

# 职业技能等级认定理论 知识试题册

摄影测量员

黄河水利职业技术学院



# 摄影测量员职业技能等级证书理论考核题库

## 一、单项选择题（共 211 道）

1. 摄影测量发展经历了（ ）三个阶段。

- A、模拟摄影测量、解析摄影测量、数字摄影测量
- B、地面摄影测量、航空摄影测量、航天摄影测量
- C、竖直摄影测量、倾斜摄影测量、贴近摄影测量
- D、模拟摄影测量、光学摄影测量、立体摄影测量

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

2. 根据摄影时摄像机所在位置的不同，摄影测量可分为（ ）摄影测量、（ ）摄影测量和（ ）摄影测量。

- A、近景 贴近 航天
- B、地面 航空 航天
- C、近景 远景 航天
- D、地面 贴近 卫星

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

3. 模拟摄影测量：利用（ ）恢复像片的空间位置、姿态和相互关系，构建立体模型进行测绘的技术方法。

- A、遥感技术
- B、光学或机械的方法
- C、计算机技术
- D、摄影像机原理

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

4. 全数字摄影测量系统是通过（ ）完成摄影测量作业。

- A、模拟影像
- B、数字影像

C、数字和模拟影像

D、模拟影像和数字化摄影机

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

5. 利用数字影像, 在计算机上进行各种数值、图像和影像处理, 研究地理信息的几何和物理特性, 获得各种形式的数字化产品, 是 ( )。

A、模拟摄影测量

B、贴近摄影测量

C、解析摄影测量

D、数字摄影测量

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

6. 像点坐标系统误差主要来源不包括 ( )。

A、摄影材料变形影响

B、物镜畸变影响

C、摄区磁场影响

D、地球曲率影响

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

7. ( ) 指地面点在像片上的构像相对于同摄站同主距的水平影像的位置差异, 即成像偏移了实际平面位置。

A、偏心畸变

B、像点位移

C、摄影机主距

D、像控点误差

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

8. 地面起伏引起的像点位移是指由于地形起伏导致像点产生 ( )。

- A、高程位置偏移
- B、平面位置偏移
- C、平高位置偏移
- D、径向位置偏移

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

9. 摄影测量中一个立体像对由 ( ) 张航片构成。

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

10. 一张航摄相片有 ( ) 个外方位元素。

- A、2
- B、3
- C、4
- D、6

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

11. 摄影测量内定向是恢复像片 ( ) 的作业过程。

- A、像点坐标
- B、内方位元素
- C、外方位元素

D、图像坐标

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

12. 内方位元素指确定摄影中心和像片之间关系的（ ）个参数。

A、2

B、3

C、4

D、5

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

13. 空中三角测量作业过程中要用到相机文件，相机文件记录了影像的基本参数，是进行数字影像内定向及影像畸变改正的依据。相机文件一般不包含（ ）。

A、像主点坐标

B、焦距

C、像元大小

D、坐标系

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

14. 外方位元素 3 个姿态参数表示曝光瞬间像片在选定的地面测量坐标系中的姿态，可理解为像空间坐标系与测量坐标系各方向的夹角，也可理解为飞机的航向倾角、旁向倾角和（ ）。

