

一. 請解釋下列名詞 (25):

1. Modulation Transfer Function
2. Camera Lucida
3. Stereoscopic Neat-Model
4. Blackbody
5. Side-Looking Airborne Radar (SLAR)

二. 相片上之框標 (Fiducial Marks) 可有那些用途? (7)

三. 在何種情況下, 實施絕對方位將會破壞相對方位?  
如何補救: 如何避免? (15)

四. 獨立模型法中三角 PAT-M43 為什麼需要投影中心坐標? (8)

五. 在對於航空攝影測量有利的立場來看, 下列名詞間有何種互動關係? (15)

Photographic emulsion grain size, Resolution, Exposure, f-stop, shutter speed, Flying speed, Flying height, Object motion, Lens distortion, Depth of field, Focal length, Photoscale.

六. 請推導共線式 (Collinearity Condition Equations), 並利用簡式說明其在解析航測之各種應用時之適用情形. (15)

七. 請舉例列式說明空中後交會 (Space Resection) 之計算程序 (包含起始值之計算) (15)