ID
P_DETPOS=        2400 / Detector stage focus position (pulse)
COMMENT *
COMMENT ***** Adaptive optics *****
COMMENT *
D_MODE = 'NGS' , / Guide star mode (NGS,LGS,LGSwoNGS)
D_ENSHUT= 'CLOSE' , / Entrance shutter position (OPEN,CLOSE)
D_ESHUTP=          0. / Entrance shutter position (mm)
D_CLD1 = 'OFF' , / CAL LD 655nm (ON,OFF)
D_CLD2 = 'OFF' , / CAL LD 1550nm (ON,OFF)
D_CLD3 = 'OFF' , / CAL LD 589nm (ON,OFF)
D_CALX = 'OUT' , / CAL X stage position
D_CALXP =          0. / CAL X stage position (mm)
D_CALZ = 'OUT' , / CAL Z stage position
D_CALZP =        100. / CAL Z stage position (mm)
D_IMR = 'STAND-BY' , / IMR tracking status (TRACKING,SLEWING,STAND-BY)
D_IMRMOD= 'ADI' , / IMR tracking mode (SID,NON-SID,ADI,STOP,OTHER)
D_IMRANG=        89.9929 / IMR angle (deg)
D_IMRPAD=        89.9929 / IMR position angle of dec. axis (deg)
D_IMRPAP=        -39. / IMR position angle (deg)
D_IMRRA = '23:07:28.235' , / IMR tracking right ascension (J2000)
D_IMRDEC= '+21:07:58.130' , / IMR tracking declination (J2000)
P_AOIMR =        89.9929 / Position of AOIMR (degree)
P_IMROFF=          0. / Offset angle of AOIMR (degree)
D_SADC = 'OUT' , / Science path ADC position (IN, OUT)
D_SADCP =          0. / Science path ADC position (mm)
D_SADCST= 'ASYNCR' , / Science path ADC tracking status
D_SADCMD= 'ADI' , / Science path ADC tracking mode
D_SADCA1=          0. / Science path ADC prism #1 position (deg)
D_SADCA2=          0. / Science path ADC prism #2 position (deg)
D_SADCFC=          1. / SciPath ADC prism angle correction factor
D_SADCRA= '23:07:28.2' , / SciPath ADC tracking right ascension (J2000)
D_SADCDC= '+21:07:58' , / SciPath ADC tracking declination (J2000)
D_SADCPA=        -39. / SciPath ADC tracking position angle (deg)
D_TTX =          0. / TT mount tip voltage (V)
D_TTY =          0. / TT mount tilt voltage (V)
D_WTTC1 =          0. / HOWFS TT ch1 voltage (V)
D_WTTC2 =          0. / HOWFS TT ch2 voltage (V)
D_BS1 = 'NIR1' , / BS1 position (NIR1,NIR2,OPT)
D_BS1P =          2.31 / BS1 position (mm)
D_BS2 = 'MIRROR' , / BS2 position (BS589,MIRROR)
D_BS2P =        152.63 / BS2 position (mm)
D_FCONV = 'OUT' , / F-conversion optics position (IN,OUT)
D_FCONVP=        -75. / F-conversion optics stage position (mm)
D_AU1X =          -0. / AU1 offset X (mm)
D_AU1Y =          0. / AU1 offset Y (mm)
D_AU1XA =          -0. / AU1 offset X on sky (arcsec)
D_AU1YA =    1.0E-05 / AU1 offset Y on sky (arcsec)
D_AU1FOC=    2.0E-05 / AU1 focus (mm)
D_AU1TX =    -1.0E-05 / AU1 tilt X (deg)
D_AU1TY =          0. / AU1 tilt Y (deg)
D_AU1M1X=    6.75895 / AU1 M1 X actuator (mm)
D_AU1M1Y=    12.7915 / AU1 M1 Y actuator (mm)
D_AU1M1Z=   -44.9444 / AU1 M1 Z stage (mm)
D_AU1M2X=    6.77983 / AU1 M2 X actuator (mm)
D_AU1M2Y=    13.2334 / AU1 M2 Y actuator (mm)
D_AU1GSX=    448.5 / AU1 guide star X pos (pix)
D_AU1GSY=    601.7 / AU1 guide star Y pos (pix)
D_AU2X =    2.0E-05 / AU2 offset X (mm)
D_AU2Y =    1.0E-05 / AU2 offset Y (mm)
D_AU2XA =    4.0E-05 / AU2 offset X on sky (arcsec)
D_AU2YA =    2.0E-05 / AU2 offset Y on sky (arcsec)
D_AU2FOC=          -0. / AU2 focus (mm)
D_AU2TX =          -0. / AU2 tilt X (deg)
D_AU2TY =          -0. / AU2 tilt Y (deg)
D_AU2M1X=    12.4412 / AU2 M1 X actuator (mm)
D_AU2M1Y=    12.4344 / AU2 M1 Y actuator (mm)
D_AU2M1Z=    0.46275 / AU2 M1 Z stage (mm)

```

10.4. FITS ヘッダサンプル

```

D_AU2M2X=      12.6913 / AU2 M2 X actuator (mm)
D_AU2M2Y=      12.2699 / AU2 M2 Y actuator (mm)
D_AU2GSX=      418.5 / AU2 guide star X pos (pix)
D_AU2GSY=      610.8 / AU2 guide star Y pos (pix)
D_HWNAP = '4ASEC ' / HOWFS NGS aperture name
D_HWNAPP=      49.14 / HOWFS NGS aperture position (mm)
D_HWLAP = 'FULL ' / HOWFS LGS aperture name
D_HWLAPP=      5.0691 / HOWFS LGS aperture position (mm)
D_HWAD = 'OUT ' / HOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_HWADP =      0. / HOWFS ADC stage position (mm)
D_HWADST= 'ASYNCR' / HOWFS ADC tracking status
D_HWADMD= 'NORMAL' / HOWFS ADC tracking mode
D_HWADA1=      384000. / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADA2=      384000. / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADFC=      1. / HOWFS ADC prism angle correction factor
D_HWADRA= '05:01:06.3' / HOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_HWADDC= '+45:16:30' / HOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_HWADPA=      50. / HOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_HWABS = 'NONE ' / HOWFS acq cam. BS position
D_HWABSP=      30.18 / HOWFS acq cam. BS position (mm)
D_HWAF1 = 'NONE ' / HOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_HWAF1P=      0. / HOWFS acq cam. filter wheel#1 position (deg)
D_HWAF2 = 'NONE ' / HOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_HWAF2P=      0. / HOWFS acq cam. filter wheel#2 position (deg)
D_HWHBS = 'NONE ' / HOWFS hires cam. BS position
D_HWHBSP=      30.61 / HOWFS hires cam. BS position (mm)
D_VMAP = 'FULL ' / HOWFS VM aperture
D_VMAPS =      4.6466 / HOWFS VM aperture size (arcsec)
D_HWPBS = 'NONE ' / HOWFS pupil cam. BS position
D_HWPBSP=      0. / HOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_HWLAZ = 'NOBS ' / HOWFS LA focus stage position
D_HWLAZP=      5.2 / HOWFS LA focus stage position (mm)
D_HWLAF = '##NODATA##' / HOWFS LA filter wheel position
D_HWLAFP=      0. / HOWFS LA filter wheel position (deg)
D_HWLASH= 'CLOSE ' / HOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_HWAPDA=      0. / HOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_LWAF1 = 'LOWFS ' / LOWFS AP1 name
D_LWLP1P=      0. / LOWFS AP1 position (mm)
D_LWAD = 'LOWFS ' / LOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_LWADP =      0. / LOWFS ADC stage position (mm)
D_LWADST= 'LOWFS ' / LOWFS ADC tracking status
D_LWADMD= 'LOWFS ' / LOWFS ADC tracking mode
D_LWADA1=      0. / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS1=      2400 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADA2=      0. / LOWFS ADC prism #2 position (deg)
D_LWADS2=      2400 / LOWFS ADC prism #2 position (microstep)
D_LWADFC=      0. / LOWFS ADC prism angle correction factor
D_LWADRA= 'LOWFS ' / LOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_LWADDC= 'LOWFS ' / LOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_LWADPA=      0. / LOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_LWABS = 'LOWFS ' / LOWFS acq cam. BS position
D_LWABSP=      0. / LOWFS acq cam. BS position (mm)
D_LWAF1 = 'LOWFS ' / LOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_LWAF1P=      0. / LOWFS acq cam. filter wheel#1 position (deg)
D_LWAF2 = 'LOWFS ' / LOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_LWAF2P=      0. / LOWFS acq cam. filter wheel#2 position (deg)
D_LWAP2 = 'LOWFS ' / LOWFS AP2 name
D_LWAP2S=      0. / LOWFS AP2 size (arcsec)
D_LWPBS = 'LOWFS ' / LOWFS pupil cam. BS position
D_LWPBSP=      0. / LOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_LWLAZ = 'LOWFS ' / LOWFS LA focus stage position
D_LWLAZP=      0. / LOWFS LA focus stage position (mm)
D_LWLAF = 'LOWFS ' / LOWFS LA filter wheel position
D_LWLAFP=      0. / LOWFS LA filter wheel position (deg)
D_LWLASH= 'LOWFS ' / LOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_LWAPDA=      0. / LOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_VMDRV = 'OFF ' / VM drive (ON,OFF)
D_VMVOLT=      0.05 / VM voltage (V)
D_VMFREQ=      1000. / VM frequency (Hz)
D_VMPHAS=      0. / VM phase (deg)
D_LOOP = 'OFF ' / RTS Loop state (ON,OFF)
D_DMGAIN=      0. / RTS DM gain
D_TTGAIN=      0. / RTS TT gain
D_PSUBG =      0. / RTS Piston subtract gain
D_DMCMTX= 'ao188cmtx.oct' / RTS DM control matrix
D_TTCMTX= 'ao188ttctrl.oct' / RTS TT control matrix
D_WTTG =      0. / RTS HOWFS-TT gain
D_LTTG =      0. / RTS low order TT gain
D_LDFG =      0. / RTS low order defocus gain
D_HTTG =      1. / RTS high order TT gain
D_HDFG =      1. / RTS high order defocus gain
D_ADFG =      0. / RTS AU1 defocus gain
D_STTG =      0. / RTS secondary TT gain
D_APDTI =      -99.9 / APD coolant inlet temperature (degC)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

D_APDTO = -99.9 / APD coolant outlet temperature (degC)
D_BNCTI = 11.6 / Temperature of AO bench inside (degC)
D_BNCTO = 0. / Temperature of AO bench outside (degC)
D_BNCHI = 45. / Humidity of AO bench inside (%)
D_BNCHO = 100. / Humidity of AO bench outside (%)
COMMENT *
COMMENT ***** Laser Guide Star *****
COMMENT *
D_LSTATE= 'UNKNOWN ' / Laser: Generation status (EMIT/SHUTTERED/OFF)
D_L589P = -99.99 / Laser: Output power of SFG589 (W)
D_LPCUST= 'UNKNOWN ' / Laser: Status of power control unit
D_LRCUST= 'UNKNOWN ' / Laser: Status of remote control unit
D_LDSC = -9.999 / Diag: Brightness of Sodium gas cell
D_LDSCPG= -9.999 / Diag: Gain of PMT for Sodium gas cell
D_LDSCCT = -99.9 / Diag: Temperature of Sodium gas cell
D_LFID = -99999 / Fiber: ID of Laser Fiber
D_LFRP = -9.99 / Fiber: Power returned from LLT through fiber
D_LFRPR = -99 / Fiber: Gain range of returned power
D_LFTHP = -9.99 / Fiber: Overall throughput of relay fiber (%)
D_LRSTAT= 'UNKNOWN ' / LaserRoom: Overall status
D_LTLNCH= 'UNKNOWN ' / LLT: Laser launching status (ON/OFF)
D_LTCLXP= 0. / LLT: Collimator lens X-stage pos. (micron)
D_LTCLYP= 0. / LLT: Collimator lens Y-stage pos. (micron)
D_LTCLZP= 0. / LLT: Collimator lens Z-stage pos. (micron)
D_LTM3XP= 0. / LLT: M3X Stage position of (micron)
D_LTM3ZP= 0. / LLT: M3Z Stage position of (micron)
D_LTLPWR= -99.99 / LLT: Laser power at LLT (Watt)
D_LTTOPT= -99.99 / LLT: Temperature at OPT side (degC)
D_LTTIR = -99.99 / LLT: Temperature at IR side (degC)
D_LTTFRT= -99.99 / LLT: Temperature at FRONT side (degC)
D_LTTREAR= -99.99 / LLT: Temperature at REAR side (degC)
D_LTSHUT= 'CLOSE ' / LLT: Shutter status (OPEN/CLOSE)
D_LTCPOL= 'UNKNOWN ' / LTCS: Policy (FirstON/Classical)
D_LTCSHS= 'UNKNOWN ' / LTCS: Status of shuttering (OPEN/CLOSE)
D_LTCLST= 'UNKNOWN ' / LTCS: Status of laser propagation (ONSKY/ON/OFF)
D_LTCTCS= 'UNKNOWN ' / LTCS: Status of collision with telescopes
D_LTCTST= 'UNKNOWN ' / Status of collision with satellite
D_LTCTTW= -999999 / Time until telescope collision (sec)
D_LTCTSW= -999999 / LTCS: Time until satellite collision (sec)
COMMENT *
COMMENT ***** Coronagraph *****
COMMENT *
P_OMID = 'OMID/00 ' / Identifier of occulting mask
P_OMDIA = 0.11 / Mask diameter (mm)
P_LSID = 'LYOT/00 ' / Identifier of the stop
P_LSANG = 0. / Position angle of the stop (deg)
COMMENT *
COMMENT ***** Polarimetry *****
COMMENT *
P_STAG1 = 'SPP ' / Identifier of stage1
P_STGPS1= 0. / Position of stage1
P_STAG2 = 'SHW ' / Identifier of stage2
P_STGPS2= 0. / Position of stage2
P_STAG3 = 'SQW ' / Identifier of stage3
P_STGPS3= 0. / Position of stage3
RETPLAT1= 'HWP ' / Identifier of retarder1
P_RTPOS1= 0. / Position of retarder1 (mm) (obsolete)
P_RTAGL1= 0. / Angle of retarder1 (deg)
P_RTDFS1= 0. / Offset angle of retarder1 (deg) (obsolete)
RET-ANG1= 0. / Position angle of retarder1 (deg)
P_ROTMD1= 'OFF ' / Rotation Mode of retarder1
RETPLAT2= 'QWP ' / Identifier of retarder2
P_RTPOS2= 0. / Position of retarder2 (mm) (obsolete)
P_RTAGL2= 0. / Angle of retarder2 (deg)
P_RTDFS2= 0. / Offset angle of retarder2 (deg) (obsolete)
RET-ANG2= 0. / Position angle of retarder2 (deg)
P_ROTMD2= 'OFF ' / Rotation Mode of retarder2
RETPLAT3= 'NULL ' / Identifier of retarder3
P_RTPOS3= 0. / Position of retarder3 (mm) (obsolete)
P_RTAGL3= -1. / Angle of retarder3 (deg)
P_RTDFS3= 0. / Offset angle of retarder3 (deg) (obsolete)
RET-ANG3= -1. / Position angle of retarder3 (deg)
P_ROTMD3= 'ON ' / Rotation Mode of retarder3
RETPLAT4= 'NULL ' / Identifier of retarder plate4
P_RTPOS4= 0. / Position of retarder4 (mm) (obsolete)
P_RTAGL4= -1. / Angle of retarder4 (deg)
P_RTDFS4= 0. / Offset angle of retarder4 (deg) (obsolete)
RET-ANG4= -1. / Position angle of retarder4 (deg)
P_ROTMD4= 'ON ' / Rotation Mode of retarder4
P_POSSLT= 'Slit ' / Slit for polarimetry (obsolete)
P_PSANG = 0. / Position angle of pol slit (deg) (obsolete)
POLARIZ1= 'POLARIZER' / Name of polarizer1
POL-ANG1= 0. / Position angle of polarizer1 (deg)
P_IPX11 = 0.927635 / IP coefficient of X11

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

P_IPX12 = -0.00727 / IP coefficient of X12
P_IPX13 = -0.000743 / IP coefficient of X13
P_IPX14 = -8.9E-05 / IP coefficient of X14
P_IPX21 = 0.007292 / IP coefficient of X21
P_IPX22 = -0.914417 / IP coefficient of X22
P_IPX23 = -0.154901 / IP coefficient of X23
P_IPX24 = -0.018822 / IP coefficient of X24
COMMENT *
COMMENT ***** FITS end *****
COMMENT *
END

```

### 10.4.9 Hyper Suprime-Cam (2015/08/07 版)

```

          1          2          3          4          5          6          7          8          9
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890
-----
SIMPLE = T / conforms to FITS standard
BITPIX = 16 / array data type
NAXIS = 2 / number of array dimensions
NAXIS1 = 2144 / length of data axis 1
NAXIS2 = 4241 / length of data axis 2
EXTEND = F / FITS dataset may contain extensions
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel value
BSCALE = 1.0 / Default scaling factor
BZERO = 32768 / Offset data range to that of unsigned short
BLANK = -32768 / Value used for NULL pixels
TIMESYS = 'UTC' / Time System used in the header
DATE-OBS= '2015-08-07' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
UT-STR = '07:58:28.483' / HH:MM:SS.S UTC at the start exposure time
HST-STR = '21:58:28.483' / HH:MM:SS.S HST at the beginning of exp.
LST-STR = '18:38:40.028' / HH:MM:SS.SSS LST at the beginning of exposure
MJD-STR = 57241.33227411006 / [d] Mod.Julian Date at the start of exposure
UT = '07:58:28.512' / HH:MM:SS.S typical UTC at the exposure (middle)
HST = '21:58:28.512' / HH:MM:SS.S Typical HST at exposure
LST = '18:38:40.058' / HH:MM:SS.SSS Typical LST at exposure
MJD = 57241.33227444766 / [d] Mod. Julian Date at typical time
UT-END = '07:58:35.327' / HH:MM:SS.S UTC at the end of the exposure
HST-END = '21:58:35.327' / HH:MM:SS.S HST at the end of exposure
LST-END = '18:38:46.891' / HH:MM:SS.SSS LST at the end of exposure
MJD-END = 57241.33235332556 / [d] Mod.Julian Date at the end of exposure
ZD-STR = 30.12850979 / [degree] Zenith Distance at exposure start tim
ZD-END = 30.1305007 / [degree] Zenith Distance at exposure end time
SECZ-STR= 1.156 / SEC(Zenith Distance) at exposure start time
SECZ-END= 1.156 / SEC(Zenith Distance) at exposure end time
AIRMASS = 1.155844137102577 / Average airmass during exposure
AZIMUTH = 355.74241156 / [degree] Azimuth of tel-pointing. 0:S->90:W
ALTITUDE= 59.87145029 / [degree] Altitude ang. of telescope pointing
PROP-ID = 'o15015' / Proposal ID
OBSERVER= 'Komiyama, Kawanomoto @Mitaka, Nakata@Hilo, Utsumi@Hirshima' / Nam
FRAMEID = 'HSCA03698353' / /raid/S15B/20150806/object044_1_53.fits
EXP-ID = 'HSCA03698200' / First frame ID
DATASET = 'NODATA' / ID of dataset this data were taken
OBS-MOD = 'IMAG' / Observation Mode
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation Mode
DATA-TYP= 'OBJECT' / Characteristics of this data
OBJECT = 'HSCPA: Az=-180.0 El=60.0 PA=+360.0' / Object
RA = '18:24:59.907' / Right ascension of telescope pointing
DEC = '+49:49:32.10' / Declination of telescope pointing
RA2000 = '18:24:59.907' / Right ascension of telescope pointing (J2000)
DEC2000 = '+49:49:32.10' / Declination of telescope pointing (J2000)
RADESYS = 'FK5' / The equatorial coordinate system
EQUINOX = 2000.0 / [y] Equinox
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CRPIX1 = -13834.167 / Reference pixel in x (pixel)
CRVAL1 = 276.2496125 / Physical value of the reference pixel in x
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CD matrix
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CRPIX2 = -4542.167 / Reference pixel in y (pixel)
CRVAL2 = 49.825583333 / Physical value of the reference pixel in y
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CD matrix
CD1_1 = 2.89152716465347E-21 / Pixel Coordinate transformation matrix
CD1_2 = 4.72222222222222E-05 / Pixel Coordinate transformation matrix
CD2_1 = -4.72222222222222E-05 / Pixel Coordinate transformation matrix
CD2_2 = 2.89152716465347E-21 / Pixel Coordinate transformation matrix
LONPOLE = 180.0 / [degree] The North Pole of standard system
WCS-ORIG= 'Rough estimation' / Origin/quality of the WCS values
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory
TELESCOP= 'Subaru' / Telescope name
FOC-POS = 'PRIME' / Position of the instrument focus unit
TELFOCUS= 'P_OPT2' / The Focus where beam reaches