A、像片倾角

B、旋偏角

C、航线弯曲度

D、像片重叠度

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

15. 传统摄影测量外方位元素可通过（ ）后方交会的方式获取，目前基于高精度 POS 系统测量可直接获取外方位元素，从而减少外业像控点的工作量。

- A、地面控制点
- B、像点坐标
- C、POS 数据
- D、地面检查点

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

16. 摄影测量共线方程是按照摄影中心、地面点和对应的（ ）三点位于一条直线上的几何条件构建的。

- A、像点
- B、像主点
- C、像控点
- D、定向点

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

17. 共线方程式中包括（ ）个值。

- A、5
- B、7
- C、12
- D、14

答案:C

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

18. 利用航片上的三个以上像点坐标和对应地面点坐标，通过共线方程计算影像外方位元素的工作，称为单张影像的（ ）。

- A、空间前方交会
- B、空间后方交会

C、空间上方交会

D、空间下方交会

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

19. ( ) 是利用立体像对两张影像的同名像点坐标、内方位元素和外方位元素, 解算像点对应地面点坐标的工作。

A、空间前方交会

B、空间后方交会

C、空间上方交会

D、空间下方交会

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

20. 空间前方交会有两种方法, 一是基于 ( ) 的前方交会法, 二是基于点投影系数的前方交会法。

A、共点方程

B、共线方程

C、共面方程

D、线面方程

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

21. 无人机最早出现在 ( )。

A、19 世纪 50 年代

B、20 世纪 50 年代

C、20 世纪 20 年代

D、20 世纪 80 年代

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

22. 按机翼形式无人机可分为三类，不包括（ ）。

- A、军用无人机
- B、固定翼无人机
- C、无人直升机
- D、旋翼无人机

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

23. 无人机在增稳飞行控制模式下，飞控子系统（ ）控制。

- A、参与
- B、不参与
- C、不确定

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

24. 无人机地面站系统不包括（ ）。

- A、机载电台
- B、无人机控制站
- C、载荷控制站
- D、地面站软件

答案:A

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

25. 无人机在遥控下降时，驾驶员应注意（ ）。

- A、飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有右偏趋势，须抵住左舵
- B、飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有左偏趋势，须抵住右舵
- C、飞机状态不会发生变化，不需做任何准备
- D、飞机下降时，油门提高，螺旋桨扭转气流增强，飞机有左偏趋势，须抵住右舵

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

26. 多轴飞行器的飞控指的是 ( )。

- A、机载导航飞控系统
- B、机载遥控接收机
- C、机载任务系统
- D、以上都不是

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

27. 地面站电子地图显示的信息分为三个方面:一是 ( )、二是 ( )、三是其他辅助信息。

- A、无人机位置和飞行航迹, 无人机航迹规划信息
- B、无人机地理坐标信息, 无人机飞行姿态信息
- C、无人机飞行姿态信息, 无人机航迹规划信息
- D、无人机地理坐标信息, 无人机航迹规划信息

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

28. 多轴飞行器上的链路天线应尽量 ( ) 飞控和 GPS 天线安装。

- A、贴合
- B、靠近
- C、远离
- D、无关联

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

29. 无人机按尺寸分类不包括 ( )。

- A、微型无人机

B、大型无人机

C、小型无人机

D、旋翼无人机

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

30. 四旋翼无人机沿各自由度的运动不包括（ ）。

A、垂直运动

B、滚转运动

C、俯仰运动

D、旋转运动

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

31. 固定翼飞机都有一个最低时速被称作（ ），当低于这个速度的时候飞机将由于无法获得足够的升力而导致舵效失效，飞机失控。

A、升降速度

B、失速速度

C、最低速度

D、最慢速度

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

32. 下列不属于测绘无人机优势的是（ ）。

A、性价比高

B、方便携带运输

C、机动灵活

D、稳定性好

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

33. ( ) 的过程一般称为内业生产，所使用的硬件及软件系统称为摄影测量系统。

- A、航空摄影
- B、航摄准备
- C、影像数据处理
- D、航线规划

答案:C

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

34. 不属于内业的是 ( )。

- A、绝对定向
- B、像片调绘
- C、立体采集
- D、像片坐标测量

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

35. 影像数据处理的过程一般称为 ( )，所使用的硬件及软件系统称为摄影测量系统。

- A、外业采集
- B、内业生产
- C、外业调绘
- D、内业布设

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

36. 内业生产一般不包括 ( )。

- A、4D 产品的生产
- B、数字地面模型生产
- C、实景三维模型生产

D、航空摄影

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

37. 一套完整的摄影测量系统包括专业的硬件设备和摄影测量软件设备, 硬件设备不包括 ( )。

A、MapMatrix (多源地理数据综合处理系统)

B、立体显示设备 (立体显卡、立体显示器)

C、立体观测设备 (激光发射器、立体眼镜)

D、三维坐标输入设备 (手轮脚盘, 三维鼠标)

