

<一> 請解釋下列名詞並說明其用途 (30)

a. Von Gruber Points    b. Differential Rectification

c. Inner Orientation    d. Scheimpflug Condition

e. Epipolar Line    f. Image Matching

<二> 如何可將遙測數值影像增顯 (Enhancement), 請就所知方法中擇一技先說明即可 (10)

<三> 在一平坦地以 Zeiss RMK 15/23 像機攝得重疊 60% 之

立體像對。飛機航速為 120 MPH (1 mile = 1609.35 m)。

Intervalometer 之設定為 10 sec. 在左像之右上角有一煙囪。

由像主莫量其煙囪底部寬 6 cm, 由頂到底寬 1 cm, 請計算該煙囪之長度。(15)

<四> 試以流程图說明數值法單像繪圖系統 (Digital Mono Plotting System) 之處理過程 (15)

<五> 有了條航帶, 為航帶下張像片之區域, 請繪圖說明地面控制點合理之分佈情形, 並依該圖計算若使用獨立模型法及光束法空中三角平差時法方程式各有多少未知數? 如果要減少未知數之數量, 如何減少? 被減少之未知數要如何求解得? (20)

<六> 請比較獨立模型法與光束法之優劣。(10)