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

FOC-VAL = 3.74 / [mm] Encoder value of the focus unit
FILTER01= 'HSC-Y ' / Filter barcode
EXPTIME = 5.0 / Exposure time
INSTRUME= 'Hyper Suprime-Cam' / Name of instrument
DETECTOR= 'notSet ' / Name of the detector/CCD
DET-ID = 0 / "Sequential number assigned for the entire CCDs
DET-TMP = -100.439 / CCD Temperature value [celsius degree]
DET-TMED= 0.0 / [Kelvin] Median of the detector temperature
DET-TMIN= 0.0 / [Kelvin] Minimum of the detector temperature
DET-TMAX= 0.0 / [Kelvin] Maximum of the detector temperature
GAIN = 0.0 / AD conversion factor (electron/ADU)
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of axis 1
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of axis 2
DET-VER = 'notSet ' / Version of the detector control command
INS-VER = 'notSet ' / Version of the instrument (hard/soft)
WEATHER = 'Fine ' / Weather condition
SEEING = 0.0 / [arcsec] FWHM of the star at telescope focus
ADC-TYPE= 'LINK ' / ADC state
ADC-STR = 0.0 / [degree] ADC pos. ang. at the start of exposur
ADC-END = 0.0 / [degree] ADC pos. ang. at the end of exposure
INR-STR = 173.769254 / [degree] Inst. rotator angle at start
INR-END = 173.769254 / [degree] Inst. rotator angle at end
DOM-WND = 0.2 / [m/s] Wind speed in the dome/enclosure
OUT-WND = 3.6 / [m/s] Wind speed outside dome/enclosure
DOM-TMP = 277.65 / [Kelvin] Atm. temp. in the dome/enclosure
OUT-TMP = 276.05 / [Kelvin] Atm. temp. outside the dome/encl.
DOM-HUM = 54.7 / [%] Humidity in the dome
OUT-HUM = 62.5 / [%] Humidity outside the dome/encl.
DOM-PRS = 623.2 / [hPa] Atm. pressure in the dome
OUT-PRS = 623.2 / [hPa] Atm. press. outside the dome/encl.
INST-PA = 0.0 / Position Angle of the Instrument Flange
M2-POS1 = -2.895806 / [mm] Stewart Platform x-value
M2-POS2 = -4.515715 / [mm] Stewart Platform y-value
M2-POS3 = 4.848842 / [mm] Stewart Platform z-value
M2-ANG1 = 0.750132 / [arcmin] Stewart Platform x-rotation angle
M2-ANG2 = 2.250012 / [arcmin] Stewart Platform y-rotation angle
M2-ANG3 = -8.1E-05 / [arcmin] Stewart Platform z-rotation angle
COMMENT -----
COMMENT ----- PARAMETERS FOR HYPER SUPRIME_CAM -----
COMMENT -----
T_M2OFF1= -1.8 / [mm] Stewart Platform offset in x
T_M2OFF2= -2.6 / [mm] Stewart Platform offset in y
T_M2OFF3= 3.74 / [mm] Stewart Platform offset in z
T_PROG = 'NODATA ' / Name of research program
T_PNTGID= 'NODATA ' / Pointing ID of this exposure
T_PURPOS= 'NODATA ' / Purpose of this exposure
T_DATSET= 'NODATA ' / Dataset to which this exposure belongs
T_SHTDIR= 2 / The number shows which screen did move on this
T_AG = F / AG Exposure
T_UFNAME= '/raid/S15B/20150806/object044_1_53.fits' / Original filename
T_NFRAME= 112 / "Number of total frames"
T_GAIN2 = 3.17 / "Gain for channel 2"
T_GAIN1 = 3.36 / "Gain for channel 1"
T_GAIN4 = 3.33 / "Gain for channel 4"
T_GAIN3 = 3.31 / "Gain for channel 3"
T_XFLIP = F / "CCD readout is x-flipped when create image"
T_CCDID = 'undefined' / "Name of CCD"
T_CCDSN = '126 ' / "CCD Serial Number"
T_YFLIP = F / "CCD readout is y-flipped when create image"
T_CCDTM = -100.439 / CCD Temperature value [celsius degree]
T_CCDTV = '21:55:24' / CCD Temperature retrieve time
T_HEDVER= '116 CCDs for Summit4' / 2014/03/06 Updated by Utsumi, Y.
T_CFGFIL= '20140306.cfg' / Configuration for formatting FITS data
T_BEEID = 1 / ID for BEE used for CCD readout
T_SDOID = 53 / SDO-ID of CCD
T_OSMN11= 521 / MIN pixel of x-overscan region for ch1
T_OSMX11= 536 / MAX pixel of x-overscan region for ch1
T_EFMN11= 9 / MIN pixel of x-effective range for ch1
T_EFMX11= 520 / MAX pixel of x-effective range for ch1
T_OSMN12= 4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch1
T_OSMX12= 4241 / MAX pixel of y-overscan region for ch1
T_EFMN12= 50 / MIN pixel of y-effective range for ch1
T_EFMX12= 4225 / MAX pixel of y-effective range for ch1
T_OSMN21= 537 / MIN pixel of x-overscan region for ch2
T_OSMX21= 552 / MAX pixel of x-overscan region for ch2
T_EFMN21= 553 / MIN pixel of x-effective range for ch2
T_EFMX21= 1064 / MAX pixel of x-effective range for ch2
T_OSMN22= 4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch2
T_OSMX22= 4241 / MAX pixel of y-overscan region for ch2
T_EFMN22= 50 / MIN pixel of y-effective range for ch2
T_EFMX22= 4225 / MAX pixel of y-effective range for ch2
T_OSMN31= 1593 / MIN pixel of x-overscan region for ch3
T_OSMX31= 1608 / MAX pixel of x-overscan region for ch3
T_EFMN31= 1081 / MIN pixel of x-effective range for ch3

```

```

T_EFMX31= 1592 / MAX pixel of x-effective range for ch3
T_OSMN32= 4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch3
T_OSMX32= 4241 / MAX pixel of y-overscan region for ch3
T_EFMN32= 50 / MIN pixel of y-effective range for ch3
T_EFMX32= 4225 / MAX pixel of y-effective range for ch3
T_OSMN41= 1609 / MIN pixel of x-overscan region for ch4
T_OSMX41= 1624 / MAX pixel of x-overscan region for ch4
T_EFMN41= 1625 / MIN pixel of x-effective range for ch4
T_EFMX41= 2136 / MAX pixel of x-effective range for ch4
T_OSMN42= 4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch4
T_OSMX42= 4241 / MAX pixel of y-overscan region for ch4
T_EFMN42= 50 / MIN pixel of y-effective range for ch4
T_EFMX42= 4225 / MAX pixel of y-effective range for ch4
END

```

#### 10.4.10 IRCS(+AO188) (2015/12/27 版)

##### ● IRCS(+AO188) の Imaging mode

```

-----
1           2           3           4           5           6           7           8           9
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890
-----
SIMPLE = T / DATA IS IN FITS FORMAT
BITPIX = 32 / 32 BIT SIGNED TWOS COMPLEMENT INTEGER
NAXIS = 2 / NUMBER OF AXES
NAXIS1 = 1024 / PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS
NAXIS2 = 1024 / PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS
EXTEND = F / Extension exists or not (T or F)
I_FNAME = 'IRCA00421614' ,
FRAMEID = 'IRCA00421614' ,
EXP-ID = 'IRCA00421614' ,
I_HDRVER= 3.10 / IRCS HEADER VERSION
OBSERVER= 'IRCS Observer' / Observer
INSTRUME= 'IRCS' / Instrument
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope
OBS-ALOC= 'Observation' / Observation or Standby
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory
OBJECT = 'IM_(20)KP_FLAT_ON' / Object
DATA-TYP= 'FLAT' / Data Type
OBS-MOD = 'IMAGING' / Observation Mode
DETECTOR= 'Aladdin3 SCA-415478' / Name of detector
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
DATE-OBS= '2015-12-27' / UT date of Observation (yyyy-mm-dd)
EXP1TIME= 0.8000 / Integration time in seconds
EXPTIME = 0.8000 / Integration time in seconds
COADD = 1 / Number of Coadds
COADDS = 1 / Number of Coadds
DET-NSMP= 3 / Number of Non-Destructive Reads
I_NDR = 3 / Number of Non-Destructive Reads
NDR = 3 / Number of Non-Destructive Reads
UT-STR = '04:11:52.76' / Start Exposure at UTC (HH:MM:SS.SS)
UT = '04:11:53.38' / Typical UTC at exposure (HH:MM:SS.SS)
UT-END = '04:11:54.15' / End Exposure at UTC (HH:MM:SS.SS)
HST = '18:11:52.76' / Start exposure at HST (HH:MM:SS.SS)
DET-TMP = 0.00 / Detector Temperature
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of the X axis
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of the Y axis
BLANK = 32768 / Value used for null pixels
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BSCALE = 1.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
BZERO = 0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
I_NSQ = 1 / Number of the frame in the sequence
I_NSQMAX= 1 / Maximum number of the sequence
SLIT = 'MIRROR' / Entrance slit identifier
PROP-ID = 'o15247' / Proposal ID
DATASET = 'NOP' / Id of Observation Dataset
DET-ID = 1 / Detector Id. (1:CAMERA, 2:SPECTROGRAPH)
EQUINOX = 2000 / Standard FK5 (years)
UT1-UTC = 0.090 / Difference between UT1 and UTC
MJD = 57383.17490741 / Modified Julian Day at typical time
LST = '00:10:47.91' / Typical local sidereal time during exposure
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of World Coordinate System
RA = '01:35:01.380' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '+18:30:23.14' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
RA2000 = '01:35:01.380' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '+18:30:23.14' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
AZMUTH = 89.9976 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE= 70 / Altitude angle of telescope pointing
ZD = 20 / Zenith Distance at typical time
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of the standard system

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

RADECSYS= 'FK5' / Equatorial coordinate system
CRPIX1 = 512.5 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 512.5 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 23.75575000 / RA (dg) of CRPIX1 reference pixel X
CRVAL2 = 18.50642776 / DEC (dg) of CRPIX2 reference pixel Y
CDEL1 = 0.00000567 / X Scale projected on detector (dg/pixel)
CDEL2 = 0.00000567 / Y Scale projected on detector (dg/pixel)
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where instrument is attached
TELFOCUS= 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
CAS-TAVE= / Cassegrain Enclosure Average Temperature
FOC-VAL = 0.022934 / Encoder value of the focus unit
AIRMASS = 1.06405 / Averaged Air Mass
INSROT = 0.003841 / Instrument rotator angle
INST-PA = 0.000 / Instrument rotator position angle
AUTOGUID= 'OFF' / Autoguiding on/off
PROJP1 = 0.0 / Projection Type of the first axis
PROJP2 = 0.0 / Projection Type of the second axis
PC001001= 0.000000 / Coordinate translation matrix
PC001002= -1.000000 / Coordinate translation matrix
PC002001= -1.000000 / Coordinate translation matrix
PC002002= -0.000000 / Coordinate translation matrix
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel Coordinate System
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel Coordinate System
CUNIT1 = 'degree' / CRVAL1 units
CUNIT2 = 'degree' / CRVAL2 units
FILTER01= 'OPEN:1' / First filter element
FILTER02= 'Kp' / Second filter element
FILTER03= 'OPEN:1' / Third filter element
D_MODE = 'NGS' / Guide star mode (NGS,LGS,LGSwoNGS,NGS-NGS)
D_ENSHUT= 'OPEN' / Entrance shutter position (OPEN,CLOSE)
D_ESHUTP= 162 / Entrance shutter position (mm)
D_CLD1 = 'OFF' / CAL LD 655nm (ON,OFF)
D_CLD2 = 'OFF' / CAL LD 1550nm (ON,OFF)
D_CLD3 = 'OFF' / CAL LD 589nm (ON,OFF)
D_CALX = 'OUT' / CAL X stage position
D_CALXP = 0 / CAL X stage position (mm)
D_CALZ = 'OUT' / CAL Z stage position
D_CALZP = 100 / CAL Z stage position (mm)
D_IMR = 'STAND-BY' / IMR tracking status (TRACKING,SLEWING,STAND-BY)
D_IMRMOD= 'UNKNOWN' / IMR tracking mode (SID,NON-SID,ADI,STOP,OTHER)
D_IMRANG= 89.9974 / IMR angle (deg)
D_IMRPAD= 0 / IMR position angle of dec. axis (deg)
D_IMRPAP= 0 / IMR pupil position angle (deg)
D_IMRRA = '10:00:56.682' / IMR tracking right ascension (J2000)
D_IMRDEC= '+02:24:18.90' / IMR tracking declination (J2000)
D_SADC = 'OUT' / SciPath ADC position (IN, OUT)
D_SADCP = 0 / SciPath ADC position (mm)
D_SADCST= 'ASYN' / SciPath ADC tracking status
D_SADCMD= 'ADI' / SciPath ADC tracking mode
D_SADCA1= 0 / SciPath ADC prism #1 position (deg)
D_SADCA2= 0 / SciPath ADC prism #2 position (deg)
D_SADCFC= 1 / SciPath ADC prism angle correction factor
D_SADCRA= '09:47:33.5' / SciPath ADC tracking right ascension (J2000)
D_SADCDC= '+11:25:44' / SciPath ADC tracking declination (J2000)
D_SADCPA= -39 / SciPath ADC tracking position angle (deg)
D_TTX = 1.589 / TT mount tip voltage (V)
D_TTY = -1.835 / TT mount tilt voltage (V)
D_WTTC1 = 5.447 / HOWFS TT ch1 voltage (V)
D_WTTC2 = 5.004 / HOWFS TT ch2 voltage (V)
D_BS1 = 'NIR1' / BS1 position (NIR1,NIR2,OPT)
D_BS1P = 2.31 / BS1 position (mm)
D_BS2 = 'MIRROR' / BS2 position (BS589,MIRROR)
D_BS2P = 152.63 / BS2 position (mm)
D_FCONV = 'OUT' / F-conversion optics position (IN,OUT)
D_FCONVP= -75 / F-conversion optics stage position (mm)
D_AU1X = 2E-05 / AU1 offset X (mm)
D_AU1Y = -1E-05 / AU1 offset Y (mm)
D_AU1XA = 4E-05 / AU1 offset X on sky (arcsec)
D_AU1YA = -2E-05 / AU1 offset Y on sky (arcsec)
D_AU1FOC= -0.77002 / AU1 focus (mm)
D_AU1TX = -0 / AU1 tilt X (deg)
D_AU1TY = 0 / AU1 tilt Y (deg)
D_AU1M1X= 6.68375 / AU1 M1 X actuator (mm)
D_AU1M1Y= 12.8126 / AU1 M1 Y actuator (mm)
D_AU1M1Z= -45.4582 / AU1 M1 Z stage (mm)
D_AU1M2X= 6.73734 / AU1 M2 X actuator (mm)
D_AU1M2Y= 13.2863 / AU1 M2 Y actuator (mm)
D_AU1GSX= 516.1 / AU1 guide star X pos (pix)
D_AU1GSY= 522.5 / AU1 guide star Y pos (pix)
D_AU2X = 0 / AU2 offset X (mm)
D_AU2Y = 1E-05 / AU2 offset Y (mm)
D_AU2XA = 1E-05 / AU2 offset X on sky (arcsec)
D_AU2YA = 2E-05 / AU2 offset Y on sky (arcsec)
D_AU2FOC= 0.85999 / AU2 focus (mm)

```

10.4. FITS ヘッダサンプル

```

D_AU2TX =          0 / AU2 tilt X (deg)
D_AU2TY =        -1E-05 / AU2 tilt Y (deg)
D_AU2M1X=        12.555 / AU2 M1 X actuator (mm)
D_AU2M1Y=        12.4344 / AU2 M1 Y actuator (mm)
D_AU2M1Z=       -0.11003 / AU2 M1 Z stage (mm)
D_AU2M2X=        12.806 / AU2 M2 X actuator (mm)
D_AU2M2Y=       12.2699 / AU2 M2 Y actuator (mm)
D_AU2GSX=        512.2 / AU2 guide star X pos (pix)
D_AU2GSY=       525.9 / AU2 guide star Y pos (pix)
D_HWNAP = '4ASEC      ' / HOWFS NGS aperture name
D_HWNAPP=        49.14 / HOWFS NGS aperture position (mm)
D_HWLAP = '4ASEC      ' / HOWFS LGS aperture name
D_HWLAPP=        17.9 / HOWFS LGS aperture position (mm)
D_HWAD = 'OUT         ' / HOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_HWADP =          0 / HOWFS ADC stage position (mm)
D_HWADST= 'ASYNC      ' / HOWFS ADC tracking status
D_HWADMD= 'NORMAL     ' / HOWFS ADC tracking mode
D_HWADA1=          0 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADA2=          0 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADFC=          1 / HOWFS ADC prism angle correction factor
D_HWADRA= '10:01:27.5 ' / HOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_HWADDC= '+02:12:56  ' / HOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_HWADPA=          0 / HOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_HWABS = 'NONE       ' / HOWFS acq cam. BS position
D_HWABSP=        30.78 / HOWFS acq cam. BS position (mm)
D_HWAF1 = 'NONE       ' / HOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_HWAF1P=         0 / HOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_HWAF2 = 'NONE       ' / HOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_HWAF2P=         0 / HOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_HWHBS = 'NONE       ' / HOWFS hires cam. BS position
D_HWHBSP=        30.29 / HOWFS hires cam. BS position (mm)
D_VMAP = 'FULL        ' / HOWFS VM aperture
D_VMAPS =        4.6466 / HOWFS VM aperture size (arcsec)
D_HWPBS = 'NONE       ' / HOWFS pupil cam. BS position
D_HWPBSP=         0 / HOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_HWLAZ = 'NOBS       ' / HOWFS LA focus stage position
D_HWLAZP=        19.1 / HOWFS LA focus stage pos (mm)
D_HWLAF = 'CLOSE      ' / HOWFS LA filter wheel position
D_HWLAFP=         0 / HOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_HWLASH= 'CLOSE      ' / HOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_HWAPDA=        0.26 / HOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_LWAP1 = '4ASEC      ' / LOWFS AP1 name
D_LWAP1P=        17.93 / HOWFS AP1 position
D_LWAD = 'OUT         ' / LOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_LWADP =          0 / LOWFS ADC stage position (mm)
D_LWADST= 'ASYNC      ' / LOWFS ADC tracking status
D_LWADMD= 'NORMAL     ' / LOWFS ADC tracking mode
D_LWADA1=          0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS1=       384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADA2=          0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS2=       384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADFC=          1 / LOWFS ADC prism angle correction factor
D_LWADRA= '17:45:40.2 ' / LOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_LWADDC= '-29:00:25  ' / LOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_LWADPA=          0 / LOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_LWABS = 'NONE       ' / LOWFS acq cam. BS position
D_LWABSP=        30.18 / LOWFS acq cam. BS position (mm)
D_LWAF1 = 'NONE       ' / LOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_LWAF1P=         0 / LOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_LWAF2 = 'NONE       ' / LOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_LWAF2P=         0 / LOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_LWAP2 = 'FULL        ' / LOWFS AP2 name
D_LWAPS =        5.0691 / LOWFS AP2 size (arcsec)
D_LWPBS = 'NONE       ' / LOWFS pupil cam. BS position
D_LWPBSP=        30.61 / LOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_LWLAZ = 'NOBS       ' / LOWFS LA focus stage position
D_LWLAZP=         5.2 / LOWFS LA focus stage pos (mm)
D_LWLAF = 'CLOSE      ' / LOWFS LA filter wheel position
D_LWLAFP=         0 / LOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_LWLASH= 'CLOSE      ' / LOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_LWAPDA=        0.18 / LOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_VMDRV = 'ON         ' / VM drive (ON,OFF)
D_VMVOLT=         2 / VM voltage (V)
D_VMFREQ=       1000 / VM frequency (Hz)
D_VMPHAS=         0 / VM phase (deg)
D_LOOP = 'OFF         ' / RTS Loop state (ON,OFF)
D_DMGAIN=         0 / RTS DM gain
D_TTGAIN=         0 / RTS TT offload gain
D_PSUBG =         0 / RTS piston subtract gain
D_DMCMTX= 'ao188cmtx.oct ' / RTS DM control matrix
D_TTCMTX= 'ao188ttctrl.oct ' / RTS TT control matrix
D_WTTG =         0 / RTS HOWFS-TT gain
D_LTTG =         0 / RTS low order TT gain
D_LDFG =         0 / RTS low order defocus gain

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

D_HTTG =	1	/ RTS high order TT gain
D_HDFG =	1	/ RTS high order defocus gain
D_ADFG =	0	/ RTS AU1 defocus gain
D_STTG =	0	/ RTS secondary TT gain
D_APDTI =	-99.9	/ APD coolant inlet temperature (degC)
D_APDTO =	-99.9	/ APD coolant outlet temperature (degC)
D_BNCTI =	6.6	/ Temperature of AO bench inside (degC)
D_BNCTO =	3.4	/ Temperature of AO bench outside (degC)
D_BNCHI =	35	/ Humidity of AO bench inside (%)
D_BNCHO =	47	/ Hhumidity of AO bench outside (%)
D_LSTATE= 'UNKNOWN	'	/ Laser: Generation status (EMIT/SHUTTERED/OFF)
D_L589P =	-99.99	/ Laser: Output power of SFG589 (W)
D_LPCUST= 'UNKNOWN	'	/ Laser: Status of power control unit
D_LRCUST= 'UNKNOWN	'	/ Laser: Status of remote control unit
D_LDSC =	-9.999	/ Diag: Brightness of Sodium gas cell
D_LDSCPG=	-9.999	/ Diag: Gain of PMT for Sodium gas cell
D_LDSCST =	-99.9	/ Diag: Temperature of Sodium gas cell
D_LFID =	-99999	/ Fiber: ID of Laser Fiber
D_LFRP =	-9.99	/ Fiber: Power returned from LLT through fiber
D_LFRPR =	-99	/ Fiber: Gain range of returned power
D_LFTHP =	-9.99	/ Fiber: Overall throughput of relay fiber (%)
D_LRSTAT= 'UNKNOWN	'	/ LaserRoom: Overall status
D_LTLNCH= 'UNKNOWN	'	/ LLT: Laser launching status (ON/OFF)
D_LTCLXP=	26284	/ LLT: Collimator lens X-stage pos. (micron)
D_LTCLYP=	18532	/ LLT: Collimator lens Y-stage pos. (micron)
D_LTCLZP=	13232	/ LLT: Collimator lens Z-stage pos. (micron)
D_LTM3XP=	-2700	/ LLT: M3X Stage position of (micron)
D_LTM3ZP=	3000	/ LLT: M3Z Stage position of (micron)
D_LTLPWR=	-99.99	/ LLT: Laser power at LLT (Watt)
D_LTTOPT=	-99.99	/ LLT: Temperature at OPT side (degC)
D_LTTIR =	-99.99	/ LLT: Temperature at IR side (degC)
D_LTTFRF=	-99.99	/ LLT: Temperature at FRONT side (degC)
D_LTTREAR=	-99.99	/ LLT: Temperature at REAR side (degC)
D_LTSHUT= 'CLOSE	'	/ LLT: Shutter status (OPEN/CLOSE)
D_LTCPOL= 'UNKNOWN	'	/ LTCS: Policy (FirstON/Classical)
D_LTCSHS= 'UNKNOWN	'	/ LTCS: Status of shuttering (OPEN/CLOSE)
D_LTCLST= 'UNKNOWN	'	/ LTCS: Laser propagation status (ONSKY/ON/OFF)
D_LTCTCS= 'UNKNOWN	'	/ LTCS: Status of collision with telescopes
D_LTCSTS= 'UNKNOWN	'	/ LTCS: Status of collision with satellite
D_LTCTTW=	-999999	/ LTCS: Time until telescope collision (sec)
D_LTCSTW=	-999999	/ LTCS: Time until satellite collision (sec)
I_MCW1NM= 'OPEN:1	'	/ Camera Wheel 1 element name
I_MCW1PK=	1	/ Camera Wheel 1 puka
I_CW1HV =	3049	/ Camera Wheel 1 Hall Value
I_CW1MP =	3050	/ Camera Wheel 1 motor position
I_MCW2NM= 'Kp	'	/ Camera Wheel 2 element name
I_CW2PK =	9	/ Camera Wheel 2 puka
I_CW2HV =	2844	/ Camera Wheel 2 Hall Value
I_CW2MP =	67100	/ Camera Wheel 2 motor position
I_MCW3NM= 'OPEN:1	'	/ Camera Wheel 3 element name
I_CW3PK =	1	/ Camera Wheel 3 puka
I_CW3HV =	3066	/ Camera Wheel 3 Hall Value
I_CW3MP =	5000	/ Camera Wheel 3 motor position
I_MFOCMC=	2500	/ Focus Stage microns
I_MFOCHV=	3192	/ Focus Stage hall value
I_MFOCMP=	8590	/ Focus Stage motor position
I_SCALE = '20mas	'	/ Pixel Scale
I_CAMRES= 'HIGH	'	/ CamRes setting
I_MDFMST= 'HIGH	'	/ Dual Flipmirror State
I_MFM1ST= 'OUT	'	/ Flipmirror 1 State IN/OUT
I_MFM1HV=	753	/ Flipmirror 1 Hall Value
I_MFM1MP=	-500	/ FlipMirror 1 motor position
I_MFM2ST= 'OUT	'	/ Flipmirror 2 state IN/OUT
I_MFM2HV=	0	/ Flipmirror 2 Hall Value
I_MFM2MP=	500	/ FlipMirror 1 motor position
I_SLWNM = 'MIRROR	'	/ SlitWheel element name
I_SLWPK =	1	/ Slitwheel puka
I_SLWHV =	2991	/ Slitwheel Hall Value
I_SLWMP =	4700	/ SlitWheel motor position
I_SPWNM = 'Blank	'	/ Spectrograph Wheel element name
I_SPWPK =	12	/ Spectrograph Filter Wheel Puka
I_SPWHV =	3249	/ Spectrograph Filter Wheel Hall Value
I_SPWMP =	45000	/ Spectrograph Filter Wheel Motor Position
I_MECHAS=	0	/ Echelle Arcsec
I_MECHHV=	2048	/ Echelle Hall value
I_MECHMP=	0	/ Echelle Motor Position
I_MXDSAS=	0	/ Cross Disperser Arcsec
I_MXDShV=	2047	/ Cross Disperser Hall value
I_MXD SMP=	0	/ Cross Disperser motor position
I_CKMODE= 'ARC_D	'	/ Detector clock mode
I_GRNS =	40000	/ Detector global reset pulsewidth (ns)
I_BGRFL =	T	/ Background Resets flag T:Yes F:No
I_BGRRT =	900	/ Detector background resets rate (ms)
I_BGRDL =	10	/ Detector background reset delay (ms)