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

38. 三维坐标输入即通过调整和操作硬件设备, 实现计算机中输入三维测图坐标的过程。目前常用的三维坐标输入设备有 ( )。

A、立体眼镜

B、手轮脚盘和三维鼠标

C、同步发射器及快门式眼镜

D、双色眼镜、被动同步的立体投影设备

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

39. 下列不是摄影测量软件组成部分的是 ( )。

A、数字影像处理模块

B、模式识别模块

C、模拟摄影测量模块

D、辅助功能模块

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

40. 解析摄影测量图像的（ ）是确定扫描坐标系和像平面坐标系的关系；（ ）是用图像匹配算法自动确定立体数字图像中的相对定向点的像坐标。

- A、相对定向 内定向
- B、内定向 相对定向
- C、外定向 相对定向
- D、内定向 绝对定向

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

41. 目前行业中主要使用的摄影测量软件不包括（ ）。

- A、航天远景系列软件
- B、VirtuoZo 系统
- C、ImageStation SSK
- D、ArcGIS

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

42. 雾霾天气对多旋翼飞行器飞行的最大影响是（ ）。

- A、降低电池放电性能
- B、影响飞手身体健康
- C、降低飞行效率
- D、降低能见度

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

43. 以下哪种天气不适合飞行（ ）。

- A、晴天
- B、微风
- C、大暴雨

D、阴天

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

44.以大疆产品为例,当飞行器指南针校准失败时,应( )处理。

A、继续飞行

B、结束校准

C、重新校准指南针

D、重启遥控器

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

45.在高海拔寒冷、空气稀薄地区,飞行器负载不改变下,飞行器状态会( )。

A、飞行时间减少

B、最大起飞重量增加

C、飞行时间变长

D、无任何变化

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

46.采用 POS 辅助航空摄影生产 1:2000 地形图时, 摄区内任意位置与最近基站间的最远距离不应大于( ) km。

A、200

B、150

C、100

D、50

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

47.航拍手段不包括( )。

- A、载人直升机拍摄
- B、热气球拍摄
- C、无人机拍摄
- D、地面拍摄

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

48.关于航拍作业的准备工作的准备工作，以下描述不正确的是（ ）。

- A、需检查飞行器状态
- B、需检查 SD 卡剩余容量
- C、需检查电池电量
- D、无需做任何准备

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

49. 以下哪部法律不适用于通用航空（ ）。

- A、通用航空飞行管制条例
- B、中华人民共和国飞行基本规则
- C、中华人民共和国民用航空法
- D、中华人民共和国道路交通安全法

答案:D

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

50.不能在高压线、信号发射塔附近进行飞行的原因不包含的是（ ）。

- A、有可能对飞行器磁罗盘信号造成干扰
- B、会造成飞行器飞行效率下降
- C、有可能对飞行器遥控器信号造成干扰
- D、有可能造成飞行器失控

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

51.下面哪一项属于可正常飞行区域（ ）。

- A、核电站
- B、偏远农村

C、机场周边

D、军事演习区域

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

52. 使用多轴飞行器作业（ ）。

A、应在人员密集区，如公园、广场等

B、在规定空域使用，且起飞前提醒周边人群远离

C、不受环境影响

D、不受空域限制

答案:B

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

53. 航空摄影属于（ ）投影成像。

A、正射

B、垂直

C、斜距

D、中心

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

54. 航摄像片上一线段与地面上相应线段的水平距离之比称为（ ）比例尺。

A、地形图

B、测图

C、摄影

D、制图

答案:C

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

55. 相邻航线相邻相片之间的影像重叠称为（ ）重叠。

A、航向

B、旁向

C、水平

D、垂直

答案:B

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

56. 同一条航线相邻像片之间的重叠称为（ ）重叠。

- A、航向
- B、旁向
- C、基线
- D、相邻

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

57. 传统摄影测量相关规范要求航向重叠度应为（ ）。

- A、30%~50%
- B、60%~65%
- C、70%~80%
- D、100%

答案:B

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

58. 传统摄影测量相关规范要求旁向重叠度应为（ ）。

- A、30%~35%
- B、60%~65%
- C、70%~80%
- D、100%

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

59. 无人机航摄成果，要求航向重叠度一般为（ ）。

- A、60%~80%
- B、60%~65%
- C、70%~80%
- D、100%

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

60. 无人机航摄成果，要求旁向重叠度一般为（ ）。

- A、15%~60%
- B、15%~30%
- C、30%~80%
- D、100%

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

61. 对于平坦地区航空影像而言，若航向重叠度为60%，旁向重叠度为30%，那么，航摄像片

所能达到的最大重叠像片数为（ ）张。

- A、6
- B、8
- C、9
- D、10

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

62. 航空摄影的像片倾角是指（ ）偏离铅垂线的夹角。

- A、投影基线
- B、核线
- C、方位线
- D、主光轴线

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

63. 航摄像片上一段距离与地面相对应距离之比称为（ ）。

- A、成图比例尺
- B、地形图比例尺
- C、摄影比例尺
- D、制图比例尺

答案:C

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

64. 通常所说的海拔高是指（ ）。

- A、大地高
- B、正常高
- C、正高
- D、比高

答案:C

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

65. 地面上任意一点的正常高为该点沿（ ）的距离。

- A、垂线至似大地水准面
- B、法线至似大地水准面
- C、垂线至大地水准面
- D、法线至大地水准面

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

66. 航摄比例尺 S 的计算公式为（ ）。

- A、 $S=$ 摄影机焦距/相对行高
- B、 $S=$ 摄影机主距/绝对行高
- C、 $S=$ 摄影机焦距/正常高
- D、 $S=$ 摄影机主距/相对行高

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

67. 数字航摄影像的分辨率通常是指 ( )。

- A、每毫米线对数
- B、每平方厘米点数
- C、每平方厘米像素个数
- D、每个像素实地尺寸

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

68. 数字航摄的分辨率用 ( ) 表示。

- A、像元大小
- B、线对/mm
- C、扫描分辨率
- D、地面采样间隔(GSD)

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

69. 数字航空摄影中, 地面采样间隔(GSD)表示 ( )。

- A、时间分辨率
- B、光谱分辨率
- C、空间分辨率
- D、辐射分辨率

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

70. 利用 POS 系统可以在 ( ) 过程中直接测定每张像片的 6 个外方位元素。

- A、航空摄影
- B、外业控制测量
- C、解析空中三角测量
- D、立体测图

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

71. 依据 GB/T23236-2009 《数字航空摄影测量空中三角测量规范》规定:空中三角测量相对定向时, 扫描数字化航摄影像, 连接点距离影像边缘不应大于 ( ) cm。

- A、0.5
- B、1.5
- C、3
- D、5

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

72. POS系统的核心思想是采用动态差分GPS技术和( )技术直接获得高精度的感测器的六个外方位元素。

- A、InSAR
- B、SAR
- C、IMU
- D、GIS

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

73. 数字航摄采用空中三角测量时,在相对定向过程中人工选择连接点用于航线初始连接,相邻航线之间最少选( )个航线连接点。

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

74. 像片倾斜引起的像点位移可以用( )的方法予以纠正。

- A、像片纠正
- B、量化
- C、融合
- D、重采样

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

75. 航空摄影测量控制的目的是将航空摄影测量网纳入到给定的( )。

- A、像方空间坐标系
- B、物方空间坐标系
- C、地心坐标系
- D、大地坐标系

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

76. 在像片上，以像主点为原点，框标连线为 X、Y 轴，用于描述像点平面位置的直角坐标系称为（ ）。

- A、摄影测量坐标系
- B、像平面坐标系
- C、像空间坐标系
- D、物空间坐标系

答案:B

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

77. 航空摄影测量方案设计时，收集的资料不包括（ ）。

- A、重力资料
- B、地图资料
- C、航摄资料
- D、气象资料

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

78. 利用航空摄影测量方法可为水库设计提供的资料不包括（ ）。

- A、地形图
- B、水文图
- C、断面图
- D、数字高程模型

答案:B

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

79. 下列宜在航空摄影前布设人工地面标志的是（ ）。

- A、城区
- B、农田
- C、菜地
- D、荒漠区

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

80. 河道等带状区域可选用（ ）。

- A、摄影测量 2D 规划
- B、摄影测量 3D 规划
- C、航带飞行
- D、仿地飞行

答案:C

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

81. 无人机( )是指根据无人机需要完成的任务、无人机的数量以及携带任务荷载的类型,为无人机制定飞行路线并进行任务分配。

- A、航迹规划
- B、任务规划
- C、飞行规划
- D、分区规划

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

82. 航迹规划需要充分考虑( )的选取、标绘,航线预先规划以及在线调整时机。

- A、飞行航迹
- B、地理位置
- C、电子地图
- D、起降点

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

83. 任务规划时还要考虑( ),即应急航线。

- A、紧急迫降措施
- B、安全返航措施
- C、异常应急措施
- D、应急救援措施

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

84. 下列关于航空摄影实施的原则错误的是( )。

- A、要确保摄区环境有利于航飞,航摄成果能够真实地显现地面细部
- B、既要保证具有充足的光照度,又要避免过大的阴影
- C、沙漠、戈壁、森林、草地、大面积的岩滩、盐碱地,不应在正午前后2小时进行摄影
- D、陡峭山区和高层建筑密集的大城市不得在正午前后摄影

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

85. 项目要求成图比例尺为1:500,则无人机航空摄影地面分辨率为( )cm。

- A、 $\leq 5$
- B、 $\leq 8$
- C、8-10
- D、15-20

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

86. 当航高变化超过设计航高（ ）需重新平飞。

- A、1/2
- B、1/3
- C、1/4
- D、1/5

答案:B

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

87. 在进行航摄分区时，分区内的地形高差不得大于（ ）航高。

- A、1/3
- B、1/4
- C、1/5
- D、1/6

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

88. 航摄时间的选定，既要保证充足的光照度，又要避开过大的阴影。对于丘陵地、小城镇太阳高度角( $h_0$ )的选择应超过（ ）。

- A、15°
- B、20°
- C、30°
- D、45°

答案:C

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

89. 在不同的限飞区有不同的飞行限制，以下说明错误的是（ ）。

- A、在警示区:飞行器在此区域飞行时，不会收到警告提醒。
- B、加强警示区:飞行器在此区域飞行时，会收到警告确认提醒
- C、授权区:飞行器在获得解禁授权前，无法在此区域飞行
- D、限高区:飞行器无法此区域飞行