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

I_BGRPW = 40000 / Background Resets pulsewidth (nanoseconds)
I_SLOWCNT= 1 / Number of detector Slow Counts
I_VGGCL = -3.05 / Detector VGGCL volts
I_VDET = -3.25 / Detector VDET (volts)
I_VDDUC = -3.75 / Detector VDDUC (volts)
I_VBIAS = 0.50 / Detector Bias= I_VDET - I_VDDUC (volts)
GAIN = 5.6 / AD conversion factor (electron/ADU)
I_PGAIN = 9.000 / Gain of Redline Preamp Boards
I_NSUBAR= 1 / Number of Sub Arrays
I_SAR1CX= 512 / Subarray 1 center x pixel coord
I_SAR1CY= 514 / Subarray 1 center y pixel coord
I_SAR1WD= 512 / Subarray 1 width
I_SAR1HT= 514 / Subarray 1 height
I_NDRASZ= 0.00000000 / Nod R.A. size (arc seconds)
I_NDDCSZ= 0.00000000 / Nod DEC size (arc seconds)
I_DTHSZ = 0.00000000 / Dither step size (arc seconds)
I_DTHPAT= / Dither pattern shape
I_DTHNUM= 0 / N positions in dither
I_DTHPOS= / Dither position
END

```

### ● IRCS(+AO188) の Grism Spectroscopy モード

```

1 2 3 4 5 6 7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE = T / DATA IS IN FITS FORMAT
BITPIX = 32 / 32 BIT SIGNED TWOS COMPLEMENT INTEGER
NAXIS = 2 / NUMBER OF AXES
NAXIS1 = 1024 / PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS
NAXIS2 = 1024 / PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS
EXTEND = F / Extension exists or not (T or F)
I_FNAME = 'IRCA00420267'
FRAMEID = 'IRCA00420267'
EXP-ID = 'IRCA00420267'
I_HDRVER= 3.10 / IRCS HEADER VERSION
OBSERVER= 'IRCS Observer' / Observer
INSTRUME= 'IRCS' / Instrument
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope
OBS-ALOC= 'Observation' / Observation or Standby
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory
OBJECT = 'GRISM_HK_0.10N' / Object
DATA-TYP= 'FLAT' / Data Type
OBS-MOD = 'GRISM' / Observation Mode
DETECTOR= 'Aladdin3 SCA-415478' / Name of detector
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
DATE-OBS= '2015-11-23' / UT date of Observation (yyyy-mm-dd)
EXPTIME= 1.0000 / Integration time in seconds
EXP1TIME= 1.0000 / Integration time in seconds
COADD = 1 / Number of Coadds
COADDS = 1 / Number of Coadds
DET-NSMP= 2 / Number of Non-Destructive Reads
I_NDR = 2 / Number of Non-Destructive Reads
NDR = 2 / Number of Non-Destructive Reads
UT-STR = '15:26:36.54' / Start Exposure at UTC (HH:MM:SS.SS)
UT = '15:26:37.27' / Typical UTC at exposure (HH:MM:SS.SS)
UT-END = '15:26:38.37' / End Exposure at UTC (HH:MM:SS.SS)
HST = '05:26:36.54' / Start exposure at HST (HH:MM:SS.SS)
DET-TMP = 0.00 / Detector Temperature
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of the X axis
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of the Y axis
BLANK = 32768 / Value used for null pixels
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BSCALE = 1.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
BZERO = 0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
I_NSQ = 1 / Number of the frame in the sequence
I_NSQMAX= 1 / Maximum number of the sequence
SLIT = 'Reflective 4' / Entrance slit identifier
PROP-ID = 'o15245' / Proposal ID
DATASET = 'NOP' / Id of Observation Dataset
DET-ID = 1 / Detector Id. (1:CAMERA, 2:SPECTROGRAPH)
EQUINOX = 2000 / Standard FK5 (years)
UT1-UTC = 0.142 / Difference between UT1 and UTC
MJD = 57349.64347222 / Modified Julian Day at typical time
LST = '09:13:19.87' / Typical local sidereal time during exposure
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of World Coordinate System
RA = '09:13:08.387' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '+19:52:39.87' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
RA2000 = '09:13:08.387' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '+19:52:39.87' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
AZIMUTH = 110.621 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE= 89.945 / Altitude angle of telescope pointing

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

ZD = 0.0549552 / Zenith Distance at typical time
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of the standard system
RADECSYS= 'FK5' / Equatorial coordinate system
CRPIX1 = 512.5 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 512.5 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 138.28494583 / RA (dg) of CRPIX1 reference pixel X
CRVAL2 = 19.87774086 / DEC (dg) of CRPIX2 reference pixel Y
CDEL1 = 0.00001456 / X Scale projected on detector (dg/pixel)
CDEL2 = 0.00001456 / Y Scale projected on detector (dg/pixel)
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where instrument is attached
TELFOCUS= 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
CAS-TAVE= / Cassegrain Enclosure Average Temperature
FOC-VAL = -0.123524 / Encoder value of the focus unit
AIRMASS = 1 / Averaged Air Mass
INSROT = 0.000532 / Instrument rotator angle
INST-PA = 90.000 / Instrument rotator position angle
AUTOGUID= 'OFF' / Autoguiding on/off
PROJP1 = 0.0 / Projection Type of the first axis
PROJP2 = 0.0 / Projection Type of the second axis
PC001001= -1.000000 / Coordinate translation matrix
PC001002= -0.000000 / Coordinate translation matrix
PC002001= -0.000000 / Coordinate translation matrix
PC002002= 1.000000 / Coordinate translation matrix
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel Coordinate System
CTYPE2 = 'LINEAR' / Pixel Coordinate System
CUNIT1 = 'degree' / CRVAL1 units
CUNIT2 = 'microns' / CRVAL2 units
FILTER01= 'Grism HK' / First filter element
FILTER02= 'HK58Low(G)' / Second filter element
FILTER03= 'OPEN:1' / Third filter element
WAVELEN = 0.0000 / Wavelength at detector center (microns)
SLTPIX1 = 0.00000000 / Slit detector center (pixel)
SLTPIX2 = 0.00000000 / Slit detector center (pixel)
SLT-LEN = 10.41931516 / Slit length (arcsec)
SLT-WID = 1.39544399 / Slit width (arcsec)
SLT-PA = 90.00000000 / Slit Position Angle
SLTC-RA = 0.00000000 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC= 0.00000000 / DEC of slit center (degree)
DISPERSR= 'GRISM' / Disperser name
DISPAXIS= 2 / Number of dispersing axes
D_MODE = 'NGS' / Guide star mode (NGS,LGS,LGSwoNGS,NGS-NGS)
D_ENSHUT= 'OPEN' / Entrance shutter position (OPEN,CLOSE)
D_ESHUTP= 162 / Entrance shutter position (mm)
D_CLD1 = 'OFF' / CAL LD 655nm (ON,OFF)
D_CLD2 = 'OFF' / CAL LD 1550nm (ON,OFF)
D_CLD3 = 'OFF' / CAL LD 589nm (ON,OFF)
D_CALX = 'OUT' / CAL X stage position
D_CALXP = 0 / CAL X stage position (mm)
D_CALZ = 'OUT' / CAL Z stage position
D_CALZP = 100 / CAL Z stage position (mm)
D_IMR = 'TRACK' / IMR tracking status (TRACKING,SLEWING,STAND-BY)
D_IMRMOD= 'UNKNOWN' / IMR tracking mode (SID,NON-SID,ADI,STOP,OTHER)
D_IMRANG= 104.4 / IMR angle (deg)
D_IMRPAD= 90 / IMR position angle of dec. axis (deg)
D_IMRPAP= 0 / IMR pupil position angle (deg)
D_IMRRA = '09:47:57.406' / IMR tracking right ascension (J2000)
D_IMRDEC= '+13:16:43.56' / IMR tracking declination (J2000)
D_SADC = 'OUT' / SciPath ADC position (IN, OUT)
D_SADCP = 0 / SciPath ADC position (mm)
D_SADCST= 'ASYN' / SciPath ADC tracking status
D_SADCMD= 'ADI' / SciPath ADC tracking mode
D_SADCA1= 0 / SciPath ADC prism #1 position (deg)
D_SADCA2= 0 / SciPath ADC prism #2 position (deg)
D_SADCFC= 1 / SciPath ADC prism angle correction factor
D_SADCRA= '09:47:33.5' / SciPath ADC tracking right ascension (J2000)
D_SADCDC= '+11:25:44' / SciPath ADC tracking declination (J2000)
D_SADCPA= -39 / SciPath ADC tracking position angle (deg)
D_TTX = 0.015 / TT mount tip voltage (V)
D_TTY = 2.175 / TT mount tilt voltage (V)
D_WTTC1 = 5.447 / HOWFS TT ch1 voltage (V)
D_WTTC2 = 5.004 / HOWFS TT ch2 voltage (V)
D_BS1 = 'NIR1' / BS1 position (NIR1,NIR2,OPT)
D_BS1P = 2.31 / BS1 position (mm)
D_BS2 = 'MIRROR' / BS2 position (BS589,MIRROR)
D_BS2P = 152.63 / BS2 position (mm)
D_FCONV = 'OUT' / F-conversion optics position (IN,OUT)
D_FCONVP= -75 / F-conversion optics stage position (mm)
D_AU1X = 4.37381 / AU1 offset X (mm)
D_AU1Y = -18.4383 / AU1 offset Y (mm)
D_AU1XA = 8.15486 / AU1 offset X on sky (arcsec)
D_AU1YA = -34.3777 / AU1 offset Y on sky (arcsec)
D_AU1FOC= -0.77193 / AU1 focus (mm)
D_AU1TX = -2E-05 / AU1 tilt X (deg)
D_AU1TY = 1E-05 / AU1 tilt Y (deg)

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

D_AU1M1X=      7.6182 / AU1 M1 X actuator (mm)
D_AU1M1Y=     19.7788 / AU1 M1 Y actuator (mm)
D_AU1M1Z=    -44.5484 / AU1 M1 Z stage (mm)
D_AU1M2X=      7.66232 / AU1 M2 X actuator (mm)
D_AU1M2Y=     19.3493 / AU1 M2 Y actuator (mm)
D_AU1GSX=      84.95 / AU1 guide star X pos (pix)
D_AU1GSY=    -1144.7 / AU1 guide star Y pos (pix)
D_AU2X =       1E-05 / AU2 offset X (mm)
D_AU2Y =       1E-05 / AU2 offset Y (mm)
D_AU2XA =      1E-05 / AU2 offset X on sky (arcsec)
D_AU2YA =      2E-05 / AU2 offset Y on sky (arcsec)
D_AU2FOC=     0.85898 / AU2 focus (mm)
D_AU2TX =       0 / AU2 tilt X (deg)
D_AU2TY =     -1E-05 / AU2 tilt Y (deg)
D_AU2M1X=     12.5549 / AU2 M1 X actuator (mm)
D_AU2M1Y=     12.4344 / AU2 M1 Y actuator (mm)
D_AU2M1Z=    -0.10936 / AU2 M1 Z stage (mm)
D_AU2M2X=     12.8059 / AU2 M2 X actuator (mm)
D_AU2M2Y=     12.2699 / AU2 M2 Y actuator (mm)
D_AU2GSX=     512.2 / AU2 guide star X pos (pix)
D_AU2GSY=     525.9 / AU2 guide star Y pos (pix)
D_HWNAP = '4ASEC      ' / HOWFS NGS aperture name
D_HWNAPP=     49.14 / HOWFS NGS aperture position (mm)
D_HWLAP = '4ASEC      ' / HOWFS LGS aperture name
D_HWLAPP=     17.9 / HOWFS LGS aperture position (mm)
D_HWAD = 'OUT        ' / HOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_HWADP =       0 / HOWFS ADC stage position (mm)
D_HWADST= 'ASYNC     ' / HOWFS ADC tracking status
D_HWADMD= 'NORMAL    ' / HOWFS ADC tracking mode
D_HWADA1=       0 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADA2=       0 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADFC=       1 / HOWFS ADC prism angle correction factor
D_HWADRA= '17:45:40.0 ' / HOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_HWADDC= '-29:00:28   ' / HOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_HWADPA=     0.27 / HOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_HWABS = 'NONE      ' / HOWFS acq cam. BS position
D_HWABSP=    30.78 / HOWFS acq cam. BS position (mm)
D_HWAF1 = 'NONE      ' / HOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_HWAF1P=       0 / HOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_HWAF2 = 'NONE      ' / HOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_HWAF2P=       0 / HOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_HWHBS = 'NONE      ' / HOWFS hires cam. BS position
D_HWHBSP=    30.29 / HOWFS hires cam. BS position (mm)
D_VMAP = 'FULL      ' / HOWFS VM aperture
D_VMAPS = 4.6466 / HOWFS VM aperture size (arcsec)
D_HWPBS = 'NONE      ' / HOWFS pupil cam. BS position
D_HWPBSP=       0 / HOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_HWLAZ = 'NOBS     ' / HOWFS LA focus stage position
D_HWLAZP=    19.1 / HOWFS LA focus stage pos (mm)
D_HWLAF = 'CLOSE    ' / HOWFS LA filter wheel position
D_HWLAFP=       0 / HOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_HWLASH= 'CLOSE    ' / HOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_HWAPDA=     0.25 / HOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_LWAP1 = '4ASEC     ' / LOWFS AP1 name
D_LWAP1P=    17.93 / LOWFS AP1 position
D_LWAD = 'OUT       ' / LOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_LWADP =       0 / LOWFS ADC stage position (mm)
D_LWADST= 'ASYNC     ' / LOWFS ADC tracking status
D_LWADMD= 'NORMAL    ' / LOWFS ADC tracking mode
D_LWADA1=       0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS1=    384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADA2=       0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS2=    384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADFC=       1 / LOWFS ADC prism angle correction factor
D_LWADRA= '17:45:40.2 ' / LOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_LWADDC= '-29:00:25   ' / LOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_LWADPA=       0 / LOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_LWABS = 'NONE      ' / LOWFS acq cam. BS position
D_LWABSP=    30.18 / LOWFS acq cam. BS position (mm)
D_LWAF1 = 'NONE      ' / LOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_LWAF1P=       0 / LOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_LWAF2 = 'NONE      ' / LOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_LWAF2P=       0 / LOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_LWAP2 = 'FULL      ' / LOWFS AP2 name
D_LWAPS = 5.0691 / LOWFS AP2 size (arcsec)
D_LWPBS = 'NONE      ' / LOWFS pupil cam. BS position
D_LWPBSP=    30.61 / LOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_LWLAZ = 'NOBS     ' / LOWFS LA focus stage position
D_LWLAZP=     5.2 / LOWFS LA focus stage pos (mm)
D_LWLAF = 'CLOSE    ' / LOWFS LA filter wheel position
D_LWLAFP=       0 / LOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_LWLASH= 'CLOSE    ' / LOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_LWAPDA=     0.15 / LOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_VMDRV = 'ON       ' / VM drive (ON,OFF)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

D_VMVOLT=	2	/ VM voltage (V)
D_VMFREQ=	1000	/ VM frequency (Hz)
D_VMPHAS=	0	/ VM phase (deg)
D_LOOP =	'OFF	' / RTS Loop state (ON,OFF)
D_DMGIN=	0	/ RTS DM gain
D_TTGAIN=	0	/ RTS TT offload gain
D_PSUBG =	0	/ RTS piston subtract gain
D_DMCMTX=	'ao188cmtx.oct	' / RTS DM control matrix
D_TTCMTX=	'ao188ttctrl.oct	' / RTS TT control matrix
D_WTTG =	0	/ RTS HOWFS-TT gain
D_LTTG =	0	/ RTS low order TT gain
D_LDFG =	0	/ RTS low order defocus gain
D_HTTG =	1	/ RTS high order TT gain
D_HDFG =	1	/ RTS high order defocus gain
D_ADFG =	0	/ RTS AU1 defocus gain
D_STTG =	0	/ RTS secondary TT gain
D_APDTI =	-99.9	/ APD coolant inlet temperature (degC)
D_APDTO =	-99.9	/ APD coolant outlet temperature (degC)
D_BNCTI =	13.6	/ Temperature of A0 bench inside (degC)
D_BNCTO =	8	/ Temperature of A0 bench outside (degC)
D_BNCHI =	37	/ Humidity of A0 bench inside (%)
D_BNCHO =	52	/ Humidity of A0 bench outside (%)
D_LSTATE=	'UNKNOWN	' / Laser: Generation status (EMIT/SHUTTERED/OFF)
D_L589P =	-99.99	/ Laser: Output power of SFG589 (W)
D_LPCUST=	'UNKNOWN	' / Laser: Status of power control unit
D_LRCUST=	'UNKNOWN	' / Laser: Status of remote control unit
D_LDSC =	-9.999	/ Diag: Brightness of Sodium gas cell
D_LDSCPG=	-9.999	/ Diag: Gain of PMT for Sodium gas cell
D_LDSCT =	-99.9	/ Diag: Temperature of Sodium gas cell
D_LFID =	-99999	/ Fiber: ID of Laser Fiber
D_LFRP =	-9.99	/ Fiber: Power returned from LLT through fiber
D_LFRPR =	-99	/ Fiber: Gain range of returned power
D_LFTHP =	-9.99	/ Fiber: Overall throughput of relay fiber (%)
D_LRSTAT=	'UNKNOWN	' / LaserRoom: Overall status
D_LTLNCH=	'UNKNOWN	' / LLT: Laser launching status (ON/OFF)
D_LTCLXP=	26628	/ LLT: Collimator lens X-stage pos. (micron)
D_LTCLYP=	18422	/ LLT: Collimator lens Y-stage pos. (micron)
D_LTCLZP=	11434	/ LLT: Collimator lens Z-stage pos. (micron)
D_LTM3XP=	-2700	/ LLT: M3X Stage position of (micron)
D_LTM3ZP=	3000	/ LLT: M3Z Stage position of (micron)
D_LTLPWR=	-99.99	/ LLT: Laser power at LLT (Watt)
D_LTTOPT=	-99.99	/ LLT: Temperature at OPT side (degC)
D_LTTIR =	-99.99	/ LLT: Temperature at IR side (degC)
D_LTTFRNT=	-99.99	/ LLT: Temperature at FRONT side (degC)
D_LTTREAR=	-99.99	/ LLT: Temperature at REAR side (degC)
D_LTSHUT=	'CLOSE	' / LLT: Shutter status (OPEN/CLOSE)
D_LTCPOL=	'UNKNOWN	' / LTCS: Policy (FirstON/Classical)
D_LTCSHS=	'UNKNOWN	' / LTCS: Status of shuttering (OPEN/CLOSE)
D_LTCLST=	'UNKNOWN	' / LTCS: Laser propagation status (ONSKY/ON/OFF)
D_LTCTCS=	'UNKNOWN	' / LTCS: Status of collision with telescopes
D_LTCSTS=	'UNKNOWN	' / LTCS: Status of collision with satellite
D_LTCTTW=	-999999	/ LTCS: Time until telescope collision (sec)
D_LTCSTW=	-999999	/ LTCS: Time until satellite collision (sec)
I_MCW1NM=	'Grism HK	' / Camera Wheel 1 element name
I_MCW1PK=	3	/ Camera Wheel 1 puka
I_CW1HV =	3081	/ Camera Wheel 1 Hall Value
I_CW1MP =	19050	/ Camera Wheel 1 motor position
I_MCW2NM=	'HK58Low(G)	' / Camera Wheel 2 element name
I_CW2PK =	8	/ Camera Wheel 2 puka
I_CW2HV =	2826	/ Camera Wheel 2 Hall Value
I_CW2MP =	59100	/ Camera Wheel 2 motor position
I_MCW3NM=	'OPEN:1	' / Camera Wheel 3 element name
I_CW3PK =	1	/ Camera Wheel 3 puka
I_CW3HV =	3024	/ Camera Wheel 3 Hall Value
I_CW3MP =	5000	/ Camera Wheel 3 motor position
I_MFOCMC=	875	/ Focus Stage microns
I_MFOCHV=	2158	/ Focus Stage hall value
I_MFOCMP=	3007	/ Focus Stage motor position
I_SCALE =	'52mas	' / Pixel Scale
I_CAMRES=	'LOW	' / CamRes setting
I_MDFMST=	'LOW	' / Dual Flipmirror State
I_MFM1ST=	'IN	' / Flipmirror 1 State IN/OUT
I_MFM1HV=	3284	/ Flipmirror 1 Hall Value
I_MFM1MP=	0	/ FlipMirror 1 motor position
I_MFM2ST=	'IN	' / Flipmirror 2 state IN/OUT
I_MFM2HV=	4095	/ Flipmirror 2 Hall Value
I_MFM2MP=	0	/ FlipMirror 2 motor position
I_SLWNM =	'Reflective 4	' / SlitWheel element name
I_SLWPK =	14	/ Slitwheel puka
I_SLWHV =	2891	/ Slitwheel Hall Value
I_SLWMP =	108700	/ SlitWheel motor position
I_SPWNM =	'K	' / Spectrograph Wheel element name
I_SPWPK =	6	/ Spectrograph Filter Wheel Puka
I_SPWHV =	2977	/ Spectrograph Filter Wheel Hall Value



## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

DET-ID = 2 / Detector Id. (1:CAMERA, 2:SPECTROGRAPH)
EQUINOX = 2000 / Standard FK5 (years)
UT1-UTC = 0.090 / Difference between UT1 and UTC
MJD = 57382.68215278 / Modified Julian Day at typical time
LST = '12:19:17.35' / Typical local sidereal time during exposure
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of World Coordinate System
RA = '12:19:12.408' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '+19:55:08.31' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
RA2000 = '12:19:12.408' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '+19:55:08.31' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
AZIMUTH = 90.0058 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE= 89.9436 / Altitude angle of telescope pointing
ZD = 0.0564194 / Zenith Distance at typical time
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of the standard system
RADECSYS= 'FK5' / Equatorial coordinate system
CRPIX1 = 512.5 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 512.5 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 184.80170000 / RA (dg) of CRPIX1 reference pixel X
CRVAL2 = 19.91897392 / DEC (dg) of CRPIX2 reference pixel Y
CDEL1 = 0.00003194 / X Scale projected on detector (dg/pixel)
CDEL2 = 0.00003194 / Y Scale projected on detector (dg/pixel)
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where instrument is attached
TELFOCUS= 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
CAS-TAVE= / Cassegrain Enclosure Average Temperature
FOC-VAL = 0.022934 / Encoder value of the focus unit
AIRMASS = 1 / Averaged Air Mass
INSROT = 0.000749 / Instrument rotator angle
INST-PA = 0.000 / Instrument rotator position angle
AUTOGUID= 'OFF' / Autoguiding on/off
PROJP1 = 0.0 / Projection Type of the first axis
PROJP2 = 0.0 / Projection Type of the second axis
PC001001= -1.000000 / Coordinate translation matrix
PC001002= -0.000000 / Coordinate translation matrix
PC002001= -0.000000 / Coordinate translation matrix
PC002002= 1.000000 / Coordinate translation matrix
CTYPE1 = 'LINEAR' / Pixel Coordinate System
CTYPE2 = 'RA--TAN' / Pixel Coordinate System
CUNIT1 = 'degree' / CRVAL1 units
CUNIT2 = 'degree' / CRVAL2 units
FILTER01= 'K' / First filter element
WAVELEN = 0.0000 / Wavelength at detector center (microns)
SLTCPIX1= 0.00000000 / Slit detector center (pixel)
SLTCPIX2= 0.00000000 / Slit detector center (pixel)
SLT-LEN = 5.22825959 / Slit length (arcsec)
SLT-WID = 5.58177594 / Slit width (arcsec)
SLT-PA = 90.00000000 / Slit Position Angle
SLTC-RA = 0.00000000 / RA of slit center (degree)
SLTC-DEC= 0.00000000 / DEC of slit center (degree)
DISPERSR= 'ECHELLE' / Disperser name
DISPAXIS= 2 / Number of dispersing axes
D_MODE = 'LGS' / Guide star mode (NGS,LGS,LGSwoNGS,NGS-NGS)
D_ENSHUT= 'OPEN' / Entrance shutter position (OPEN,CLOSE)
D_ESHUTP= 162 / Entrance shutter position (mm)
D_CLD1 = 'OFF' / CAL LD 655nm (ON,OFF)
D_CLD2 = 'OFF' / CAL LD 1550nm (ON,OFF)
D_CLD3 = 'OFF' / CAL LD 589nm (ON,OFF)
D_CALX = 'OUT' / CAL X stage position
D_CALXP = 0 / CAL X stage position (mm)
D_CALZ = 'OUT' / CAL Z stage position
D_CALZP = 100 / CAL Z stage position (mm)
D_IMR = 'TRACK' / IMR tracking status (TRACKING,SLEWING,STAND-BY)
D_IMRMOD= 'UNKNOWN' / IMR tracking mode (SID,NON-SID,ADI,STOP,OTHER)
D_IMRANG= 11.0292 / IMR angle (deg)
D_IMRPAD= 0 / IMR position angle of dec. axis (deg)
D_IMRPAP= 0 / IMR pupil position angle (deg)
D_IMRRA = '10:00:56.682' / IMR tracking right ascension (J2000)
D_IMRDEC= '+02:24:18.90' / IMR tracking declination (J2000)
D_SADC = 'OUT' / SciPath ADC position (IN, OUT)
D_SADCP = 0 / SciPath ADC position (mm)
D_SADCST= 'ASYNC' / SciPath ADC tracking status
D_SADCMD= 'ADI' / SciPath ADC tracking mode
D_SADCA1= 0 / SciPath ADC prism #1 position (deg)
D_SADCA2= 0 / SciPath ADC prism #2 position (deg)
D_SADCFC= 1 / SciPath ADC prism angle correction factor
D_SADCRA= '09:47:33.5' / SciPath ADC tracking right ascension (J2000)
D_SADCDC= '+11:25:44' / SciPath ADC tracking declination (J2000)
D_SADCPA= -39 / SciPath ADC tracking position angle (deg)
D_TTX = -0.197 / TT mount tip voltage (V)
D_TTY = -0.285 / TT mount tilt voltage (V)
D_WTTC1 = 5.467 / HOWFS TT ch1 voltage (V)
D_WTTC2 = 6.309 / HOWFS TT ch2 voltage (V)
D_BS1 = 'NIR1' / BS1 position (NIR1,NIR2,OPT)
D_BS1P = 2.31 / BS1 position (mm)
D_BS2 = 'BS589' / BS2 position (BS589,MIRROR)

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

D_BS2P = 0.62 / BS2 position (mm)
D_FCONV = 'OUT' / F-conversion optics position (IN,OUT)
D_FCONVP= -75 / F-conversion optics stage position (mm)
D_AU1X = -4.20653 / AU1 offset X (mm)
D_AU1Y = -0.98279 / AU1 offset Y (mm)
D_AU1XA = -7.84297 / AU1 offset X on sky (arcsec)
D_AU1YA = -1.83239 / AU1 offset Y on sky (arcsec)
D_AU1FOC= 116.049 / AU1 focus (mm)
D_AU1TX = -0.0014 / AU1 tilt X (deg)
D_AU1TY = -0.03136 / AU1 tilt Y (deg)
D_AU1M1X= 16.0861 / AU1 M1 X actuator (mm)
D_AU1M1Y= 12.6875 / AU1 M1 Y actuator (mm)
D_AU1M1Z= 26.442 / AU1 M1 Z stage (mm)
D_AU1M2X= 16.1261 / AU1 M2 X actuator (mm)
D_AU1M2Y= 12.5476 / AU1 M2 Y actuator (mm)
D_AU1GSX= 666.33 / AU1 guide star X pos (pix)
D_AU1GSY= 486.5 / AU1 guide star Y pos (pix)
D_AU2X = -17.4197 / AU2 offset X (mm)
D_AU2Y = 16.9245 / AU2 offset Y (mm)
D_AU2XA = -32.4786 / AU2 offset X on sky (arcsec)
D_AU2YA = 31.5553 / AU2 offset Y on sky (arcsec)
D_AU2FOC= 0.85994 / AU2 focus (mm)
D_AU2TX = -5E-05 / AU2 tilt X (deg)
D_AU2TY = -4E-05 / AU2 tilt Y (deg)
D_AU2M1X= 8.74632 / AU2 M1 X actuator (mm)
D_AU2M1Y= 8.11397 / AU2 M1 Y actuator (mm)
D_AU2M1Z= -1.59573 / AU2 M1 Z stage (mm)
D_AU2M2X= 8.98646 / AU2 M2 X actuator (mm)
D_AU2M2Y= 8.00065 / AU2 M2 Y actuator (mm)
D_AU2GSX= -101.76 / AU2 guide star X pos (pix)
D_AU2GSY= 1124.56 / AU2 guide star Y pos (pix)
D_HWNAP = 'MIRROR' / HOWFS NGS aperture name
D_HWNAPP= 1.14 / HOWFS NGS aperture position (mm)
D_HWLAP = '4ASEC' / HOWFS LGS aperture name
D_HWLAPP= 17.9 / HOWFS LGS aperture position (mm)
D_HWAD = 'OUT' / HOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_HWADP = 0 / HOWFS ADC stage position (mm)
D_HWADST= 'ASYNCR' / HOWFS ADC tracking status
D_HWADMD= 'NORMAL' / HOWFS ADC tracking mode
D_HWADA1= 0 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADA2= 0 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADFC= 1 / HOWFS ADC prism angle correction factor
D_HWADRA= '10:01:27.5' / HOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_HWADDC= '102:12:56' / HOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_HWADPA= 0 / HOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_HWABS = 'NONE' / HOWFS acq cam. BS position
D_HWABSP= 30.78 / HOWFS acq cam. BS position (mm)
D_HWAF1 = 'NONE' / HOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_HWAF1P= 0 / HOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_HWAF2 = 'NONE' / HOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_HWAF2P= 0 / HOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_HWHBS = 'NONE' / HOWFS hires cam. BS position
D_HWHBSP= 30.29 / HOWFS hires cam. BS position (mm)
D_VMAP = 'FULL' / HOWFS VM aperture
D_VMAPS = 4.6466 / HOWFS VM aperture size (arcsec)
D_HWPBS = 'NONE' / HOWFS pupil cam. BS position
D_HWPBSP= 0 / HOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_HWLAZ = 'LGS' / HOWFS LA focus stage position
D_HWLAZP= 14.6 / HOWFS LA focus stage pos (mm)
D_HWLAF = 'CLOSE' / HOWFS LA filter wheel position
D_HWLAFP= 0 / HOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_HWLASH= 'CLOSE' / HOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_HWAPDA= 0.25 / HOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_LWAP1 = '4ASEC' / LOWFS AP1 name
D_LWAP1P= 17.93 / LOWFS AP1 postition
D_LWAD = 'OUT' / LOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_LWADP = 0 / LOWFS ADC stage position (mm)
D_LWADST= 'ASYNCR' / LOWFS ADC tracking status
D_LWADMD= 'NORMAL' / LOWFS ADC tracking mode
D_LWADA1= 0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS1= 384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADA2= 0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS2= 384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADFC= 1 / LOWFS ADC prism angle correction factor
D_LWADRA= '17:45:40.2' / LOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_LWADDC= '129:00:25' / LOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_LWADPA= 0 / LOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_LWABS = 'NONE' / LOWFS acq cam. BS position
D_LWABSP= 30.18 / LOWFS acq cam. BS position (mm)
D_LWAF1 = 'NONE' / LOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_LWAF1P= 0 / LOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_LWAF2 = 'NONE' / LOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_LWAF2P= 0 / LOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_LWAP2 = 'FULL' / LOWFS AP2 name

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

D_LWAPS = 5.0691 / LOWFS AP2 size (arcsec)
D_LWPBS = 'NONE' / LOWFS pupil cam. BS position
D_LWPBSP= 30.61 / LOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_LWLAZ = 'NOBS' / LOWFS LA focus stage position
D_LWLAZP= 5.2 / LOWFS LA focus stage pos (mm)
D_LWLAF = 'CLOSE' / LOWFS LA filter wheel position
D_LWLAFP= 0 / LOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_LWLASH= 'CLOSE' / LOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_LWAPDA= 0.16 / LOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_VMDRV = 'ON' / VM drive (ON,OFF)
D_VMVOLT= 1 / VM voltage (V)
D_VMFREQ= 1000 / VM frequency (Hz)
D_VMPHAS= 0 / VM phase (deg)
D_LOOP = 'OFF' / RTS Loop state (ON,OFF)
D_DMGAIN= 0 / RTS DM gain
D_TTGAIN= 0 / RTS TT offload gain
D_PSUBG = 0 / RTS piston subtract gain
D_DMCMTX= 'ao188cmtx_lgs.ocao18' / RTS DM control matrix
D_TTCMTX= 'ao188ttctrl.oct' / RTS TT control matrix
D_WTTG = 0 / RTS HOWFS-TT gain
D_LTTG = 0 / RTS low order TT gain
D_LDFG = 0 / RTS low order defocus gain
D_HTTG = 1 / RTS high order TT gain
D_HDFG = 1 / RTS high order defocus gain
D_ADFG = 0 / RTS AU1 defocus gain
D_STTG = 0 / RTS secondary TT gain
D_APDI = -99.9 / APD coolant inlet temperature (degC)
D_APDO = -99.9 / APD coolant outlet temperature (degC)
D_BNCTI = 8.1 / Temperature of AO bench inside (degC)
D_BNCTO = 3.7 / Temperature of AO bench outside (degC)
D_BNCHI = 31 / Humidity of AO bench inside (%)
D_BNCHO = 34 / Hhumidity of AO bench outside (%)
D_LSTATE= 'UNKNOWN' / Laser: Generation status (EMIT/SHUTTERED/OFF)
D_L589P = -99.99 / Laser: Output power of SFG589 (W)
D_LPCUST= 'UNKNOWN' / Laser: Status of power control unit
D_LRCUST= 'UNKNOWN' / Laser: Status of remote control unit
D_LDSC = -9.999 / Diag: Brightness of Sodium gas cell
D_LDSCPG= -9.999 / Diag: Gain of PMT for Sodium gas cell
D_LDSC = -99.9 / Diag: Temperature of Sodium gas cell
D_LFID = -99999 / Fiber: ID of Laser Fiber
D_LFRP = -9.99 / Fiber: Power returned from LLT through fiber
D_LFRPR = -99 / Fiber: Gain range of returned power
D_LFTHP = -9.99 / Fiber: Overall throughput of relay fiber (%)
D_LRSTAT= 'UNKNOWN' / LaserRoom: Overall status
D_LTLNCH= 'UNKNOWN' / LLT: Laser launching status (ON/OFF)
D_LTCLXP= 26284 / LLT: Collimator lens X-stage pos. (micron)
D_LTCLYP= 18532 / LLT: Collimator lens Y-stage pos. (micron)
D_LTCLZP= 13232 / LLT: Collimator lens Z-stage pos. (micron)
D_LTM3XP= -2700 / LLT: M3X Stage position of (micron)
D_LTM3ZP= 3000 / LLT: M3Z Stage position of (micron)
D_LTLPWR= -99.99 / LLT: Laser power at LLT (Watt)
D_LTTOPT= -99.99 / LLT: Temperature at OPT side (degC)
D_LTTIR = -99.99 / LLT: Temperature at IR side (degC)
D_LTTFRT= -99.99 / LLT: Temperature at FRONT side (degC)
D_LTTRER= -99.99 / LLT: Temperature at REAR side (degC)
D_LTSHUT= 'CLOSE' / LLT: Shutter status (OPEN/CLOSE)
D_LTCPOL= 'UNKNOWN' / LTCS: Policy (FirstON/Classical)
D_LTCSHS= 'UNKNOWN' / LTCS: Status of shuttering (OPEN/CLOSE)
D_LTCLST= 'UNKNOWN' / LTCS: Laser propagation status (ONSKY/ON/OFF)
D_LTCTCS= 'UNKNOWN' / LTCS: Status of collision with telescopes
D_LTCSTS= 'UNKNOWN' / LTCS: Status of collision with satellite
D_LTCTTW= -999999 / LTCS: Time until telescope collision (sec)
D_LTCTSW= -999999 / LTCS: Time until satellite collision (sec)
I_MCW1NM= 'OPEN:1' / Camera Wheel 1 element name
I_MCW1PK= 1 / Camera Wheel 1 puka
I_CW1HV = 3049 / Camera Wheel 1 Hall Value
I_CW1MP = 3050 / Camera Wheel 1 motor position
I_MCW2NM= 'Kp' / Camera Wheel 2 element name
I_CW2PK = 9 / Camera Wheel 2 puka
I_CW2HV = 2843 / Camera Wheel 2 Hall Value
I_CW2MP = 67100 / Camera Wheel 2 motor position
I_MCW3NM= 'OPEN:1' / Camera Wheel 3 element name
I_CW3PK = 1 / Camera Wheel 3 puka
I_CW3HV = 3056 / Camera Wheel 3 Hall Value
I_CW3MP = 5000 / Camera Wheel 3 motor position
I_MFOCMC= 1000 / Focus Stage microns
I_MFOCHV= 2197 / Focus Stage hall value
I_MFOCMP= 3436 / Focus Stage motor position
I_SCALE = '55mas' / Pixel Scale
I_MDFMST= 'LOW' / Dual Flipmirror State
I_MFM1ST= 'IN' / Flipmirror 1 State IN/OUT
I_MFM1HV= 3279 / Flipmirror 1 Hall Value
I_MFM1MP= 0 / FlipMirror 1 motor position
I_MFM2ST= 'IN' / Flipmirror 2 state IN/OUT

```

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

I_MFM2HV=          4095 / Flipmirror 2 Hall Value
I_MFM2MP=          0 / FlipMirror 1 motor position
I_SLWNM = '0.54x5.17 H' / SlitWheel element name
I_SLWPK =          9 / Slitwheel puka
I_SLWHV =          3013 / Slitwheel Hall Value
I_SLWMP =          68700 / SlitWheel motor position
I_SPWNM = 'K' / Spectrograph Wheel element name
I_SPWPK =          6 / Spectrograph Filter Wheel Puka
I_SPWHV =          2978 / Spectrograph Filter Wheel Hall Value
I_SPWMP =          21000 / Spectrograph Filter Wheel Motor Position
I_MECHAS=         -270 / Echelle Arcsec
I_MECHHV=          2007 / Echelle Hall value
I_MECHMP=         -599 / Echelle Motor Position
I_MXDSAS=          200 / Cross Disperser Arcsec
I_MXDShV=          2000 / Cross Disperser Hall value
I_MXDShM=         -443 / Cross Disperser motor position
I_CKMODE= 'ARC_D' / Detector clock mode
I_GRNS =          40000 / Detector global reset pulsewidth (ns)
I_BGRFL =          T / Background Resets flag T:Yes F:No
I_BGRRT =          900 / Detector background resets rate (ms)
I_BGRDL =          10 / Detector background reset delay (ms)
I_BGRPW =          40000 / Background Resets pulsewidth (nanoseconds)
I_SLWCNT=          16 / Number of detector Slow Counts
I_VGGCL =         -3.25 / Detector VGGCL volts
I_VDET =          -3.45 / Detector VDET (volts)
I_VDDUC =         -3.75 / Detector VDDUC (volts)
I_VBIAS =          0.30 / Detector Bias= I_VDET - I_VDDUC (volts)
GAIN =            3.8 / AD conversion factor (electron/ADU)
I_PGAIN =         18.289 / Gain of Redline Preamp Boards
I_NSUBAR=          1 / Number of Sub Arrays
I_SAR1CX=          0 / Subarray 1 center x pixel coord
I_SAR1CY=          0 / Subarray 1 center y pixel coord
I_SAR1WD=          0 / Subarray 1 width
I_SAR1HT=          0 / Subarray 1 height
I_NDRASZ=          0.00000000 / Mod R.A. size (arc seconds)
I_NDDCSZ=          0.00000000 / Mod DEC size (arc seconds)
I_DTHSZ =          0.00000000 / Dither step size (arc seconds)
I_DTHPAT= 'NONE' / Dither pattern shape
I_DTHNUM=          0 / N positions in dither
I_DTHPOS=          / Dither position
END

```

### ● IRCS(+AO188) の SlitView モード

```

          1          2          3          4          5          6          7          8          9
1234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678
-----
SIMPLE =          T / DATA IS IN FITS FORMAT
BITPIX =          32 / 32 BIT SIGNED TWOS COMPLEMENT INTEGER
NAXIS =          2 / NUMBER OF AXES
NAXIS1 =         1024 / PIXELS ON 1st MOST VARYING AXIS
NAXIS2 =         1024 / PIXELS ON 2nd MOST VARYING AXIS
EXTEND =          F / Extension exists or not (T or F)
I_FNAME = 'IRCA00421359'
FRAMEID = 'IRCA00421359'
EXP-ID = 'IRCA00421359'
I_HDRVER=          3.10 / IRCS HEADER VERSION
OBSERVER= 'IRCS observer' / Observer
INSTRUME= 'IRCS' / Instrument
TELESCOP= 'SUBARU' / Telescope
OBS-ALOC= 'Observation' / Observation or Standby
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory
OBJECT = 'IRCS object' / Object
DATA-TYP= 'OBJECT' / Data Type
OBS-MOD = 'SLITVIEW' / Observation Mode
DETECTOR= 'Aladdin3 SCA-415478' / Name of detector
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in this header
DATE-OBS= '2015-12-26' / UT date of Observation (yyyy-mm-dd)
EXP1TIME=          0.5000 / Integration time in seconds
EXPTIME =          0.5000 / Integration time in seconds
COADD =          1 / Number of Coadds
COADDS =          1 / Number of Coadds
DET-NSMP=          1 / Number of Non-Destructive Reads
I_NDR =          1 / Number of Non-Destructive Reads
NDR =          1 / Number of Non-Destructive Reads
UT-STR = '11:36:26.14' / Start Exposure at UTC (HH:MM:SS.SS)
UT = '11:36:26.07' / Typical UTC at exposure (HH:MM:SS.SS)
UT-END = '11:36:27.06' / End Exposure at UTC (HH:MM:SS.SS)
HST = '01:36:26.14' / Start exposure at HST (HH:MM:SS.SS)
DET-TMP =          0.00 / Detector Temperature
BIN-FCT1=          1 / Binning factor of the X axis
BIN-FCT2=          1 / Binning factor of the Y axis

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

BLANK = 32768 / Value used for null pixels
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BSCALE = 1.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
BZERO = 0.00 / Real = fits-value*BSCALE+BZERO
I_NSQ = 1 / Number of the frame in the sequence
I_NSQMAX = 1 / Maximum number of the sequence
SLIT = '0.54x5.17 H' / Entrance slit identifier
PROP-ID = '015172' / Proposal ID
DATASET = 'NOP' / Id of Observation Dataset
DET-ID = 1 / Detector Id. (1:CAMERA, 2:SPECTROGRAPH)
EQUINOX = 2000 / Standard FK5 (years)
UT1-UTC = 0.091 / Difference between UT1 and UTC
MJD = 57382.48363426 / Modified Julian Day at typical time
LST = '07:32:38.38' / Typical local sidereal time during exposure
WCS-ORIG = 'SUBARU Toolkit' / Origin of World Coordinate System
RA = '10:01:27.034' / HH:MM:SS.SSS RA pointing
DEC = '+02:12:41.84' / +/-DD:MM:SS.SS DEC pointing
RA2000 = '10:01:27.034' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC2000 = '+02:12:41.84' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
AZIMUTH = 111.186 / Azimuth angle of telescope pointing
ALTITUDE = 49.5088 / Altitude angle of telescope pointing
ZD = 40.4912 / Zenith Distance at typical time
LONGPOLE = 180.0 / The North Pole of the standard system
RADECSYS = 'FK5' / Equatorial coordinate system
CRPIX1 = 512.5 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 512.5 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 150.36264167 / RA (dg) of CRPIX1 reference pixel X
CRVAL2 = 2.21162224 / DEC (dg) of CRPIX2 reference pixel Y
CDEL1 = 0.00001456 / X Scale projected on detector (dg/pixel)
CDEL2 = 0.00001456 / Y Scale projected on detector (dg/pixel)
FOC-POS = 'Nasmyth-IR' / Focus where instrument is attached
TELFOCUS = 'Nasmyth-IR' / Focus where a beam is reachable
CAS-TAVE = / Cassegrain Enclosure Average Temperature
FOC-VAL = 0.022934 / Encoder value of the focus unit
AIRMASS = 1.31403 / Averaged Air Mass
INSROT = 0.007617 / Instrument rotator angle
INST-PA = 0.270 / Instrument rotator position angle
AUTOGUID = 'OFF' / Autoguiding on/off
PROJP1 = 0.0 / Projection Type of the first axis
PROJP2 = 0.0 / Projection Type of the second axis
PC001001 = -0.004712 / Coordinate translation matrix
PC001002 = -0.999989 / Coordinate translation matrix
PC002001 = -0.999989 / Coordinate translation matrix
PC002002 = 0.004712 / Coordinate translation matrix
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel Coordinate System
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel Coordinate System
CUNIT1 = 'degree' / CRVAL1 units
CUNIT2 = 'degree' / CRVAL2 units
FILTER01 = 'OPEN:1' / First filter element
FILTER02 = 'Kp' / Second filter element
FILTER03 = 'OPEN:1' / Third filter element
DISPERSR = 'ECHELLE' / Disperser name
DISPAXIS = 1 / Number of dispersing axes
D_MODE = 'NGS' / Guide star mode (NGS,LGS,LGSwoNGS,NGS-NGS)
D_ENSHUT = 'OPEN' / Entrance shutter position (OPEN,CLOSE)
D_ESHUTP = 162 / Entrance shutter position (mm)
D_CLD1 = 'OFF' / CAL LD 655nm (ON,OFF)
D_CLD2 = 'OFF' / CAL LD 1550nm (ON,OFF)
D_CLD3 = 'OFF' / CAL LD 589nm (ON,OFF)
D_CALX = 'OUT' / CAL X stage position
D_CALXP = 0 / CAL X stage position (mm)
D_CALZ = 'OUT' / CAL Z stage position
D_CALZP = 100 / CAL Z stage position (mm)
D_IMR = 'STAND-BY' / IMR tracking status (TRACKING,SLEWING,STAND-BY)
D_IMRMOD = 'UNKNOWN' / IMR tracking mode (SID,NON-SID,ADI,STOP,OTHER)
D_IMRANG = 89.9997 / IMR angle (deg)
D_IMRPAD = 0.27 / IMR position angle of dec. axis (deg)
D_IMRPAP = 0 / IMR pupil position angle (deg)
D_IMRRA = '10:01:27.636' / IMR tracking right ascension (J2000)
D_IMRDEC = '+02:12:56.25' / IMR tracking declination (J2000)
D_SADC = 'OUT' / SciPath ADC position (IN, OUT)
D_SADCP = 0 / SciPath ADC position (mm)
D_SADCST = 'ASYNC' / SciPath ADC tracking status
D_SADCMD = 'ADI' / SciPath ADC tracking mode
D_SADCA1 = 0 / SciPath ADC prism #1 position (deg)
D_SADCA2 = 0 / SciPath ADC prism #2 position (deg)
D_SADCFC = 1 / SciPath ADC prism angle correction factor
D_SADCRA = '09:47:33.5' / SciPath ADC tracking right ascension (J2000)
D_SADCDC = '+11:25:44' / SciPath ADC tracking declination (J2000)
D_SADCPA = -39 / SciPath ADC tracking position angle (deg)
D_TTX = 1.559 / TT mount tip voltage (V)
D_TTY = 1.005 / TT mount tilt voltage (V)
D_WTTC1 = 5.447 / HOWFS TT ch1 voltage (V)
D_WTTC2 = 5.004 / HOWFS TT ch2 voltage (V)