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

90. 靠近或者处于限飞区域时，所有的智能飞行功能均会受到影响。包括但不限于靠近限飞区域时飞行器不会（ ）

- A、被减速
- B、无法设置飞行任务
- C、正在执行的飞行任务会被中断
- D、加速

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

91. 飞行安全要时刻牢记于心，不要一时粗心，造成对人员的伤害。要牢记：飞行千万条，安全第一条，飞行不安全，亲人泪两行。以下是要遵守的是（ ）。

- A、不在雷雨天飞行
- B、不在禁飞区飞行
- C、禁止用手接触飞行中的无人机
- D、选项答案都正确

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

92. 航摄相机按摄影机物镜的焦距和像场角分类不包括（ ）。

- A、短焦距航摄相机
- B、中焦距航摄相机
- C、长焦距航摄相机
- D、数字航摄相机

答案:D

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

93. 传统的航空摄影所使用的光学相机的幅面都比较大，以下不属于其常见像幅尺寸的是（ ）。

- A、 $24 \times 36\text{mm}$
- B、 $18 \times 18\text{cm}$
- C、 $23 \times 23\text{cm}$
- D、 $30 \times 30\text{cm}$

答案:A

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

94. 按航摄仪检定要求，新购或前次检定已超过（ ）年的航摄仪须进行检定。

- A、8
- B、2
- C、3
- D、4

答案:B

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

95. 对航空摄影机进行检校的主要目的之一是为了精确获得摄影机（ ）的值。

- A、内方位元素

- B、变焦范围
- C、外方位线元素
- D、外方位角元素

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

96. 城区航空摄影时,为减小航摄像片上地物的投影差,应尽量选择( )焦距摄影机。

- A、短
- B、中等
- C、长
- D、可变

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

97. 绝对高程的起算面是( )。

- A、水平面
- B、大地水准面
- C、假定水准面
- D、平均基准面

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

98. 中心投影以下几个特点错误的是( )。

- A、所有投影射线交于投影中心
- B、投影成像的位置发生变化
- C、投影成像的相关方位发生变化
- D、各地物比例相同

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

99. 正射投影比例尺与投影距离的关系为( )。

- A、正比
- B、反比
- C、无关
- D、相等

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

100. 以下哪个测绘产品不属于正射投影( )。

- A、摄影像片
- B、地形图
- C、正射影像图
- D、数字表面模型的正射高程渲染图

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

101. 无人机航摄的飞行质量不包括 ( )。

- A、像片的重叠度
- B、像片旋转角
- C、航线弯曲度
- D、像片控制点精度

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

102. 对于数字影像, 主要判断其影像质量错误的是 ( )。

- A、影像清晰, 层次丰富, 反差适中, 色调柔和; 应能辨认出与地面分辨率相适应的细小地物影像, 能够建立清晰的立体模型
- B、影像上不应有云、云影、烟、大面积反光、污点等缺陷
- C、确保因飞机的速度影响, 在曝光瞬间造成的像点位移不大于一个像素, 最大不大于 1.5 个像素
- D、拼接影像允许有明显模糊、重影和错位现象

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

103. 下列关于像控点点位要求的叙述, 错误的是 ( )。

- A、目标影像清晰易判读
- B、点位目标应选在明显地物上
- C、高程控制点的点位目标应选在高程变化不大的地方
- D、电杆可以作平高点

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

104. 像控点高程测量不可采用 ( )。

- A、HBCORS 系统网络 RTK 测量
- B、GPS 静态测量
- C、GPS-RTK 测量
- D、卫星航拍测量

答案:D

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

105. 像控点测量时，要拍摄至少（ ）张实地照片，分别为一张近照、多张远照。

- A、七
- B、四
- C、五
- D、六

答案:B

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

106. 像控点根据应用的不同作分为三类，以下不属于的是（ ）。

- A、同名像点
- B、平高控制点
- C、平面控制点
- D、高程控制点

答案:A

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

107. 下列关于像控点布设原则的叙述，错误的是（ ）。

- A、像控点一般按照航线分布在全区统一布点，但受图幅单位的限制
- B、像控点应尽量使平面点和高程点合二为一，即布设成平高点
- C、相邻像对和相邻航线之间的像控点应尽量公用，当航线间像片排列交错而不能公用时，必须分别布点
- D、位于不同成图方法的图幅之间的控制点，或位于不同航线、不同航区分界处的像片控制点，应分别满足不同成图方法的图幅或不同航线和航区各自测图的要求，否则应分别布点

答案:A

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

108. 全野外布点方案又可分为（ ）。

- A、单片全野外布点和单模型全野外布点
- B、多片全野外布点和多模型全野外布点
- C、单片全野外布点和多模型全野外布点
- D、多片全野外布点和单模型全野外布点

答案:A

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

109. 倾斜摄影测量像控点布设过程中说法错误的是（ ）。

- A、根据项目对精度的要求，合理控制像控点间距

- B、范围线边缘、拐角处等位置可不用布设像控点
- C、内业像控点布设需根据三角网构网原理，确定像控点的大致点位
- D、布设像控点时必须覆盖整个测区的范围，做到不重不漏

答案:B

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

110. 像控点内业布设成果不包括（ ）。

- A、测量路线图
- B、POS 数据
- C、平差报告
- D、像控点矢量数据

答案:C

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

111. 航摄像片的控制点距离像片边缘不小于（ ）cm。

- A、0.5~1.0
- B、1.0~1.5
- C、1.5~2.0
- D、2.0~2.5

答案:B

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

112. 航摄像片控制点一般应设在航向及旁向大于（ ）片重叠范围内。

- A、3
- B、4
- C、5
- D、6

答案:C

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

113. 下列关于像控点布设的叙述，错误的是（ ）。

- A、像控点一般按照航线分布在全区统一布点，可不受图幅单位的限制
- B、布设的控制点不能公用
- C、位于自由图边、待成图边以及其他方法成图的图边控制点，应布设在图廓线外，确保成图满幅
- D、控制点应尽量使平面点和高程点合二为一，即布设成平高控制点

答案:B

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

114. 下列关于像片控制点位置的基本要求，错误的是（ ）。

- A、像控点距离像片上各类标志应大于 1mm
- B、不同布点方案间的像控点，应确保高精度的布点方案能控制其相应面积，并尽量公用，否则应按不同要求分别布点
- C、像控点应分布在航向三度重叠和旁向重叠中线附近
- D、距像片边缘大于 3cm

答案:D

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

115. 下列不属于航摄像片控制点测量的布点方案的是（ ）。

- A、单模型全野外布点
- B、室内判读布点方案
- C、非全野外布点方案
- D、单片全野外布点

答案:B

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

116. 采用 IMU/GPS 辅助航摄区域网布点时:可根据需要加布高程控制点，区域网中至少布设（ ）个检查点。

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

答案:A

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

117. 野外像片控制点在施测过程中，控制点的刺点目标不能选择在（ ）。

- A、影像清晰、能准确刺点的位置
- B、线状地物交点处
- C、弧形地物上
- D、地物拐角处

答案:C

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

118. 下列关于像控点测量的描述，错误的是（ ）。

- A、在测量过程中如遇雷雨天气应关机停测，并卸下天线以防雷击
- B、在采集后要输入像控点点名，及仪器天线高
- C、在数据采集过程中对中杆水准气泡可不用居中
- D、为保证提高测量精度可对一点进行多次测量求取平均值

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

119. 在使用网络 RTK 测量像控点时, 下列描述错误的是 ( )。

- A、在测量开始前应对仪器进行初始化。
- B、网络 RTK 不用达到固定解, 就可以进行测量
- C、当初始化时间超过 3 分钟仍不能获得固定解时, 宜断开通信链路, 重启接收机, 再次进行初始化操作
- D、应取各次测量的坐标平均数作为最终结果。

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

120. 下列关于像控点野外测量的叙述, 错误的是 ( )。

- A、利于内业提供的路线图、刺点片, 及手机上的地图规划像控点测量的路线, 这样可避免走重复路, 提高工作效率。
- B、在野外测量像控点时作业人员应穿警示服, 注意人身、仪器的安全
- C、在野外作业时如遇雷雨天气应关机停测, 并卸下天线以防雷击。
- D、野外选择像控点时可选在有阴影的地方