```



## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

D_BS1 = 'NIR1' / BS1 position (NIR1,NIR2,OPT)
D_BS1P = 2.31 / BS1 position (mm)
D_BS2 = 'MIRROR' / BS2 position (BS589,MIRROR)
D_BS2P = 152.63 / BS2 position (mm)
D_FCONV = 'OUT' / F-conversion optics position (IN,OUT)
D_FCONVP= -75 / F-conversion optics stage position (mm)
D_AU1X = 4.36758 / AU1 offset X (mm)
D_AU1Y = 3.36862 / AU1 offset Y (mm)
D_AU1XA = 8.14323 / AU1 offset X on sky (arcsec)
D_AU1YA = 6.28071 / AU1 offset Y on sky (arcsec)
D_AU1FOC= -0.76988 / AU1 focus (mm)
D_AU1TX = 1E-05 / AU1 tilt X (deg)
D_AU1TY = 0 / AU1 tilt Y (deg)
D_AU1M1X= 7.59797 / AU1 M1 X actuator (mm)
D_AU1M1Y= 11.5315 / AU1 M1 Y actuator (mm)
D_AU1M1Z= -45.3809 / AU1 M1 Z stage (mm)
D_AU1M2X= 7.64218 / AU1 M2 X actuator (mm)
D_AU1M2Y= 12.1793 / AU1 M2 Y actuator (mm)
D_AU1GSX= 360.59 / AU1 guide star X pos (pix)
D_AU1GSY= 643.85 / AU1 guide star Y pos (pix)
D_AU2X = -0.62669 / AU2 offset X (mm)
D_AU2Y = -1.15956 / AU2 offset Y (mm)
D_AU2XA = -1.16846 / AU2 offset X on sky (arcsec)
D_AU2YA = -2.16197 / AU2 offset Y on sky (arcsec)
D_AU2FOC= 0.86 / AU2 focus (mm)
D_AU2TX = 1E-05 / AU2 tilt X (deg)
D_AU2TY = -0 / AU2 tilt Y (deg)
D_AU2M1X= 12.4122 / AU2 M1 X actuator (mm)
D_AU2M1Y= 12.7408 / AU2 M1 Y actuator (mm)
D_AU2M1Z= -0.11442 / AU2 M1 Z stage (mm)
D_AU2M2X= 12.6633 / AU2 M2 X actuator (mm)
D_AU2M2Y= 12.574 / AU2 M2 Y actuator (mm)
D_AU2GSX= 490 / AU2 guide star X pos (pix)
D_AU2GSY= 485 / AU2 guide star Y pos (pix)
D_HWNAP = '4ASEC' / HOWFS NGS aperture name
D_HWNAPP= 49.14 / HOWFS NGS aperture position (mm)
D_HWLAP = '4ASEC' / HOWFS LGS aperture name
D_HWLAPP= 17.9 / HOWFS LGS aperture position (mm)
D_HWAD = 'OUT' / HOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_HWADP = 0 / HOWFS ADC stage position (mm)
D_HWADST= 'SYNC' / HOWFS ADC tracking status
D_HWADMD= 'NORMAL' / HOWFS ADC tracking mode
D_HWADA1= 84.167 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADA2= -37.791 / HOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_HWADFC= 1 / HOWFS ADC prism angle correction factor
D_HWADRA= '10:01:27.5' / HOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_HWADDC= '+02:12:56' / HOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_HWADPA= 0 / HOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_HWABS = 'NONE' / HOWFS acq cam. BS position
D_HWABSP= 30.78 / HOWFS acq cam. BS position (mm)
D_HWAF1 = 'NONE' / HOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_HWAF1P= 0 / HOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)
D_HWAF2 = 'NONE' / HOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_HWAF2P= 0 / HOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_HWHBS = 'NONE' / HOWFS hires cam. BS position
D_HWHBSP= 30.29 / HOWFS hires cam. BS position (mm)
D_VMAP = 'FULL' / HOWFS VM aperture
D_VMAPS = 4.6466 / HOWFS VM aperture size (arcsec)
D_HWPBS = 'NONE' / HOWFS pupil cam. BS position
D_HWPBSP= 0 / HOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_HWLAZ = 'NOBS' / HOWFS LA focus stage position
D_HWLAZP= 19.1 / HOWFS LA focus stage pos (mm)
D_HWLAF = 'NONE' / HOWFS LA filter wheel position
D_HWLAFP= 324 / HOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_HWLASH= 'OPEN' / HOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_HWAPDA= 2.05 / HOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_LWAP1 = '4ASEC' / LOWFS AP1 name
D_LWAP1P= 17.93 / LOWFS AP1 position
D_LWAD = 'OUT' / LOWFS ADC stage position (IN,OUT)
D_LWADP = 0 / LOWFS ADC stage position (mm)
D_LWADST= 'ASYN' / LOWFS ADC tracking status
D_LWADMD= 'NORMAL' / LOWFS ADC tracking mode
D_LWADA1= 0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS1= 384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADA2= 0 / LOWFS ADC prism #1 position (deg)
D_LWADS2= 384000 / LOWFS ADC prism #1 position (microstep)
D_LWADFC= 1 / LOWFS ADC prism angle correction factor
D_LWADRA= '17:45:40.2' / LOWFS ADC tracking right ascension (J2000)
D_LWADDC= '-29:00:25' / LOWFS ADC tracking declination (J2000)
D_LWADPA= 0 / LOWFS ADC tracking position angle (deg)
D_LWABS = 'NONE' / LOWFS acq cam. BS position
D_LWABSP= 30.18 / LOWFS acq cam. BS position (mm)
D_LWAF1 = 'NONE' / LOWFS acq cam. filter wheel#1 state
D_LWAF1P= 0 / LOWFS acq cam. filter wheel#1 pos (deg)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

D_LWAF2 = 'NONE'           ' / LOWFS acq cam. filter wheel#2 state
D_LWAF2P= 0               ' / LOWFS acq cam. filter wheel#2 pos (deg)
D_LWAP2 = 'FULL'          ' / LOWFS AP2 name
D_LWAPS = 5.0691          ' / LOWFS AP2 size (arcsec)
D_LWPBS = 'NONE'         ' / LOWFS pupil cam. BS position
D_LWPBSP= 30.61          ' / LOWFS pupil cam. BS position (mm)
D_LWLAZ = 'NOBS'         ' / LOWFS LA focus stage position
D_LWLAZP= 5.2            ' / LOWFS LA focus stage pos (mm)
D_LWLAF = 'CLOSE'        ' / LOWFS LA filter wheel position
D_LWLAFP= 0              ' / LOWFS LA filter wheel pos (deg)
D_LWLASH= 'CLOSE'        ' / LOWFS LA shutter state (OPEN,CLOSE)
D_LWAPDA= 0.16           ' / LOWFS APD Average Counts (kcps/elem)
D_VMDRV = 'ON'           ' / VM drive (ON,OFF)
D_VMVOLT= 0.8            ' / VM voltage (V)
D_VMFREQ= 1000           ' / VM frequency (Hz)
D_VMPHAS= 0              ' / VM phase (deg)
D_LOOP = 'ON'            ' / RTS Loop state (ON,OFF)
D_DMGAIN= 1.2            ' / RTS DM gain
D_TTGAIN= 0.001          ' / RTS TT offload gain
D_PSUBG = 0.01           ' / RTS piston subtract gain
D_DMCMTX= 'ao188cmtx.oct ' / RTS DM control matrix
D_TTCMTX= 'ao188ttctrl.oct ' / RTS TT control matrix
D_WTTG = 0               ' / RTS HOWFS-TT gain
D_LTTG = 0               ' / RTS low order TT gain
D_LDFG = 0               ' / RTS low order defocus gain
D_HTTG = 1               ' / RTS high order TT gain
D_HDFG = 1               ' / RTS high order defocus gain
D_ADFG = 0               ' / RTS AU1 defocus gain
D_STTG = 0               ' / RTS secondary TT gain
D_APDTI = -99.9          ' / APD coolant inlet temperature (degC)
D_APDTO = -99.9          ' / APD coolant outlet temperature (degC)
D_BNCTI = 8.2            ' / Temperature of AO bench inside (degC)
D_BNCTO = 3              ' / Temperature of AO bench outside (degC)
D_BNCHI = 32             ' / Humidity of AO bench inside (%)
D_BNCHO = 42             ' / Humidity of AO bench outside (%)
D_LSTATE= 'UNKNOWN'     ' / Laser: Generation status (EMIT/SHUTTERED/OFF)
D_L589P = -99.99         ' / Laser: Output power of SFG589 (W)
D_LPCUST= 'UNKNOWN'     ' / Laser: Status of power control unit
D_LRCUST= 'UNKNOWN'     ' / Laser: Status of remote control unit
D_LDSC = -9.999          ' / Diag: Brightness of Sodium gas cell
D_LDSCPG= -9.999         ' / Diag: Gain of PMT for Sodium gas cell
D_LDSCCT= -99.9          ' / Diag: Temperature of Sodium gas cell
D_LFID = -99999          ' / Fiber: ID of Laser Fiber
D_LFRP = -9.99           ' / Fiber: Power returned from LLT through fiber
D_LFRPR = -99            ' / Fiber: Gain range of returned power
D_LFTHP = -9.99          ' / Fiber: Overall throughput of relay fiber (%)
D_LRSTAT= 'UNKNOWN'     ' / LaserRoom: Overall status
D_LTLNCH= 'UNKNOWN'     ' / LLT: Laser launching status (ON/OFF)
D_LTCLXP= 26246          ' / LLT: Collimator lens X-stage pos. (micron)
D_LTCLYP= 18532          ' / LLT: Collimator lens Y-stage pos. (micron)
D_LTCLZP= 11832          ' / LLT: Collimator lens Z-stage pos. (micron)
D_LTM3XP= -2700          ' / LLT: M3X Stage position of (micron)
D_LTM3ZP= 3000           ' / LLT: M3Z Stage position of (micron)
D_LTLPWR= -99.99         ' / LLT: Laser power at LLT (Watt)
D_LTTOPT= -99.99         ' / LLT: Temperature at OPT side (degC)
D_LTTIR = -99.99         ' / LLT: Temperature at IR side (degC)
D_LTTFRT= -99.99        ' / LLT: Temperature at FRONT side (degC)
D_LTTREAR= -99.99       ' / LLT: Temperature at REAR side (degC)
D_LTSHUT= 'CLOSE'       ' / LLT: Shutter status (OPEN/CLOSE)
D_LTCPOL= 'UNKNOWN'     ' / LTCS: Policy (FirstON/Classical)
D_LTCSHS= 'UNKNOWN'     ' / LTCS: Status of shuttering (OPEN/CLOSE)
D_LTCLST= 'UNKNOWN'     ' / LTCS: Laser propagation status (ONSKY/ON/OFF)
D_LTCTCS= 'UNKNOWN'     ' / LTCS: Status of collision with telescopes
D_LTCTST= 'UNKNOWN'     ' / LTCS: Status of collision with satellite
D_LTCTTW= -999999        ' / LTCS: Time until telescope collision (sec)
D_LTCTSW= -999999        ' / LTCS: Time until satellite collision (sec)
I_MCW1NM= 'OPEN:1'      ' / Camera Wheel 1 element name
I_MCW1PK= 1              ' / Camera Wheel 1 puka
I_CW1HV = 3049           ' / Camera Wheel 1 Hall Value
I_CW1MP = 3050           ' / Camera Wheel 1 motor position
I_MCW2NM= 'Kp'          ' / Camera Wheel 2 element name
I_CW2PK = 9              ' / Camera Wheel 2 puka
I_CW2HV = 2843           ' / Camera Wheel 2 Hall Value
I_CW2MP = 67100          ' / Camera Wheel 2 motor position
I_MCW3NM= 'OPEN:1'      ' / Camera Wheel 3 element name
I_CW3PK = 1              ' / Camera Wheel 3 puka
I_CW3HV = 3056           ' / Camera Wheel 3 Hall Value
I_CW3MP = 5000           ' / Camera Wheel 3 motor position
I_MFOCMC= 1000           ' / Focus Stage microns
I_MFOCHV= 2197           ' / Focus Stage hall value
I_MFOCMP= 3436           ' / Focus Stage motor position
I_SCALE = '52mas'       ' / Pixel Scale
I_CAMRES= 'LOW'         ' / CamRes setting
I_MDFMST= 'LOW'         ' / Dual Flipmirror State

```





## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

NAXIS = 2 / # of axes in frame
NAXIS1 = 716 / # of pixels/row
NAXIS2 = 684 / # of rows (also # of scan lines)
EXTEND = F / Presence of FITS Extension
OBSERVER= 'Kyoto Team' / Name of observer
PROP-ID = 'o05128' / Proposal ID
FRAMEID = 'K3DA00001821' / Image sequential number
EXP-ID = 'K3DE00001821' / ID of the exposure this data was taken
OBS-MOD = 'IMAG_FP' / Observation Mode
DATA-TYP= 'OBJECT' / Type / Characteristics of this data
OBSERVAT= 'NAOJ' / Observatory
TELESCOP= 'Subaru' / Telescope/System which Inst. is attached
TIMESYS = 'UTC' / Time System used in the header
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
DATASET = 'NOP' / ID of an observation dataset
EQUINOX = 2000.0 / Standard FK5 (years)
CRVAL1 = 237.99905000 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 32.94936667 / Physical value of the reference pixel Y
CRPIX1 = 358.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 342.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDEL11 = -0.00004639 / Size projected into a detector pixel X
CDEL12 = 0.00004639 / Size projected into a detector pixel Y
PC001001= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= -0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
LONGPOLE= 180.00000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDEL11
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDEL12
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
CD1_1 = -0.00004639 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 = 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 = 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 = 0.00004639 / Pixel Coordinate translation matrix
BSCALE = 1.0 / Real=fits_value*BSCALE+BZERO
BZERO = 32768.0 / Real=fits_value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BLANK = -32768 / Value used for NULL pixels
DATE-OBS= '2005-04-17' / Observation start date (yyyy-mm-dd)
UT = '09:34:33.069' / HH:MM:SS.SS typical UTC at exposure
UT-STR = '09:34:33.069' / HH:MM:SS.SS UTC at exposure start
UT-END = '09:34:34.065' / HH:MM:SS.SS UTC at exposure end
HST-STR = '23:34:33.069' / HH:MM:SS.SS HST at exposure start
HST = '23:34:33.069' / HH:MM:SS.SS typical HST at exposure
HST-END = '23:34:34.065' / HH:MM:SS.SS HST at exposure end
LST = '12:55:05.917' / HH:MM:SS.SS typical LST at exposure
LST-STR = '12:55:05.917' / HH:MM:SS.SS LST at exposure start
LST-END = '12:55:06.916' / HH:MM:SS.SS LST at exposure end
MJD = 53477.39899385 / Modified Julian Day at typical time
MJD-STR = 53477.39899385 / Modified Julian Day at exposure start
MJD-END = 53477.39900538 / Modified Julian Day at exposure end
EXPTIME = 1 / Total integration time of the frame (sec)
OBJECT = 'Standard star' / Target Description
RA = '15:51:59.772' / RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)
DEC = '+32:56:57.72' / DEC of telescope pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
FOC-POS = '#' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = 0.170 / Encoder value of the focus unit (mm)
INSROT = -97.060 / Typical inst. rot. angle at exp. (degree)
INST-PA = 0.000 /
AG-PRB1 = 73.01990000 / AG Probe position (r:mm)
AG-PRB2 = 139.39830400 / AG Probe position (Theta:degree)
FILTER01= 'None' / Filter name/ID
FILTER02= '4800A' / Filter name/ID
DISPERSR= 'None' / Identifier of the disperser used
AIRMASS = 1.333 / Typical air mass during exposure
AIRM-STR= 1.333 / Air mass at exposure start
AIRM-END= 1.333 / Air mass at exposure end
ZD = 41.44255 / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR = 41.44255 / Zenith Distance at exposure start (degree)
ZD-END = 41.43663 / Zenith Distance at exposure end (degree)
DETECTOR= 'EEV42-40' / Name of the detector/CCD
DET-TMP = 172.405219 / Detector temperature (K)
GAIN = 1.300000 / AD conversion factor (electron/ADU)
EFP-MIN1= 18 / Start X position of effective data region
EFP-MIN2= 1 / Start Y position of effective data region
EFP-RNG1= 682 / X range of effective data region
EFP-RNG2= 684 / Y range of effective data region
BIN-FCT1= 3 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 3 / Binning factor of Y axis (pixel)
SEEING = 0.51 / FWHM of star size at telescope focus (arcsec)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

TRANSP = 0.600 / Sky transparency
WEATHER = 'Clear' / Weather condition (selected by observer)
COMMENT -----
COMMENT ----- Parameters for Kyoto 3D Spectrograph II -----
COMMENT -----
3_CM4 = 'Out' / Status of mirror for calibration source
3_FOCUNI= '4800A' / Status of focal-plane unit
3_M1M4 = 'Out' / Status of M1+M4 slide bench
3_MSKWHL= 'None' / Status of mask wheel
3_DISPSR= 'None' / Name of disperser
3_FILWHL= 'None' / Status of filter wheel
3_CAMFOC= -1587 / Camera lens focus (pulse)
3_CMPFIL= 'None' /
3_OBJECT= 'BD+33d2642' / Object name in local control program
END

```

### ● Kyoto3D-II の MLA 分光モード

	1	2	3	4	5	6	7	8	9
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678									
SIMPLE =			T	/	FITS STANDARD				
BITPIX =			16	/	# of bits storing pix value				
NAXIS =			2	/	# of axes in frame				
NAXIS1 =			2148	/	# of pixels/row				
NAXIS2 =			2052	/	# of rows (also # of scan lines)				
EXTEND =			F	/	Presence of FITS Extension				
OBSERVER=		'Subaru user'		/	Name of observer				
PROP-ID =		'o04239'		/	Proposal ID				
FRAMEID =		'K3DA00001485'		/	Image sequential number				
EXP-ID =		'K3DE00001485'		/	ID of the exposure this data was taken				
OBS-MOD =		'SPEC_MLA'		/	Observation Mode				
DATA-TYP=		'OBJECT'		/	Type / Characteristics of this data				
OBSERVAT=		'NAOJ'		/	Observatory				
TELESCOP=		'Subaru'		/	Telescope/System which Inst. is attached				
TIMESYS =		'UTC'		/	Time System used in the header				
OBS-ALOC=		'Observation'		/	Allocation mode for Instrument				
DATASET =		'NOP'		/	ID of an observation dataset				
EQUINOX =			2000.0	/	Standard FK5 (years)				
CRVAL1 =		179.48212083		/	Physical value of the reference pixel X				
CRVAL2 =		55.45467500		/	Physical value of the reference pixel Y				
CRPIX1 =			1074.0	/	Reference pixel in X (pixel)				
CRPIX2 =			1026.0	/	Reference pixel in Y (pixel)				
CDEL11 =		-0.00001546		/	Size projected into a detector pixel X				
CDEL12 =		0.00001546		/	Size projected into a detector pixel Y				
PC001001=		-0.95782249		/	Pixel Coordinate translation matrix				
PC001002=		-0.28736052		/	Pixel Coordinate translation matrix				
PC002001=		0.28736052		/	Pixel Coordinate translation matrix				
PC002002=		-0.95782249		/	Pixel Coordinate translation matrix				
LONGPOLE=			180.00000	/	The North Pole of standard system (deg)				
CTYPE1 =		'RA---TAN'		/	Pixel coordinate system				
CTYPE2 =		'DEC--TAN'		/	Pixel coordinate system				
CUNIT1 =		'degree'		/	Units used in both CRVAL1 and CDEL11				
CUNIT2 =		'degree'		/	Units used in both CRVAL2 and CDEL12				
WCS-ORIG=		'SUBARU Toolkit'		/	Origin of the WCS value				
RADECSYS=		'FK5'		/	The equatorial coordinate system				
CD1_1 =		0.00001481		/	Pixel Coordinate translation matrix				
CD1_2 =		-0.00000444		/	Pixel Coordinate translation matrix				
CD2_1 =		-0.00000444		/	Pixel Coordinate translation matrix				
CD2_2 =		-0.00001481		/	Pixel Coordinate translation matrix				
BSCALE =			1.0	/	Real=fits_value*BSCALE+BZERO				
BZERO =			32768.0	/	Real=fits_value*BSCALE+BZERO				
BUNIT =			'ADU'	/	Unit of original pixel values				
BLANK =			-32768	/	Value used for NULL pixels				
DATE-OBS=		'2005-02-08'		/	Observation start date (yyyy-mm-dd)				
UT =		'09:30:16.809'		/	HH:MM:SS.SS typical UTC at exposure				
UT-STR =		'09:30:16.809'		/	HH:MM:SS.SS UTC at exposure start				
UT-END =		'10:00:16.665'		/	HH:MM:SS.SS UTC at exposure end				
HST-STR =		'23:30:16.809'		/	HH:MM:SS.SS HST at exposure start				
HST =		'23:30:16.809'		/	HH:MM:SS.SS typical HST at exposure				
HST-END =		'24:00:16.665'		/	HH:MM:SS.SS HST at exposure end				
LST =		'08:22:43.190'		/	HH:MM:SS.SS typical LST at exposure				
LST-STR =		'08:22:43.190'		/	HH:MM:SS.SS LST at exposure start				
LST-END =		'08:52:47.974'		/	HH:MM:SS.SS LST at exposure end				
MJD =		53409.39602788		/	Modified Julian Day at typical time				
MJD-STR =		53409.39602788		/	Modified Julian Day at exposure start				
MJD-END =		53409.41685955		/	Modified Julian Day at exposure end				
EXPTIME =			1800	/	Total integration time of the frame (sec)				
OBJECT =		'NGC9999'		/	Target Description				
RA =		'11:57:55.709'		/	RA of telescope pointing (HH:MM:SS.SSS)				
DEC =		'+55:27:16.83'		/	DEC of telescope pointing (+/-DD:MM:SS.SS)				
TELEFOCUS=		'Cassegrain'		/	Focus where a beam is reachable				

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

FOC-POS = '#' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = 0.156 / Encoder value of the focus unit (mm)
INSROT = -125.863 / Typical inst. rot. angle at exp. (degree)
INST-PA = -16.700 /
AG-PRB1 = 103.93820000 / AG Probe position (r:mm)
AG-PRB2 = 17.88218800 / AG Probe position (Theta:degree)
FILTER01= 'No4' / Filter name/ID
FILTER02= 'None' / Filter name/ID
DISPERSR= 'No4 Grism' / Identifier of the disperser used
AIRMAS = 1.681 / Typical air mass during exposure
AIRM-STR= 1.681 / Air mass at exposure start
AIRM-END= 1.542 / Air mass at exposure end
ZD = 53.56062 / Zenith Distance at typical time (degree)
ZD-STR = 53.56062 / Zenith Distance at exposure start (degree)
ZD-END = 49.62935 / Zenith Distance at exposure end (degree)
DETECTOR= 'EEV42-40' / Name of the detector/CCD
DET-TMP = 183.609000 / Detector temperature (K)
GAIN = 1.300000 / AD conversion factor (electron/ADU)
EFP-MIN1= 51 / Start X position of effective data region
EFP-MIN2= 1 / Start Y position of effective data region
EFP-RNG1= 2048 / X range of effective data region
EFP-RNG2= 2052 / Y range of effective data region
BIN-FCT1= 1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2= 1 / Binning factor of Y axis (pixel)
SEEING = 0.57 / FWHM of star size at telescope focus (arcsec)
TRANSP = 0.600 / Sky transparency
WEATHER = 'Clear' / Weather condition (selected by observer)
COMMENT ----- Parameters for Kyoto 3D Spectrograph II -----
COMMENT -----
3_CM4 = 'Out' / Status of mirror for calibration source
3_FOCUNI= 'Enlarger' / Status of focal-plane unit
3_M1M4 = 'In' / Status of M1+M4 slide bench
3_MSKWHL= 'None' / Status of mask wheel
3_DISP SR= 'No4' / Name of disperser
3_FILWHL= 'No4' / Status of filter wheel
3_CAMFOC= -906 / Camera lens focus (pulse)
3_CMPFIL= 'None' /
3_OBJECT= 'NGC3998' / Object name in local control program
END

```

### 10.4.12 MIRTOS (1998/09/03 版)

#### ● MIRTOS の MIR mode および ASCII Table Extension

```

1 2 3 4 5 6 7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE = T / Standard FITS format
BITPIX = 32 / Number of bits storing pix values
NAXIS = 3 / Number of axis in frame
NAXIS1 = 336 / Number of pixels/row
NAXIS2 = 240 / Number of rows
NAXIS3 = 10 / Number of frames
EXTEND = T / ASCII Table for Z-frame description
COMMENT Sample Primary header for MIRTOS written by Tomono on 1998/9/2
COMMENT Updated: string format %-30s => %-8.30s, M_BEAM, M_OBSID
OBSERVER= 'D.Tomono, Y.Doi, T.Nishimura' / Name of observers
PROP-ID = 'P1998-0430-1' / Proposal ID
DATASET= 'Used for DASH' / What is this? Ref. George
INSTRUME= 'MIRTOS' / Name of instrument
INS-VER = '1.1 980701' / Version of the instrument
FRAMEID = 'MIRA000000001' / FITS File sequential number
EXP-ID = 'MIRMO000000001'
OBS-MOD = 'imaging' / Observation Mode
DATA-TYP= 'object' / object/flat/pupil/pupil_flat/dark
OBSERVAT= 'NAOJ'
TELESCOP= 'Subaru'
CRPIX1 = 160.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 120.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 189.00529167 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = -39.86927778 / Physical value of the reference pixel Y
CDELTA1 = 0.0000186328 / X Scale projected on detector(#/pix)
CDELTA2 = 0.0000186328 / Y scale projected on detector(#/pix)
CTYPE1 = 'RA--TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDELTA1
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDELTA2
TIMESYS = 'UTC' / Time System used in the header. UTC fix.
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system

```





## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

M_CHOPTH=          90.00 / Chopping throw (arcsec)
M_CHOPPA=          0.00 / Chopping P.A. origin:source/pointing (deg)
M_NODTM =          10.0 / Nodding period (sec)
M_NODTH =          90.00 / Nodding throw (arcsec)
M_NODPA =          90.00 / Nodding P.A. origin:source/pointing (deg)
COMMENT === M_RF are Reference Square Corners in Pix, -1:NA 0:No ref in image
M_RFX1PP=         -1 / Corner 1 X for Chop+ Nod+
M_RFY1PP=         -1 / Corner 1 Y for Chop+ Nod+
M_RFX2PP=         -1 / Corner 2 X for Chop+ Nod+
M_RFY2PP=         -1 / Corner 2 Y for Chop+ Nod+
M_RFX1MP=         -1 / Corner 1 X for Chop- Nod+
M_RFY1MP=         -1 / Corner 1 Y for Chop- Nod+
M_RFX2MP=         -1 / Corner 2 X for Chop- Nod+
M_RFY2MP=         -1 / Corner 2 Y for Chop- Nod+
M_RFX1PM=         -1 / Corner 1 X for Chop+ Nod-
M_RFY1PM=         -1 / Corner 1 Y for Chop+ Nod-
M_RFX2PM=         -1 / Corner 2 X for Chop+ Nod-
M_RFY2PM=         -1 / Corner 2 Y for Chop+ Nod-
M_RFX1MM=         -1 / Corner 1 X for Chop- Nod-
M_RFY1MM=         -1 / Corner 1 Y for Chop- Nod-
M_RFX2MM=         -1 / Corner 2 X for Chop- Nod-
M_RFY2MM=         -1 / Corner 2 Y for Chop- Nod-
COMMENT === Temperature
M_O-TMP =          35.6 / Temperature of Optics (K)
M_A-TMP1=          300.1 / Temperature of Ambient thermometer (K)
M_A-TMP2=          350.3 / Temperature of Ambient thermometer (K)
M_A-TMP3=          280.4 / Temperature of Ambient thermometer (K)
M_A-TMP4=          300.1 / Temperature of Ambient thermometer (K)
COMMENT === Clock
M_CLKFL = '/common/clock/980828/twsaa2_mir' / Clock file name
M_CLKMR = 'chop02nod10_1' / Clock pattern marco name
M_CLKMC = 'This is only preliminary' / Comment on clock pattern macro
M_PIXTIM=          5.0 / Clock duration for a pixel (us)
M_FRTIME=          32.3 / Time to sweep one frame (ms)
COMMENT === FMC
M_JPORT =          0 / Jump port value at the time of getting data
M_REFSUB=          T / Subtraction of reference column T:done
M_ARRANG= 'Raw980828' / Data sequence FITS/Raw-hardware version
M_BANK = 'A' / Bank name where the data was stored
COMMENT == BlackBody
M_BBPOS =          F / Black Body Position T:In F:Out
M_BBTMP =          270.0 / Temperature of Black Body (K)
END

XTENSION= 'TABLE' / ASCII Table Extension
BITPIX =          8 / Number of bits storing pix values
NAXIS =          2 / Number of axis in frame
NAXIS1 =          17 / Number of characters in a row
NAXIS2 =          10 / Number of rows = number of frames
PCOUNT =          0 / No random parameters
GCOUNT =          1 / Only one group
TFIELDS =          4 / Number of fields in a row
EXTNAME = 'Frames' / Name

TTYPE1 = 'Chop' / Chop beam: +/-
TBCOL1 =          1 / start column of this field
TFORM1 = 'A1' / 1 character

TTYPE2 = 'Nod' / Nod beam: +/-
TBCOL2 =          2 / start column of this field
TFORM2 = 'A1' / 1 character

TTYPE3 = 'NumReads' / Number of read outs for a pixel
TBCOL3 =          3 / start column of this field
TFORM3 = 'I6' / 6 digit integer
TUNIT3 = 'Samples' / units: ADC Samplings for a pixel

TTYPE4 = 'WaitTime' / Wait time for secondary stabilization
TBCOL4 =          9 / start column of this field
TFORM4 = 'F10.4' / 9 digit floating down to ius + space
TUNIT4 = 'ms' / units: milli-second

TTYPE5 = 'NDRate' / Integration Duty Cycle x/243 only MIR
TBCOL5 =          19 / start column of this field
TFORM5 = 'I4' / 3 digit integer + space
TUNIT5 = 'rows' / units: milli-second

TTYPE6 = 'CentroiX' / Centroid X Position of Reference Source
TBCOL6 =          23 / start column of this field
TFORM6 = 'F7.1' / 6 digit floating down to .1 pix + space
TUNIT6 = 'pix' / units: pix -1:NA

TTYPE7 = 'CentroiY' / Centroid Y Position of Reference Source
TBCOL7 =          30 / start column of this field

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

TFORM7 = 'F7.1' / 6 digit floating down to .1 pix + space
TUNIT7 = 'pix' / units: pix -1:NA

TTYPE8 = 'PeakX' / Peak X Position of Reference Source
TBCOL8 = 37 / start column of this field
TFORM8 = 'F7.1' / 6 digit floating down to .1 pix + space
TUNIT8 = 'pix' / units: pix -1:NA

TTYPE9 = 'PeakY' / Peak Y Position of Reference Source
TBCOL9 = 44 / start column of this field
TFORM9 = 'F7.1' / 6 digit floating down to .1 pix + space
TUNIT9 = 'pix' / units: pix -1:NA

COMMENT Sample ASCII Extension header for MIRTOS written by Tomono on 1998/9/2
COMMENT Storage of Centroid/peak position needs to be thought again
END

```

### ● MIRTOS の NIR mode および ASCII Table Extension

```

1 2 3 4 5 6 7
123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789
-----
SIMPLE = T / Standard FITS format
BITPIX = 32 / Number of bits storing pix values
NAXIS = 3 / Number of axis in frame
NAXIS1 = 256 / Number of pixels/row
NAXIS2 = 256 / Number of rows
NAXIS3 = 10 / Number of frames
EXTEND = T / ASCII Table for Z-frame description
COMMENT Sample Primary header for MIRTOS written by Tomono on 1998/9/2
COMMENT Updated: string format %-30s => %-8.30s, M_BEAM, M_OBSID
OBSERVER= 'D.Tomono, Y.Doi, T.Nishimura' / Name of observers
PROP-ID = 'P1998-0430-1' / Proposal ID
DATASET = 'Used for DASH' / What is this? Ref. George
INSTRUME= 'MIRTOS' / Name of instrument
INS-VER = '1.1 980701' / Version of the instrument
FRAMEID = 'MIRA000000002' / FITS File sequential number
EXP-ID = 'MIRN000000001'
OBS-MOD = 'imaging' / Observation Mode
DATA-TYP= 'object' / object/flat/pupil/pupil_flat/dark
OBSERVAT= 'NAOJ'
TELESCOP= 'Subaru'
CRPIX1 = 128.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 128.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 189.00529167 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = -39.86927778 / Physical value of the reference pixel Y
CDEL1 = 0.0000076860 / X Scale projected on detector(#/pix)
CDEL2 = 0.0000076860 / Y scale projected on detector(#/pix)
CTYPE1 = 'RA--TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDEL1
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDEL2
TIMESYS = 'UTC' / Time System used in the header. UTC fix.
RADECSYS= 'FK5' / The equatorial coordinate system
PROJP1 = 0.0 / Projection type of the first axis
PROJP2 = 0.0 / Projection type of the second axis
LONGPOLE= 180.000000 / The North Pole of standard system (deg)
PC001001= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= 0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 1.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
BSCALE = 1 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BZERO = 0 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
BLANK = 32768 / Value used for NULL pixels
DATE-OBS= '1998-04-30' / yyyy-mm-dd UTC obs start date
UT = '09:12:00.0' / HH:MM:SS.S UTC at typical time(=start)
HST = '23:12:00.0' / HH:MM:SS.S HST at typical time(=start)
LST = '12:34:56.7' / HH:MM:SS.S LST at typical time(=start)
MJD = 12345.67890000 / Modified Julian Day at typical time(=start)
EXPTIME = 0.0800 / Total integration time per frame(sec)
OBJECT = 'HR 4796' / Target Description
RA = '12:36:01.270' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
RA2000 = '12:36:01.270' / HH:MM:SS.SSS RA (J2000) pointing
DEC = '-39:52:09.40' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
DEC2000 = '-39:52:09.40' / +/-DD:MM:SS.SS DEC (J2000) pointing
EQUINOX = 2000.0
AZIMUTH = 12.34000 / Azimuth of telescope pointing (degree)
ALTITUDE= 12.34000 / Altitude of telescope pointing(degree)
FOC-POS = 'CASSEGRAIN' / Focus where the instrument is attached
FOC-LEN = 100000.000 / Focal length of the telescope (mm)
FOC-VAL = 2.531 / Encoder value of the focus unit (mm)

```





## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

NAXIS = 2 / # of axes in frame
NAXIS1 = 2048 / # of pixels/row
NAXIS2 = 2048 / # of rows (also # of scan lines)
DOM-HUM = 5.4 / Humidity measured in the dome (%)
DOM-PRS = 619.00 / Atmospheric pressure in the dome (hPa)
DOM-TMP = 273.39 / Temperature measured in the dome (K)
DOM-WND = 4.00 / Wind velocity in the dome (m/s)
OUT-HUM = 7.6 / Humidity measured outside of the dome (%)
OUT-PRS = 619.00 / Atmospheric pressure outside of the dome (hPa)
OUT-TMP = 274.15 / Temperature measured outside of the dome (K)
OUT-WND = 5.50 / Wind velocity outside of the dome (m/s)
SEEING = 0.60 / StarSize FWHM at telescope focus (arcsec)
WEATHER = 'Clear' / Weather condition
BZERO = 0.0 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BSCALE = 1.0 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BLANK = -2147483648 / Value used for NULL pixels
BUNIT = 'ADU' / Unit of original pixel values
CDEL1 = 0.00003167 / X Scale projected on detector (degree/pix)
CDEL2 = 0.00003167 / Y Scale projected on detector (degree/pix)
CRPIX1 = 250.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 = 1024.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 = 0.00000000 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 = 0.00000000 / Physical value of the reference pixel Y
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree' / Units used in both CRVAL1 and CDEL1
CUNIT2 = 'degree' / Units used in both CRVAL2 and CDEL2
INSTRUME = 'MOIRCS' / Name of instrument
OBS-MOD = 'IMAG' / Observation Mode
DET-ID = 2 / ID of the detector used for this data
DETECTOR = 'HAWAII-2 064 SCT' / Name of the detector
DET-VER = 'TUFAC-HAWAII2-ver0.3.0' / Detector control command script name
INS-VER = 'MOIRCS-H100C022T100F030' / rdware:ctrl. sys.:TUFAC:FITS dict.
AUTOGUID = 'OFF' / Auto guide on/off
BIN-FCT1 = 1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2 = 1 / Binning factor of Y axis (pixel)
COADD = 1 / Frame is created by # of sub-exposures
DET-NSMP = 1 / # of multi-sampling in an exposure
DET-RST = 1 / reset number before exposure
DET-SMPL = 'DOUBLE' / sampling method
PRD-MIN1 = 1 / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2 = 1 / Start Y pos. of partial readout (pix)
PRD-RNG1 = 2048 / X Range of partial readout (pix)
PRD-RNG2 = 2048 / Y Range of partial readout (pix)
DET-P101 = -90.000 / Relative X pos of first detector (arcsec)
DET-P201 = 0.000 / Relative Y pos of first detector (arcsec)
DET-P102 = 90.000 / Relative X pos of second detector (arcsec)
DET-P202 = 0.000 / Relative Y pos of second detector (arcsec)
DETPXSZ1 = 0.018 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2 = 0.018 / Detector pixel size in axis2 (mm)
EXP-ID = 'MCSA00005273' / ID of the exposure this data was taken
FRAMEID = 'MCSA00005274' / Image sequential number
GAIN = 2.780 / AD conversion factor (electron/ADU)
DET-TMP = 76.679 / Detector temperature (K)
DET-T01 = 78.508 / first detector temperature (K)
DET-T02 = 76.679 / second detector temperature (K)
FLT-A01 = 0.00 / Inclination of first filter (degree)
FLT-A02 = 0.00 / Inclination of second filter (degree)
FLT-A03 = 0.00 / Inclination of third filter (degree)
FILTER01 = 'J' / first filter name
FILTER02 = 'CSL' / second filter name
FILTER03 = 'HOLE' / third filter name
INST-PA = 45.000 / P.A. of instrument flange (degree)
DATA-TYP = 'OBJECT' / Type / Characteristics of this data
OBJECT = 'Cluster' / Target Description
DATASET = 'DS0000' / ID of an observation dataset
EQUINOX = 2000.00 / Standard FK5 (years)
RADECSYS = 'FK5' / The equatorial coordinate system
RA = '13:11:29.109' / RA of pointing (HH:MM:SS.SS)
DEC = '-01:20:39.11' / DEC of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
RA2000 = '13:11:29.109' / RA(J2000) of pointing (HH:MM:SS.SS)
DEC2000 = '-01:20:39.11' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
FOC-POS = 'CASSEGRAIN' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = 1.000 / Encoder value of the focus unit (mm)
OBSERVAT = 'Nat1.Astr.Obs.Japan' / Observatory
OBSERVER = 'MOIRCS team' / Name(s) of observer
PROP-ID = 'o03020' / Proposal ID
TELESCOP = 'Subaru' / Telescope/System which Inst. is attached
DISPAXIS = 2 / Dispersion axis in frame
DISPERSR = 'JHK2000' / Identifier of the disperser used
SLIT = 'MASK1' / Identifier of the entrance slit used
WAV-MAX = 0 / Longest wavelength focused on detector (nm)
WAV-MIN = 0 / Shortest wavelength focused on detector (nm)
WAV-LEN = 0 / Wavelength at slit center (nm)

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

SLT-LEN = 0.000 / Length of the slit used (arcsec)
SLT-WID = 0.000 / Width of the slit used (arcsec)
SLT-PA = 0.000 / Slit position angle (degree)
SLTC-PIX= 0 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTC-RA = 0.00000 / Slit center RA at EQUINOX (degree)
SLTC-DEC= 0.00000 / Slit center DEC at EQUINOX (degree)
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
INSROT = 87.074 / Instrument Rotator angle at exp. (degree)
M2-TYPE = 'CS_IR ' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
AG-PRB1 = 25.234 / AG probe radial position (mm)
AG-PRB2 = 25.234 / AG probe rotation position (degree)
AIRMASS = 1.145 / Typical air mass during exposure
DATE-OBS= '2005-01-28' / Observation start date
HST-STR = '06:21:33.354' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SS)
LST-STR = '11:15:35.335' / LST at exposure start (HH:MM:SS.SS)
MJD-STR = 53398.68163004 / Modified Julian date at exposure start
UT-STR = '16:21:33.354' / UTC at exposure start (HH:MM:SS.SS)
HST = '06:22:23.354' / HST at typical time (HH:MM:SS.SS)
LST = '11:15:35.335' / LST at typical time (HH:MM:SS.SS)
MJD = 53398.68163004 / Modified Julian date at typical time
UT = '16:21:33.354' / UTC at typical time (HH:MM:SS.SS)
HST-END = '06:23:13.354' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SS)
LST-END = '11:15:35.336' / LST at exposure end (HH:MM:SS.SS)
MJD-END = 53398.68163006 / Modified Julian date at exposure end
UT-END = '16:21:33.355' / UTC at exposure end (HH:MM:SS.SS)
UT1-UTC = -0.51820 / difference between UT1 and UTC (sec)
SECZ = 1.144 / SEC(Zenith Distance) at typical time
ZD = 29.02060 / Zenith Distance at typical time
TIMESYS = 'UTC ' / Time system used in header
EXPTIME = 100.000 / Total integration time of the frame (sec)
EXP1TIME= 100.000 / Exposure time of a frame (sec)
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of standard system (deg)
CD1_1 = 1.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 = 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 = 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 = 1.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001001= 0.0000330 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 0.0000330 / Pixel Coordinate translation matrix
COMMENT 'Subaru Device Dependent' Header Block for MOIRCS'
K_DETSPD= 10 / Read out speed
K_DETCH = 4 / Number of readout channel
K_DETNDM= 0 / Number of dummy read
K_DETCDS= 1 / Number of CDS
K_P-MINV= 1 / Start vertical pos. of partial readout (pix)
K_P-MINH= 1 / Start horizontal pos. of partial readout (pix)
K_P-RNGV= 1024 / Vertical Range of partial readout (pix)
K_P-RNGH= 1024 / Horizontal Range of partial readout (pix)
K_DETZ1 = -2.007 / Detector 1 position sensor voltage [V]
K_DETZ2 = -1.309 / Detector 2 position sensor voltage [V]
K_SHUTER= 'DISABLE ' / Shutter enable/disable/auto
K_T-CP = 93.053 / Temperature of Cooling Path
K_T-BH = 83.924 / Temperature of Bulk Head
K_T-COL = 107.367 / Temperature of Collimator Bench
K_T-CB1 = 76.994 / Temperature of 1ch chip box
K_T-CB2 = 76.991 / Temperature of 2ch chip box
K_T-MSRF= 52.886 / Temperature of MOS Refregerator
K_T-RBHD= 0.000 / Temperature of Robot Hand
K_TRT11 = 12 / Hole number of 1ch turret 1
K_TRT21 = 12 / Hole number of 1ch turret 2
K_TRT31 = 3 / Hole number of 1ch turret 3
K_TRT12 = 12 / Hole number of 2ch turret 1
K_TRT22 = 12 / Hole number of 2ch turret 2
K_TRT32 = 3 / Hole number of 2ch turret 3
K_TRO11 = 0 / Offset of 1ch turret 1
K_TRO21 = 0 / Offset of 1ch turret 2
K_TRO31 = 0 / Offset of 1ch turret 3
K_TRO12 = 0 / Offset of 2ch turret 1
K_TRO22 = 0 / Offset of 2ch turret 2
K_TRO32 = 0 / Offset of 2ch turret 3
K_MSKID = 0 / slit mask ID number
K_CARID = 1 / carousel ID number storing slit mask
K_DITWID= 0.000 / Width of dithering (arcsec)
K_DITCNT= 0 / Dithering count
K_DITPAT= 'CIRCLE3 ' / Dithering pattern
K_PAOFST= 45.000 / MOIRCS position angle offset (degree)
K_MCSPA = 0.000 / Position angle of MOIRCS (degree)
END

```

### ● MOIRCS の Spectroscopy モード

## 10.4. FITS ヘッダサンプル