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

121. 空中三角测量是利用航空航天影像与所摄目标之间的空间几何关系, 根据少量像片控制点, 计算待求点的平面位置、高程和像片的 ( )。

- A、外方位元素
- B、内方位元素
- C、倾角
- D、位移

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

122. 解析空中三角测量的三种方法中, 模型最严密的方法是 ( )。

- A、航带法
- B、独立模型法
- C、光束法
- D、区域网法

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

123. 不论采用航带法、独立模型法，还是光束法平差，区域网空中三角测量的精度最弱点位于区域的（ ）。

- A、区域的四周
- B、区域的中央
- C、平均分布
- D、任何地方

答案:A

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

124. 下列不属于空中三角测量过程中准备的资料是（ ）。

- A、原始影像
- B、pos 数据
- C、控制点文件
- D、平差报告

答案:D

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

125. POS 数据记录无人机拍照瞬间的（ ）、飞行高度、航向倾角、旁向倾角、像片旋偏角。

- A、天气情况
- B、重叠度
- C、坐标
- D、比例尺

答案:C

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

126. （ ）的过程中需要地面控制点坐标。

- A、内定向
- B、相对定向
- C、绝对定向
- D、畸变纠正

答案:C

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

127. 摄影测量中立体像对相对定向的元素有（ ）个。

- A、5
- B、12
- C、7

D、6

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

128. 传统内定向需要借助影像的 ( ) 来完成。

A、主点

B、框标

C、焦距

D、摄影中心

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

129. GPS 辅助航空测量中, 机载 GPS 的主要作用之一是用来测定 ( ) 的初值。

A、外方位线元素

B、内定向参数

C、图像坐标

D、地面控制点坐标

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

130. 摄影测量内定向是恢复像片 ( ) 的作业过程。

A、像点坐标

B、内方位元素

C、外方位元素

D、控制点坐标

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

131. 确定一个立体像对的两张像片在该坐标系中的方位, 需要 ( ) 个元素。

A、6

B、3

C、12

D、10

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

132. 摄影测量中立体像对绝对定向的元素有 ( ) 个。

A、6

- B、3
- C、12
- D、10

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

133. 下列不能通过相机检校报告获得的是 ( )。

- A、焦距
- B、坐标系
- C、传感器尺寸
- D、像元大小

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

134. 像片倾斜引起的像点位移可以用 ( ) 的方法予以纠正。

- A、像片纠正
- B、量化
- C、融合
- D、重采样

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

135. 下列关于空中三角测量任务实施的流程, 正确的是 ( )。

- A、资料准备、工程建立、金字塔生成、像控点转刺、平差调整、同名像点匹配、工程导出
- B、资料准备、工程建立、像控点转刺、金字塔生成、平差调整、同名像点匹配、工程导出
- C、资料准备、工程建立、金字塔生成、同名像点匹配、像控点转刺、平差调整、工程导出
- D、资料准备、工程建立、像控点转刺、金字塔生成、同名像点匹配、平差调整、工程导出

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

136. 共线方程是建立起像点、( ) 及摄影中心三点之间直线关系的数学方程式, 是摄影测量的核心方程式。

- A、像主点
- B、像控点
- C、地面点
- D、检查点

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

137. 下列关于立体像对的相对定向的叙述，错误的是（ ）。

- A、相对定向的目的是建立立体几何模型，需要依靠控制点进行
- B、建立立体几何模型的空间方位和比例尺都是任意的
- C、通过消除标准点位上同名像点的左右视差，可以完成相对定向
- D、通过解求相对定向元素，求得模型点在像空间辅助坐标系中的坐标