```

1          2          3          4          5          6          7          8          9
12345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678901234567890123456789012345678
-----
SIMPLE =          T / Standard FITS format
BITPIX =          32 / # of bits storing pix values
NAXIS =           2 / # of axes in frame
NAXIS1 =          2048 / # of pixels/row
NAXIS2 =          2048 / # of rows (also # of scan lines)
DOM-HUM =         12.9 / Humidity measured in the dome (%)
DOM-PRS =         618.50 / Atmospheric pressure in the dome (hPa)
DOM-TMP =         273.39 / Temperature measured in the dome (K)
DOM-WND =         0.30 / Wind velocity in the dome (m/s)
OUT-HUM =         19.5 / Humidity measured outside of the dome (%)
OUT-PRS =         618.50 / Atmospheric pressure outside of the dome (hPa)
OUT-TMP =         270.95 / Temperature measured outside of the dome (K)
OUT-WND =         4.90 / Wind velocity outside of the dome (m/s)
SEEING =          0.75 / StarSize FWHM at telescope focus (arcsec)
WEATHER = 'Clear ' / Weather condition
BZERO =           0.0 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BSCALE =          1.0 / Real=fits-value*BSCALE+BZERO
BLANK =          -2147483648 / Value used for NULL pixels
BUNIT = 'ADU ' / Unit of original pixel values
CDEL1 =          0.00003167 / X Scale projected on detector (degree/pix)
CDEL2 =          0.00003167 / Y Scale projected on detector (degree/pix)
CRPIX1 =          1750.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 =          1024.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CRVAL1 =          0.00000000 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 =          0.00000000 / Physical value of the reference pixel Y
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree ' / Units used in both CRVAL1 and CDEL1
CUNIT2 = 'degree ' / Units used in both CRVAL2 and CDEL2
INSTRUME= 'MOIRCS ' / Name of instrument
OBS-MOD = 'SPEC ' / Observation Mode
DET-ID =          1 / ID of the detector used for this data
DETECTOR= 'HAWAII-2 027 SCI' / Name of the detector
DET-VER = 'TUFPAAC-HAWAII2-ver0.3.0' / Detector control command script name
INS-VER = 'MOIRCS-H100C022T100F030' / hardware:ctrl. sys.:TUFPAAC:FITS dict.
AUTOGUID= 'OFF ' / Auto guide on/off
BIN-FCT1=          1 / Binning factor of X axis (pixel)
BIN-FCT2=          1 / Binning factor of Y axis (pixel)
COADD =           1 / Frame is created by # of sub-exposures
DET-NSMP=          1 / # of multi-sampling in an exposure
DET-RST =          1 / reset number before exposure
DET-SMPL= 'DOUBLE ' / sampling method
PRD-MIN1=          1 / Start X pos. of partial readout (pix)
PRD-MIN2=          1 / Start Y pos. of partial readout (pix)
PRD-RNG1=          2048 / X Range of partial readout (pix)
PRD-RNG2=          2048 / Y Range of partial readout (pix)
DET-P101=         -90.000 / Relative X pos of first detector (arcsec)
DET-P201=          0.000 / Relative Y pos of first detector (arcsec)
DET-P102=          90.000 / Relative X pos of second detector (arcsec)
DET-P202=          0.000 / Relative Y pos of second detector (arcsec)
DETPXSZ1=          0.018 / Detector pixel size in axis1 (mm)
DETPXSZ2=          0.018 / Detector pixel size in axis2 (mm)
EXP-ID = 'MCSA00004471' / ID of the exposure this data was taken
FRAMEID = 'MCSA00004471' / Image sequential number
GAIN =            2.780 / AD conversion factor (electron/ADU)
DET-TMP =          78.538 / Detector temperature (K)
DET-T01 =          78.538 / first detector temperature (K)
DET-T02 =          76.733 / second detector temperature (K)
FLT-A01 =          0.00 / Inclination of first filter (degree)
FLT-A02 =          0.00 / Inclination of second filter (degree)
FLT-A03 =          0.00 / Inclination of third filter (degree)
FILTER01= 'OC1_3 ' / first filter name
FILTER02= 'CSL ' / second filter name
FILTER03= 'HK500 ' / third filter name
INST-PA =          45.000 / P.A. of instrument flange (degree)
DATA-TYP= 'OBJECT ' / Type / Characteristics of this data
OBJECT = 'Cluster ' / Target Description
DATASET = 'DS0000 ' / ID of an observation dataset
EQUINOX =          2000.00 / Standard FK5 (years)
RADECSYS= 'FK5 ' / The equatorial coordinate system
RA = '07:57:25.858' / RA of pointing (HH:MM:SS.SS)
DEC = '-00:39:06.31' / DEC of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
RA2000 = '07:57:25.858' / RA(J2000) of pointing (HH:MM:SS.SS)
DEC2000 = '-00:39:06.31' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
FOC-POS = 'CASSEGRAIN' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL =          0.960 / Encoder value of the focus unit (mm)
OBSERVAT= 'Nat1.Astr.Obs.Japan' / Observatory
OBSERVER= 'MOIRCS team' / Name(s) of observer
PROP-ID = 'o03020 ' / Proposal ID
TELESCOP= 'Subaru ' / Telescope/System which Inst. is attached
DISPAXIS=          2 / Dispersion axis in frame

```

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

DISPERSR= 'JHK2000' / Identifier of the disperser used
SLIT = 'MASK1' / Identifier of the entrance slit used
WAV-MAX = 0 / Longest wavelength focused on detector (nm)
WAV-MIN = 0 / Shortest wavelength focused on detector (nm)
WAV-LEN = 0 / Wavelength at slit center (nm)
SLT-LEN = 0.000 / Length of the slit used (arcsec)
SLT-WID = 0.000 / Width of the slit used (arcsec)
SLT-PA = 0.000 / Slit position angle (degree)
SLTCPIX1= 0 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTCPIX2= 0 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTC-RA = 0.00000 / Slit center RA at EQUINOX (degree)
SLTC-DEC= 0.00000 / Slit center DEC at EQUINOX (degree)
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
INSROT = 107.187 / Instrument Rotator angle at exp. (degree)
M2-TYPE = 'CS_IR' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
AG-PRB1 = 25.234 / AG probe radial position (mm)
AG-PRB2 = 25.234 / AG probe rotation position (degree)
AIRMASS = 1.494 / Typical air mass during exposure
DATE-OBS= '2005-01-27' / Observation start date
HST-STR = '02:49:18.895' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SS)
LST-STR = '07:38:49.455' / LST at exposure start (HH:MM:SS.SS)
MJD-STR = 53397.53424047 / Modified Julian date at exposure start
UT-STR = '12:49:18.895' / UTC at exposure start (HH:MM:SS.SS)
HST = '02:49:23.895' / HST at typical time (HH:MM:SS.SS)
LST = '07:38:49.455' / LST at typical time (HH:MM:SS.SS)
MJD = 53397.53424047 / Modified Julian date at typical time
UT = '12:49:18.895' / UTC at typical time (HH:MM:SS.SS)
HST-END = '02:49:28.895' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SS)
LST-END = '07:38:49.456' / LST at exposure end (HH:MM:SS.SS)
MJD-END = 53397.53424048 / Modified Julian date at exposure end
UT-END = '12:49:18.896' / UTC at exposure end (HH:MM:SS.SS)
UT1-UTC = -0.51820 / difference between UT1 and UTC (sec)
SECZ = 1.495 / SEC(Zenith Distance) at typical time
ZD = 48.02136 / Zenith Distance at typical time
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in header
EXPTIME = 10.000 / Total integration time of the frame (sec)
EXP1TIME= 10.000 / Exposure time of a frame (sec)
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of standard system (deg)
CD1_1 = 1.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 = 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 = 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 = 1.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001001= 0.0000330 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 0.0000330 / Pixel Coordinate translation matrix
COMMENT 'Subaru Device Dependent Header Block for MOIRCS'
K_DETSPD= 10 / Read out speed
K_DETCH = 4 / Number of readout channel
K_DETNDM= 0 / Number of dummy read
K_DETCDS= 1 / Number of CDS
K_P-MINV= 1 / Start vertical pos. of partial readout (pix)
K_P-MINH= 1 / Start horizontal pos. of partial readout (pix)
K_P-RNGV= 1024 / Vertical Range of partial readout (pix)
K_P-RNGH= 1024 / Horizontal Range of partial readout (pix)
K_DETZ1 = -2.007 / Detector 1 position sensor voltage [V]
K_DETZ2 = -1.309 / Detector 2 position sensor voltage [V]
K_SHUTER= 'DISABLE' / Shutter enable/disable/auto
K_T-CP = 93.878 / Temperature of Cooling Path
K_T-BH = 84.637 / Temperature of Bulk Head
K_T-COL = 108.067 / Temperature of Collimator Bench
K_T-CB1 = 76.999 / Temperature of 1ch chip box
K_T-CB2 = 77.001 / Temperature of 2ch chip box
K_T-MSRF= 52.328 / Temperature of MOS Refrigerator
K_T-RBHD= 0.000 / Temperature of Robot Hand
K_TRT11 = 10 / Hole number of 1ch turret 1
K_TRT21 = 12 / Hole number of 1ch turret 2
K_TRT31 = 4 / Hole number of 1ch turret 3
K_TRT12 = 6 / Hole number of 2ch turret 1
K_TRT22 = 12 / Hole number of 2ch turret 2
K_TRT32 = 4 / Hole number of 2ch turret 3
K_TRO11 = 0 / Offset of 1ch turret 1
K_TRO21 = 0 / Offset of 1ch turret 2
K_TRO31 = 0 / Offset of 1ch turret 3
K_TRO12 = 0 / Offset of 2ch turret 1
K_TRO22 = 0 / Offset of 2ch turret 2
K_TRO32 = 0 / Offset of 2ch turret 3
K_MSKID = 0 / slit mask ID number
K_CARID = 1 / carousel ID number storing slit mask
K_DITWID= 0.000 / Width of dithering (arcsec)
K_DITCNT= 0 / Dithering count
K_DITPAT= 'NONE' / Dithering pattern

```





## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

DEC2000 = '-00:39:39.48' / DEC(J2000) of pointing (+/-DD:MM:SS.SS)
FOC-POS = 'CASSEGRAIN' / Focus where the instrument is attached
FOC-VAL = 0.850 / Encoder value of the focus unit (mm)
OBSERVAT= 'Nat1.Astr.Obs.Japan' / Observatory
OBSERVER= 'MOIRCS team' / Name(s) of observer
PROP-ID = 'o03020' / Proposal ID
TELESCOP= 'Subaru' / Telescope/System which Inst. is attached
DISPAXIS= 2 / Dispersion axis in frame
DISPERSR= 'JHK2000' / Identifier of the disperser used
SLIT = 'MASK1' / Identifier of the entrance slit used
WAV-MAX = 0 / Longest wavelength focused on detector (nm)
WAV-MIN = 0 / Shortest wavelength focused on detector (nm)
WAV-LEN = 0 / Wavelength at slit center (nm)
SLT-LEN = 0.000 / Length of the slit used (arcsec)
SLT-WID = 0.000 / Width of the slit used (arcsec)
SLT-PA = 0.000 / Slit position angle (degree)
SLTC-PIX= 0 / Slit center projected on detector (pixel)
SLTC-RA = 0.00000 / Slit center RA at EQUINOX (degree)
SLTC-DEC= 0.00000 / Slit center DEC at EQUINOX (degree)
OBS-ALOC= 'Observation' / Allocation mode for Instrument
TELFOCUS= 'Cassegrain' / Focus where a beam is reachable
INSROT = 111.257 / Instrument Rotator angle at exp. (degree)
M2-TYPE = 'CS_IR' / Type of the Secondary Mirror (Opt/IR)
AG-PRB1 = 25.234 / AG probe radial position (mm)
AG-PRB2 = 25.234 / AG probe rotation position (degree)
AIRMASS = 1.936 / Typical air mass during exposure
DATE-OBS= '2005-01-28' / Observation start date
HST-STR = '01:37:09.529' / HST at exposure start (HH:MM:SS.SS)
LST-STR = '06:30:24.791' / LST at exposure start (HH:MM:SS.SS)
MJD-STR = 53398.48413207 / Modified Julian date at exposure start
UT-STR = '11:37:09.529' / UTC at exposure start (HH:MM:SS.SS)
HST = '01:37:14.529' / HST at typical time (HH:MM:SS.SS)
LST = '06:30:24.791' / LST at typical time (HH:MM:SS.SS)
MJD = 53398.48413207 / Modified Julian date at typical time
UT = '11:37:09.529' / UTC at typical time (HH:MM:SS.SS)
HST-END = '01:37:19.529' / HST at exposure end (HH:MM:SS.SS)
LST-END = '06:30:24.792' / LST at exposure end (HH:MM:SS.SS)
MJD-END = 53398.48413208 / Modified Julian date at exposure end
UT-END = '11:37:09.530' / UTC at exposure end (HH:MM:SS.SS)
UT1-UTC = -0.51820 / difference between UT1 and UTC (sec)
SECZ = 1.940 / SEC(Zenith Distance) at typical time
ZD = 58.97400 / Zenith Distance at typical time
TIMESYS = 'UTC' / Time system used in header
EXPTIME = 10.000 / Total integration time of the frame (sec)
EXP1TIME= 10.000 / Exposure time of a frame (sec)
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
LONGPOLE= 180.0 / The North Pole of standard system (deg)
CD1_1 = 1.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 = 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 = 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 = 1.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001001= 0.0000330 / Pixel Coordinate translation matrix
PC001002= 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002001= 0.0000000 / Pixel Coordinate translation matrix
PC002002= 0.0000330 / Pixel Coordinate translation matrix
COMMENT 'Subaru Device Dependent Header Block for MOIRCS'
K_DETSPD= 10 / Read out speed
K_DETCH = 4 / Number of readout channel
K_DETNDM= 0 / Number of dummy read
K_DETCDs= 1 / Number of CDS
K_P-MINV= 1 / Start vertical pos. of partial readout (pix)
K_P-MINH= 1 / Start horizontal pos. of partial readout (pix)
K_P-RNGV= 1024 / Vertical Range of partial readout (pix)
K_P-RNGH= 1024 / Horizontal Range of partial readout (pix)
K_DETZ1 = -2.007 / Detector 1 position sensor voltage [V]
K_DETZ2 = -1.309 / Detector 2 position sensor voltage [V]
K_SHUTER= 'DISABLE' / Shutter enable/disable/auto
K_T-CP = 93.088 / Temperature of Cooling Path
K_T-BH = 84.101 / Temperature of Bulk Head
K_T-COL = 107.238 / Temperature of Collimator Bench
K_T-CB1 = 77.001 / Temperature of 1ch chip box
K_T-CB2 = 77.004 / Temperature of 2ch chip box
K_T-MSRF= 51.425 / Temperature of MOS Refregerator
K_T-RBHD= 0.000 / Temperature of Robot Hand
K_TRT11 = 10 / Hole number of 1ch turret 1
K_TRT21 = 12 / Hole number of 1ch turret 2
K_TRT31 = 4 / Hole number of 1ch turret 3
K_TRT12 = 6 / Hole number of 2ch turret 1
K_TRT22 = 12 / Hole number of 2ch turret 2
K_TRT32 = 4 / Hole number of 2ch turret 3
K_TRO11 = 0 / Offset of 1ch turret 1
K_TRO21 = 0 / Offset of 1ch turret 2
K_TRO31 = 0 / Offset of 1ch turret 3
K_TRO12 = 0 / Offset of 2ch turret 1

```



## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

```

EFP-RNG2=          4177 / Range of effective frame in axis-2
PRD-MIN1=          1 / Start X position of partially read out
PRD-RNG1=          2272 / X range of the partially readout
PRD-MIN2=          1 / Start Y position of partially read out
PRD-RNG2=          4273 / Y range of the partially readout
BIN-FCT1=          1 / Binning factor of axis 1
BIN-FCT2=          1 / Binning factor of axis 2
DET-VER = 'spcam20080721' / Version of the detector control command
INS-VER = 'Messia5/sup080721' / Version of the instrument (hard/soft)
WEATHER = 'Fine' / Weather condition
SEEING =          0.73 / [arcsec] FWHM of the star at telescope focus
ADC-TYPE= 'IN' / ADC name if it is used. (BLUE, RED, NONE)
ADC-STR =          7.710 / [mm] ADC pos. at the start of exposure
ADC-END =          7.440 / [mm] ADC pos. at the end of exposure
INR-STR =         -5.610 / [degree] Inst. rotator angle at start
INR-END =         -6.092 / [degree] Inst. rotator angle at end
DOM-WND =          0.50 / [m/s] Wind speed in the dome/enclosure
OUT-WND =          8.80 / [m/s] Wind speed outside dome/enclosure
DOM-TMP =         275.95 / [Kelvin] Atm. temp. in the dome/enclosure
OUT-TMP =         275.75 / [Kelvin] Atm. temp. outside the dome/encl.
DOM-HUM =          26.8 / [%] Humidity in the dome
OUT-HUM =          26.0 / [%] Humidity outside the dome/encl.
DOM-PRS =         622.40 / [hPa] Atm. pressure in the dome
OUT-PRS =         622.40 / [hPa] Atm. press. outside the dome/encl.
EXP1TIME=         180.0 / [s] one exposure time
COADD =           1 / number of exposure
M2-POS1 =         -0.790 / [mm] Stewart Platform x-value
M2-POS2 =         -2.021 / [mm] Stewart Platform x-value
M2-POS3 =          8.158 / [mm] Stewart Platform x-value
M2-ANG1 =          1.500 / [arcmin] Stewart Platform x-rotation angle
M2-ANG2 =         -0.000 / [arcmin] Stewart Platform y-rotation angle
M2-ANG3 =          0.000 / [arcmin] Stewart Platform z-rotation angle
AUTOGUID= 'OFF' / Autoguid on/off
COMMENT -----
COMMENT ----- PARAMETERS FOR SUPRIME_CAM -----
COMMENT -----
S_UFNAME= 'object022_satsuki.fits' / User assigned file name
S_FRMPOS= '0200' / Frame position (IIJJ)
S_BCTAVE=         999.999 / [ADU] Average count outside effective data
S_BCTSD =         999.999 / [ADU] S.D. of the count outside the eff. data
S_AG-OBJ= 'N/A' / Name of the guide-star
S_AG-RA = 'N/A' / R.A. of the guide-star
S_AG-DEC= 'N/A' / Dec. of the guide-star
S_AG-EQN=         2000.0 / [y] Equinox of the guide-star position
S_AG-X =          120.00 / [mm] Position of the guiding probe (X)
S_AG-Y =          11.35 / [mm] Position of the guiding probe (Y)
S_AG-R =          999.99 / [mm] Position of the guiding probe (R)
S_AG-TH =         999.99 / [degree] Position of the guiding probe (theta)
S_ETMED =         273.15 / [Kelvin] Averaged temp. in Camera enclosure
S_ETMAX =          0.00 / [Kelvin] Maximum temp. in Camera enclosure
S_ETMIN =          0.00 / [Kelvin] Minimum temp. in Camera enclosure
S_XFLIP =         T / CCD readout is x-flipped when create image
S_YFLIP =         F / CCD readout is y-flipped when create image
S_M2OFF1=         0.000 / [mm] Stewart Platform x-offset
S_M2OFF2=         0.000 / [mm] Stewart Platform y-offset
S_M2OFF3=         7.100 / [mm] Stewart Platform z-offset
S_DELTAZ=         0.000 / [mm] delta z for FocusTest
S_DELTAD=         0.00 / [arcsec] delta Dec for FocusTest
S_SENT =         F / Already send to OBC
S_GAIN1 =         3.150 / AD conversion factor for ch1 (e/ADU)
S_GAIN2 =         2.820 / AD conversion factor for ch2 (e/ADU)
S_GAIN3 =         3.000 / AD conversion factor for ch3 (e/ADU)
S_GAIN4 =         3.080 / AD conversion factor for ch4 (e/ADU)
S_OSMN11=         1705 / MIN pixel of x-overscan region for ch1
S_OSMX11=         1752 / MAX pixel of x-overscan region for ch1
S_OSMN21=         1657 / MIN pixel of x-overscan region for ch2
S_OSMX21=         1704 / MAX pixel of x-overscan region for ch2
S_OSMN31=          569 / MIN pixel of x-overscan region for ch3
S_OSMX31=          616 / MAX pixel of x-overscan region for ch3
S_OSMN41=          521 / MIN pixel of x-overscan region for ch4
S_OSMX41=          568 / MAX pixel of x-overscan region for ch4
S_OSMN12=         4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch1
S_OSMX12=         4273 / MAX pixel of y-overscan region for ch1
S_OSMN22=         4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch2
S_OSMX22=         4273 / MAX pixel of y-overscan region for ch2
S_OSMN32=         4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch3
S_OSMX32=         4273 / MAX pixel of y-overscan region for ch3
S_OSMN42=         4226 / MIN pixel of y-overscan region for ch4
S_OSMX42=         4273 / MAX pixel of y-overscan region for ch4
S_EFMN11=         1753 / MIN pixel of x-effective range for ch1
S_EFMX11=         2264 / MAX pixel of x-effective range for ch1
S_EFMN21=         1145 / MIN pixel of x-effective range for ch2
S_EFMX21=         1656 / MAX pixel of x-effective range for ch2
S_EFMN31=          617 / MIN pixel of x-effective range for ch3

```

## 10.5. FITS ヘッダ情報の STARS データベースへの登録形式

```

S_EFMX31=          1128 / MAX pixel of x-effective range for ch3
S_EFMN41=           9 / MIN pixel of x-effective range for ch4
S_EFMX41=          520 / MAX pixel of x-effective range for ch4
S_EFMN12=           49 / MIN pixel of y-effective range for ch1
S_EFMX12=          4225 / MAX pixel of y-effective range for ch1
S_EFMN22=           49 / MIN pixel of y-effective range for ch2
S_EFMX22=          4225 / MAX pixel of y-effective range for ch2
S_EFMN32=           49 / MIN pixel of y-effective range for ch3
S_EFMX32=          4225 / MAX pixel of y-effective range for ch3
S_EFMN42=           49 / MIN pixel of y-effective range for ch4
S_EFMX42=          4225 / MAX pixel of y-effective range for ch4
INST-PA =          90.000 / Position Angle of Instrument
EQUINOX =          2000.0 / Standard FK5 (years)
CRVAL1 =          296.22479167 / Physical value of the reference pixel X
CRVAL2 =          23.66667500 / Physical value of the reference pixel Y
CRPIX1 =           1055.0 / Reference pixel in X (pixel)
CRPIX2 =           4214.0 / Reference pixel in Y (pixel)
CDELT1 =          -0.00005611 / X Scale projected on detector (#/pix)
CDELT2 =           0.00005611 / Y Scale projected on detector (#/pix)
LONGPOLE=          180.00000 / The North Pole of standard system (deg)
CTYPE1 = 'RA---TAN' / Pixel coordinate system
CTYPE2 = 'DEC--TAN' / Pixel coordinate system
CUNIT1 = 'degree ' / Units used in both CRVAL1 and CDELT1
CUNIT2 = 'degree ' / Units used in both CRVAL2 and CDELT2
WCS-ORIG= 'SUBARU Toolkit' / Origin of the WCS value
RADECSYS= 'FK5 ' / The equatorial coordinate system
CD1_1 =          -0.00005611 / Pixel Coordinate translation matrix
CD1_2 =           0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_1 =           0.00000000 / Pixel Coordinate translation matrix
CD2_2 =           0.00005611 / Pixel Coordinate translation matrix
END

```

## 10.5 FITS ヘッダ情報の STARS データベースへの登録形式

以下は観測データが山麓に転送され、STARS (すばる望遠鏡データアーカイブシステム) のアーカイブに収納される際に、そのヘッダ情報がデータベースにどのような形式で登録されるかを示したものである。

### [FITS フォーマットと STARS データベース内フォーマットの対応表]

(2006年12月18日版)

この対応表のねらいは、すばる FITS 辞書のフォーマットと、STARS データベース内のフォーマットの違いを明確にし、桁数でどのような値をデフォルト、もしくは OBS(観測制御計算機) との通信エラー時などにキーワード値としてほうり込んでおくべきかを明示することにある。FITS 辞書の場合と違い、STARS のフォーマットはなるべくデータベースの容量を削減するべく、このような方式を取らざるを得ないのが現状である。

本表は、FITS 辞書の項目からキーワード名 (KeyWord)、カテゴリ (Category)、重要度 (Importance)、フォートラン型フォーマット (FormatF) を抽出し、さらに各観測装置ごとのフォーマットを装置名の下に書き記したものである。

なお、この表は「WEB版すばる FITS 辞書」のページ (3.3.4 節参照) から参照できる。

(注: 紙面の都合でオリジナル版 (3.3.4 参照) から一部のカラム名を略してある。Importance → Importanc, SupCam → SupCa, COMICS → COMIC, MIRTOS → MIRTO, MOIRCS → MOIRC, Kyoto3D-II → Kyoto である。また一部隣接する内容間に空白が取れず見にくい部分のあることをお断りしておく)。

10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[FITS フォーマットと STARS データベース内フォーマット対応表 (1/4)]

KeyWord	Category	Importanc	FormatF	SupCa	FOCAS	HDS	IRCS	OHS	COMIC	CIAO	MIRTO	CAC	MOIRC	Kyoto
ADC	Telescope	Optional	F20.3	-	A80	A80	-	-	-	-	-	A80	-	-
ADC-END	Telescope	Optional	F20.3	F7.3	-	F7.2	-	-	-	-	-	-	-	-
ADC-STR	Telescope	Optional	F20.3	F7.3	-	F7.2	-	-	-	-	-	-	-	-
ADC-TYPE	Telescope	Optional	A20	A80	-	A80	-	-	-	-	-	A80	-	-
AG-PRB1	Telescope	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	F10.5	F7.3	F12.8
AG-PRB2	Telescope	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	F10.5	F7.3	F12.8
AIRM-END	Time	Optional	F20.3	F6.4	F5.2	F6.4	-	-	-	-	-	-	-	F5.3
AIRM-STR	Time	Optional	F20.3	F6.4	F5.2	F6.4	-	-	-	-	-	-	-	F5.3
AIRMASS	Time	Common	F20.3	F6.4	F5.2	F6.4	F9.5	F9.5	F9.5	F9.5	F9.5	F8.5	F5.3	F5.3
ALT-END	Telescope	Optional	F20.5	-	-	F9.5	-	-	-	-	-	-	-	-
ALT-STR	Telescope	Optional	F20.5	-	-	F9.5	-	-	-	-	-	-	-	-
ALTITUDE	Telescope	Optional	F20.5	F7.3	F8.5	F9.5	F5.1	F5.1	F8.5	-	F9.5	F8.5	-	-
APERTURE	Spectroscopy	Optional	A30	-	-	-	-	-	-	-	A80	-	-	-
APT-SIZE	Spectroscopy	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
APTC-DEC	Spectroscopy	Optional	F20.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
APTC-RA	Spectroscopy	Optional	F20.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
APTCPIX1	Spectroscopy	Optional	F20.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
APTCPIX2	Spectroscopy	Optional	F20.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
AUTOGUID	Instrument	Optional	A8	-	-	-	-	-	A80	A80	-	-	A80	-
AZ-END	Telescope	Optional	F20.5	-	-	F9.5	-	-	-	-	-	-	-	-
AZ-STR	Telescope	Optional	F20.5	-	-	F9.5	-	-	-	-	-	-	-	-
AZIMUTH	Telescope	Optional	F20.5	F7.3	F10.5	F9.5	F5.1	F5.1	F9.5	F9.5	F10.5	F9.5	-	-
BIN-FCT1	Instrument	Common	I20	I2	I4	I2	I2	I2	I2	I2	I2	I2	I2	I2
BIN-FCT2	Instrument	Common	I20	I2	I4	I2	I2	I2	I2	I2	I2	I2	I2	I2
BITPIX	FITS	Common	I20	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
BLANK	File	Common	I20	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
BSCALE	File	Common	F20.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
BUNIT	File	Common	A10	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
BZERO	File	Common	F20.8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
C2ELT1	WCS	Optional	F20.8	-	F13.10	F13.8	-	F13.8	-	-	-	-	-	-
C2ELT2	WCS	Optional	F20.8	-	F13.10	F13.8	-	F13.8	-	-	-	-	-	-
C2NIT1	WCS	Optional	A8	-	A80	A80	-	A80	-	-	-	-	-	-
C2NIT2	WCS	Optional	A8	-	A80	A80	-	A80	-	-	-	-	-	-
C2PIX1	WCS	Optional	F20.1	-	F7.1	F6.1	-	F6.1	-	-	-	-	-	-
C2PIX2	WCS	Optional	F20.1	-	F7.1	F6.1	-	F6.1	-	-	-	-	-	-
C2VAL1	WCS	Optional	F20.8	-	F9.3	F13.8	-	F13.8	-	-	-	-	-	-
C2VAL2	WCS	Optional	F20.8	-	F9.4	F13.8	-	F13.8	-	-	-	-	-	-
C2YPE1	WCS	Optional	A8	-	A80	A80	-	A80	-	-	-	-	-	-
C2YPE2	WCS	Optional	A8	-	A80	A80	-	A80	-	-	-	-	-	-
CDj_i	WCS	Optional	F20.8	-	-	-	-	F15.8	-	-	-	-	F10.7	F11.8
CDEL1	File	Common	F20.8F16.13F13.10	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8F12.10	F13.8	F11.8	F11.8	F11.8
CDEL2	File	Common	F20.8F16.13F13.10	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8F12.10	F13.8	F11.8	F11.8	F11.8
COADD	Instrument	Optional	I20	-	-	-	I4	-	-	I2	-	-	I2	-
COMMENT	Comment	Optional	A79	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
CRPIX1	File	Common	F20.1	F8.1	F7.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F5.1	F6.1	F6.1
CRPIX2	File	Common	F20.1	F8.1	F7.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F5.1	F6.1	F6.1
CRVAL1	File	Common	F20.8	F11.7	F9.3	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F10.6	F13.8	F13.8
CRVAL2	File	Common	F20.8	F11.7	F9.4	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F13.8	F10.6	F13.8	F13.8
CTYPE1	File	Common	A10	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
CTYPE2	File	Common	A10	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
CUNIT1	File	Common	A10	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	A80	A80
CUNIT2	File	Common	A10	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	A80	A80
DATA-TYP	Object	Common	A30	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
DATASET	Object	Object	A20	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
DATE-OBS	Time	Common	A10	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
DEC	Object	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
DEC2000	Object	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
DET-Ann	Instrument	Optional	F20.3	F7.3	F6.3	F7.3	-	-	-	-	F6.3	-	-	-
DET-ID	Instrument	Optional	I20	I2	I1	I1	-	-	I1	-	I1	-	I1	I1
DET-NSMP	Instrument	Optional	I20	-	-	-	-	I2	-	I2	-	-	I2	-
DET-P1nn	Instrument	Optional	F20.3	F7.3	F6.1	-	-	-	-	-	-	-	F7.3	-
DET-P2nn	Instrument	Optional	F20.3	F7.3	F6.1	-	-	-	-	-	-	-	F7.3	-
DET-RST	Instrument	Optional	I20	-	-	-	-	-	-	I2	-	-	I2	-
DET-SMPL	Instrument	Optional	A20	-	-	-	-	-	-	A80	-	-	A80	-

10.5. FITS ヘッダ情報の STARS データベースへの登録形式

[FITS フォーマットと STARS データベース内フォーマット対応表 (2/4)]

KeyWord	Category	Importanc	Format	F	SupCa	FOCAS	HDS	IRCS	OHS	COMIC	CIAO	MIRTO	CAC	MOIRC	Kyoto
DET-TAVE	Instrument	Optional	F20.2	-	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DET-TMAX	Instrument	Optional	F20.2	F6.2	F6.2	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DET-TMED	Instrument	Optional	F20.2	F6.2	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DET-TMIN	Instrument	Optional	F20.2	F6.2	F6.2	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DET-TMP	Instrument	Common	F20.2	F6.2	F6.2	F6.2	F5.1	F5.1	F6.2	F5.1	F5.2	F6.1	F6.3	F10.6	-
DET-TSD	Instrument	Optional	F20.2	-	-	F5.3	-	-	-	F6.2	-	-	-	-	-
DETECTOR	Instrument	Common	A20	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
DETPXSZ1	Instrument	Optional	F20.4	-	-	F6.4	-	-	F6.4	-	F5.3	-	F5.3	-	-
DETPXSZ2	Instrument	Optional	F20.4	-	-	F6.4	-	-	F6.4	-	F5.3	-	F5.3	-	-
DISPAXIS	Spectroscopy	Spectroscopy	I20	-	I1	-	I1	I1	I1	I1	-	-	-	I1	I1
DISPERSR	Spectroscopy	Spectroscopy	A20	-	A80	A80	A80	A80	A80	-	-	-	-	A80	A80
DOM-HUM	Environment	Optional	F20.1	F5.1	F6.2	F5.1	-	-	F5.1	F5.1	F7.3	-	F5.1	-	-
DOM-PEND	Environment	Optional	F20.2	-	-	F6.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DOM-PRS	Environment	Optional	F20.2	F7.2	-	F6.1	-	-	F7.2	F7.2	F7.2	F7.2	F7.2	F7.2	-
DOM-PSTR	Environment	Optional	F20.2	-	-	F6.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DOM-TMP	Environment	Optional	F20.2	F6.2	F6.2	F6.2	-	-	F6.2	F6.2	F6.2	-	F6.2	-	-
DOM-WND	Environment	Optional	F20.2	F5.2	F5.2	F4.1	-	-	F5.2	F5.2	F7.2	-	F5.2	-	-
EFP-MIN1	Instrument	Optional	I20	I5	I5	I5	-	-	-	-	-	-	-	-	I4
EFP-MIN2	Instrument	Optional	I20	I5	I5	I5	-	-	-	-	-	-	-	-	I4
EFP-RNG1	Instrument	Optional	I20	I5	I5	I5	-	-	-	-	-	-	-	-	I4
EFP-RNG2	Instrument	Optional	I20	I5	I5	I5	-	-	-	-	-	-	-	-	I4
END	FITS	Common	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
EQUINOX	Object	Common	F20.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1
EXP-ID	Instrument	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	-	A80	A80
EXP1TIME	Time	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	F8.1	-	-	-	F8.3	-
EXPTIME	Time	Common	F20.2	F7.1	F8.2	F8.1	F8.1	F8.1	F7.3	F7.1	F9.4	F8.3	F8.3	F8.3	I4
EXTEND	FITS	Common	BOOLEAN	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
FILTERRnn	Instrument	Optional	A30	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
FLT-Ann	Instrument	Optional	F20.2	-	F5.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
FOC-LEN	Origin	Optional	F20.3	-	-	F8.1	-	-	F10.3	-	F10.3	-	-	-	-
FOC-POS	Origin	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
FOC-VAL	Origin	Common	F20.3	F10.3	F6.3	F10.3	F10.3	F10.3	F10.3	F10.3	F6.3	F7.3	F7.3	F7.3	F7.3
FRAMEID	Instrument	Common	A12	A16	A16	A16	A16	A16	A16	A16	A16	A16	A16	A16	A16
GAIN	Instrument	Common	F20.3	F6.3	F6.2	F5.2	F5.2	F5.2	F5.2	F5.2	F6.2	F5.2	F6.3	F8.6	-
HISTORY	Comment	Optional	A60	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
HST	Time	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
HST-END	Time	Optional	A12	A80	A80	A80	-	-	-	-	-	-	-	A80	A80
HST-STR	Time	Optional	A12	A80	A80	A80	-	-	-	-	-	-	-	A80	A80
IMGROT	Telescope	Optional	F20.3	-	-	A80	-	-	-	-	-	-	-	-	-
IMR-END	Telescope	Optional	F20.3	-	-	F7.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
IMR-STR	Telescope	Optional	F20.3	-	-	F7.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
IMR-TYPE	Telescope	Optional	A20	-	-	A80	-	-	-	-	-	-	-	-	-
INR-END	Telescope	Optional	F20.3	F8.3	-	-	-	-	-	-	-	F8.3	-	-	-
INR-STR	Telescope	Optional	F20.3	F8.3	-	-	-	-	-	-	-	F8.3	-	-	-
INS-VER	Instrument	Optional	A30	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	A80	-	-
INSROT	Telescope	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	F8.3	F7.3	-	F8.3	F8.3	F8.3	-
INSTRUME	Instrument	Common	A20	-	-	-	-	-	A80	-	-	-	-	-	-
LONGPOLE	WCS	Imaging	F20.1	F6.1	F9.5	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F6.1	F9.5	F5.1	F5.1	F9.5	-
LST	Time	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
LST-END	Time	Optional	A12	A80	A80	A80	-	-	-	-	-	-	-	A80	A80
LST-STR	Time	Optional	A12	A80	A80	A80	-	-	-	-	-	-	-	A80	A80
M2-ANG1	Telescope	Optional	F20.3	F12.6	-	-	-	-	-	-	-	-	F8.5	-	-
M2-ANG2	Telescope	Optional	F20.3	F12.6	-	-	-	-	-	-	-	-	F8.5	-	-
M2-ANG3	Telescope	Optional	F20.3	F12.6	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M2-POS1	Telescope	Optional	F20.3	F11.4	-	-	-	-	-	-	-	-	F8.3	-	-
M2-POS2	Telescope	Optional	F20.3	F11.4	-	-	-	-	-	-	-	-	F8.3	-	-
M2-POS3	Telescope	Optional	F20.3	F11.4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
M2-TIP	Telescope	Optional	A8	-	-	-	-	-	A80	A80	A80	A80	-	-	-
M2-TYPE	Telescope	Optional	A8	-	-	-	-	-	A80	A80	-	A80	-	A80	-
MJD	Time	Common	F20.8	F12.6	F14.8	F15.8	F20.8	F20.8	F14.8	F20.8	F14.8	F15.8	F14.8	F14.8	F14.8
MJD-END	Time	Optional	F20.8	F12.6	F14.8	F15.8	-	-	-	-	-	-	-	F14.8	F14.8
MJD-STR	Time	Optional	F20.8	F12.6	F14.8	F15.8	-	-	-	-	-	-	-	F14.8	F14.8

10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

[FITS フォーマットと STARS データベース内フォーマット対応表 (3/4)]

KeyWord	Category	Importanc	Format	F	SupCa	FOCAS	HDS	IRCS	OHS	COMIC	CIAO	MIRTO	CAC	MOIRC	Kyoto
N2XIS	WCS	Optional	I20	-	-	I1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
N2XIS1	WCS	Optional	I20	-	-	I5	-	-	-	-	-	-	-	-	-
N2XIS2	WCS	Optional	I20	-	-	I5	-	-	-	-	-	-	-	-	-
NAS-TAVE	Environment	Optional	F20.2	-	-	F6.2	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-
NAS-TMAX	Environment	Optional	F20.2	-	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
NAS-TMIN	Environment	Optional	F20.2	-	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
NAS-TSD	Environment	Optional	F20.1	-	-	F5.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-
NAXIS	FITS	Common	I20	I1	I1	I1	I1	I1	I1	I1	I1	I1	I2	I1	I1
NAXIS1	FITS	Common	I20	I5	I4	I5	I5	I5	I5	I5	I5	I3	I4	I4	I4
NAXIS2	FITS	Common	I20	I5	I4	I5	I5	I5	I5	I5	I5	I3	I4	I4	I4
NAXIS3	FITS	Optional	I20	-	-	-	-	-	-	I4	-	I3	-	-	-
OBJECT	Object	Common	A30	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
OBS-ALOC	Telescope	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	-	A80	A80	A80
OBS-MOD	Instrument	Common	A30	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
OBSERVAT	Origin	Common	A20	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
OBSERVER	Origin	Common	A50	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
OUT-HUM	Environment	Optional	F20.1	F5.1	F6.2	F5.1	-	-	F5.1	F5.1	F7.3	-	F5.1	-	-
OUT-PRS	Environment	Optional	F20.2	F7.2	-	-	-	-	F7.2	F7.2	F7.2	-	F7.2	-	-
OUT-TMP	Environment	Optional	F20.2	F6.2	F6.2	F6.2	-	-	F6.2	F6.2	F6.2	-	F6.2	-	-
OUT-WND	Environment	Optional	F20.2	F5.2	F5.2	F4.1	-	-	F5.2	F5.2	F7.2	-	F5.2	-	-
P20JP1	WCS	Optional	F20.1	-	-	F5.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
P20JP2	WCS	Optional	F20.1	-	-	F5.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-
P2iiiijjj	WCS	Optional	F20.8	-	-	F12.8	-	F12.8	-	-	-	-	-	-	-
PCiiiijjj	WCS	Imaging	F20.8	F12.8	F9.6	F12.8	F12.8	F12.8	F12.8	F12.8	F12.8	F13.8	F11.7	F11.8	-
POL-ANGn	Polarimetry	Optional	F20.2	-	-	-	-	-	-	-	F6.2	-	-	-	-
POLARIZn	Polarimetry	Polarimetry	A30	-	-	-	-	-	-	-	A80	-	-	-	-
PRD-MIN1	Instrument	Optional	I20	I5	I4	I4	I4	I4	I4	I3	I5	I4	I4	I4	-
PRD-MIN2	Instrument	Optional	I20	I5	I4	I4	I4	I4	I4	I3	I5	I4	I4	I4	-
RRD-RNG1	Instrument	Optional	I20	I5	I4	I4	I4	I4	I4	I3	I5	I4	I4	I4	-
PRD-RNG2	Instrument	Optional	I20	I5	I4	I4	I4	I4	I4	I3	I5	I4	I4	I4	-
PROJP1	WCS	Optional	F20.1	F5.1	-	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	-	-	-
PROJP2	WCS	Optional	F20.1	F5.1	-	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	-	-	-
PROP-ID	Origin	Common	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8	A8
RA	Object	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
RA2000	Object	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80
RADECSYS	Object	Common	A8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RET-ANGn	Polarimetry	Polarimetry	F20.2	-	F8.4	-	-	-	-	-	F6.2	-	-	-	-
RETPLATn	Polarimetry	Polarimetry	A30	-	A80	-	-	-	-	-	A80	-	-	-	-
SECZ	Time	Optional	F20.3	-	F6.3	F6.4	-	-	F6.3	-	F6.3	-	F6.3	-	-
SECZ-END	Time	Optional	F20.3	F6.3	F6.3	F6.4	-	-	-	-	-	-	-	-	-
SECZ-STR	Time	Optional	F20.3	F6.3	F6.3	F6.4	-	-	-	-	-	-	-	-	-
SEEING	Environment	Optional	F20.2	F5.2	F5.2	-	-	-	F5.2	F4.2	F5.2	-	F5.2	F5.2	-
SIMPLE	FITS	Common	BOOLEAN	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
SLIT	Spectroscopy	Spectroscopy	A20	-	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	-	A80	-
SLT-LEN	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.3	-	F6.3	F6.3	F7.3	F7.3	F7.3	F7.3	F7.3	-	-	F7.3	-
SLT-OBJP	Spectroscopy	Optional	F20.3	-	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
SLT-PA	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.1	-	F6.2	F6.2	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	F5.1	-	-	F7.3	-
SLT-PEND	Spectroscopy	Optional	F20.1	-	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
SLT-PSTR	Spectroscopy	Optional	F20.1	-	-	F6.2	-	-	-	-	-	-	-	-	-
SLT-WID	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.3	-	F6.3	F6.3	F6.3	F6.3	F6.3	F6.3	F6.3	-	-	F6.3	-
SLTC-DEC	Spectroscopy	Optional	F20.5	-	-	-	F12.8	F12.8	-	F9.5	-	-	-	F9.5	-
SLTC-RA	Spectroscopy	Optional	F20.5	-	-	-	F12.8	F12.8	-	F9.5	-	-	-	F9.5	-
SLTCPIX1	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.1	-	F7.2	F7.2	F7.1	F7.1	F6.1	F6.1	-	-	-	-	-
SLTCPIX2	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.1	-	F7.2	F7.2	F7.1	F7.1	F6.1	F6.1	-	-	-	-	-
SV-PRB	Telescope	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
TELESCOP	Origin	Common	A30	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
TELFOCUS	Telescope	Common	A30	A80	A80	A80	A80	A80	A80	-	-	-	A80	A80	A80
TIMESYS	Time	Common	A8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
TRAN-END	Environment	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
TRAN-STR	Environment	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
TRANSP	Environment	Optional	F20.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	F5.3
UT	Time	Common	A12	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80	A80



10.5. FITS ヘッダ情報の STARS データベースへの登録形式

[FITS フォーマットと STARS データベース内フォーマット対応表 (4/4)]

KeyWord	Category	Importanc	FormatF	SupCa	FOCAS	HDS	IRCS	OHS	COMIC	CIAO	MIRTO	CAC	MOIRC	Kyoto
UT-END	Time	Optional	A12	A80	A80	A80	A80	A80	-	A80	-	-	A80	A80
UT-STR	Time	Optional	A12	A80	A80	A80	A80	A80	-	A80	-	-	A80	A80
UT1-UTC	Time	Optional	F20.5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	F8.5	-
WAV-MAX	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.4	-	F6.2	F7.2	F10.5	F10.5	F10.4	F6.2	-	-	I6	-
WAV-MIN	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.4	-	F6.2	F7.2	F10.5	F10.5	F10.4	F6.2	-	-	I6	-
WAVELEN	Spectroscopy	Spectroscopy	F20.4	-	F6.2	F7.2	F10.5	F10.5	F10.4	F6.2	-	-	F8.3	-
WCS-ORIG	WCS	Imaging	A20	A80	-	-	-	A80	-	-	-	-	A80	A80
WEATHER	Environment	Optional	A30	A80	A80	-	-	-	A80	A80	A80	-	A80	A80
ZD	Time	Optional	F20.5	F6.3	F5.2	-	F5.2	F5.2	F8.5	F5.2	F6.3	F6.3	F9.5	F9.5
ZD-END	Time	Optional	F20.5	F6.3	F5.2	-	-	-	-	F5.2	-	-	-	F9.5
ZD-STR	Time	Optional	F20.5	F6.3	F5.2	-	-	-	-	F5.2	-	-	-	F9.5

## 10. すばる関係の FITS キーワード辞書類

### 10.6 すばる FITS データの構造とキーワードとの関係

以下の図は、すばるの可視光観測装置の FITS データの構造に関して、それらを記述する FITS キーワードとの対応関係を示すものである。

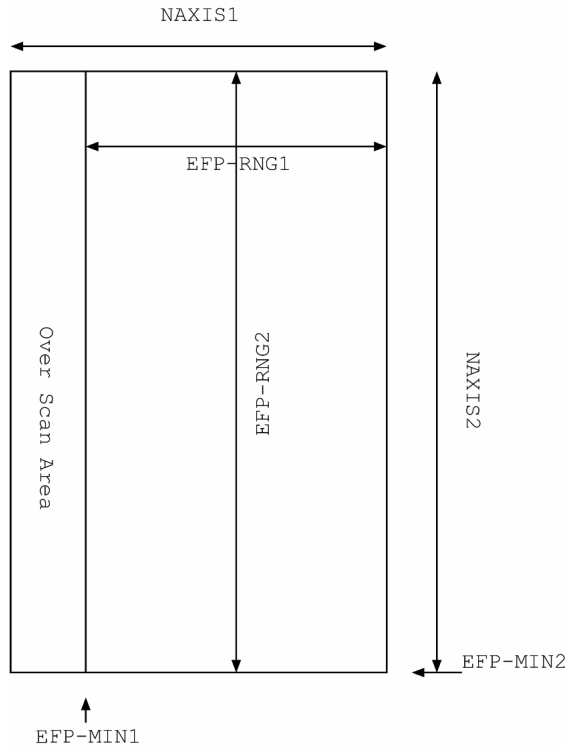


図 6: すばる FITS データのフォーマットとそれらを記述するキーワード値との関係



2016©

---

国立天文台 天文データセンター

*FITS* の手引き 第 6.0 版

2016 年 5 月 25 日 第 1 刷 発行

---

1993 年 1 月 20 日 第 1 版 発行  
1996 年 1 月 23 日 第 2 版 発行  
1997 年 12 月 8 日 第 3 版 発行  
1998 年 9 月 4 日 第 3.1 版 発行  
1999 年 3 月 13 日 第 3.2 版 発行  
2000 年 3 月 14 日 第 4 版 発行  
2001 年 2 月 28 日 第 4.1 版 発行  
2004 年 2 月 10 日 第 5 版 発行  
2007 年 1 月 26 日 第 5.1 版 発行  
2010 年 1 月 30 日 第 5.2 版 発行  
2013 年 1 月 24 日 第 5.3 版 発行  
2016 年 5 月 25 日 第 6.0 版 発行

---

編著者: 金光理 (kanamitu@fukuoka-edu.ac.jp) (代表)

監修者: 天文情報処理研究会 (jaipa@sinobu.dc.nao.ac.jp)

発行者: 国立天文台 天文データセンター

---