答案:A

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

138. 立体像对中同名像点必定位于（ ）上。

- A、主垂线
- B、主纵线
- C、同名核线
- D、等比线

答案:C

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

139. 数字摄影测量系统采用数字影像相关方法在左、右影像中寻找（ ）。

- A、像主点
- B、像底点
- C、框标点
- D、同名像点

答案:D

分类：试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

140. DEM 是（ ）的简称。

- A、数字表面模型
- B、数字栅格图
- C、数字线划图
- D、数字高程模型

答案:D

分类：试题分类/中级/项目五数字高程模型

141. DSM 是（ ）的简称。

- A、数字表面模型
- B、数字栅格图
- C、数字线划图
- D、数字高程模型

答案:A

分类：试题分类/中级/项目五数字高程模型

142. DEM 是数字地面模型的一个子集，是对地球表面地形地貌的一种离散的数字表达方式，是（ ）的地形分量。

- A、DOM
- B、DSM
- C、DLG
- D、DTM

答案:D

分类：试题分类/中级/项目五数字高程模型

143. 根据数字地面模型的类型，将 DEM 数据结构划分正确的为（ ）

- A、不规则格网模型数据结构
- B、规则三角网（TIN）模型数据结构
- C、混合模型数据结构
- D、以上都对

答案:C

分类：试题分类/中级/项目五数字高程模型

144. DEM 编辑是指通过人工干预编辑（ ）中的非地面点来实现。

- A、DOM
- B、DLG
- C、DSM
- D、DRG

答案:C

分类：试题分类/中级/项目五数字高程模型

145. DEM 的编辑是对照立体像对及（ ）进行编辑。

- A、等高线
- B、等值线
- C、平行线
- D、任意线

答案:B

分类：试题分类/中级/项目五数字高程模型

146. DEM 数据以一定的（ ）和格式存储起来便于各种应用。

- A、结构
- B、数据
- C、等值线
- D、高程点

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

147. 在 DEM 生成之前, 需要对恢复 ( ) 的精度进行检测, 可利用像控点或外业检测点在立体模式下, 通过人机交互的方式进行精度检查。

- A、立体模型
- B、POS 数据
- C、影像数据
- D、内方位元素

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

148. 对封闭的水域, 如湖泊、水库、池塘等, 其格网点高程的设定一般采用 ( ) 的方法。

- A、平滑
- B、定值高程
- C、内插
- D、删除

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

149. DEM 作为一种特殊的基础地理信息数据, 是一种连续的 ( ) 图像数据。

- A、数字
- B、等高线
- C、栅格
- D、高程点

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

150. 目前数字高程模型的主流形式为 ( )。

- A、规则格网的 DEM
- B、不规则三角网 DEM
- C、Grid-TIN 混合形式的 DEM
- D、不规则格网的 DEM

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

151. 影响数字高程模型精度的因素不包括 ( )。

- A、地面点高程的获取方法
- B、内插方法
- C、格网间距
- D、存储介质

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

152. 利用数字高程模型表示复杂地形表面时, 最理想的数据结构是 ( )。

- A、规则格网
- B、金字塔
- C、不规则三角网
- D、四叉树

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

153. 数字高程模型数据存储时, 应 ( ) 的顺序排列。

- A、由东向西, 由南向北
- B、由东向西, 由北向南
- C、由西向东, 由南向北
- D、由西向东, 由北向南

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

154. 数字正射影像的简称是 ( )。

- A、DEM
- B、DRG
- C、DOM
- D、DLG

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

155. 影像匹配实质上是在两幅(或多幅)影像之间识别 ( )。

- A、候选点
- B、特征点
- C、差异点
- D、同名点

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

156. 影像匹配的精度与信噪比有关，信噪比愈大则精度愈（ ）。

- A、差
- B、高
- C、不变
- D、不确定

答案:B

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

157. 下面可用于影像匹配特征的是（ ）。

- A、点特征
- B、线特征
- C、目标特征
- D、地物特征

答案:A

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

158. 数字正射影像图的制作是对航空航天像片进行数字微分纠正和（ ）。

- A、组合
- B、镶嵌
- C、成图
- D、数字正射影像图是具有地图几何精度和（ ）的图像。

答案:C

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

159. 数字正射影像图是具有地图几何精度和（ ）的图像。

- A、像素点
- B、影像分辨率
- C、影像特征
- D、坐标系统

答案:C

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

160. 数字正射影像文件使用非压缩（ ）格式。

- A、TIFF
- B、IMG
- C、JPG
- D、TFW

答案:A

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

161. 数字正射影像的元数据由四部分组成，分别为数据基本情况、( )、生产过程信息和数据分发信息组成。

- A、图名信息
- B、数据源情况
- C、图号信息
- D、单位信息

答案:B

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

162. 影像重采样方法有三种，分别为最邻近点法、双线性内插法和( )。

- A、核线重排法
- B、双三次卷积法
- C、几何校正法
- D、地理配准法

答案:B

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

163. 数字微分纠正是将中心投影转换为( )。

- A、中心投影
- B、平行投影
- C、正射投影
- D、斜投影

答案:C

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

164. 数字正射影像图与相邻影像图接边的种类，包括同分辨率影像和( )。

- A、同比例尺影像
- B、不同比例尺影像
- C、不同分辨率影像
- D、同比例尺且不同分辨率

答案:C

分类：试题分类/中级/项目六数字正射影像图

165. 判断数字正射影像坐标起点方法有两种，分别为角点、( )。

- A、左下角
- B、中心点
- C、起点
- D、右上角

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

166. 目前主要的分幅方式有两种, 分别为矩形分幅和 ( )。

- A、标准分幅
- B、梯形分幅
- C、自定义分幅
- D、以上都对

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

167. 利用正射影像快速修测小比例尺 ( ) 是一种简单、便捷的方法。

- A、地貌
- B、地形图
- C、地物
- D、地图

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

168. 生产数字地形图时, 若采用全野外布点法, 无需进行的作业步骤是 ( )。

- A、像控点测量
- B、数据采集
- C、数据编辑
- D、空中三角测量

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

169. 下列各种比例尺的地形图中, 比例尺最大的是 ( )。

- A、1: 1000
- B、1: 2000
- C、1: 500
- D、1: 5000

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

170. 大比例尺测图是指 ( ) 比例尺测图。

A、1/500-1/1000

B、1/500-12000

C、1/500-1/5000

D、1/500-1/10000

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

171. 高程注记点依据地形类别及地物点和地形点的多少, 其密度大约控制在图上每  $100\text{cm}^2$  内 ( ) 个。

A、20-30 个

B、40-50 个

C、30-40 个

D、5-20 个

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

172. 比例尺 1:500, 代表地图上 1 厘米表示实际 ( )。

A、500 厘米

B、50 厘米

C、20 米

D、5 米

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

173. 三幅地形图的比例尺分别为: 1:1000、1:2000、1:5000, 则其比例尺精度分别为 ( )。

A、1m、2m、5m

B、0.1m、0.2m、0.5m

C、0.01m、0.02m、0.05m

D、0.001m、0.002m、0.005m

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

174. ( )是地形图要素的矢量数据集,保存各要素间的空间关系和相关的属性信息,全面的描述地表目标。

- A、DOM
- B、DLG
- C、DRG
- D、DEM

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

175. 按一定的数学法则在平面上表示地球表面各种自然要素和社会要素的图通称为 ( )。

- A、专题图
- B、分幅图
- C、电子图
- D、地图

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

176. 地形图是按照一定的数学法则,运用制图综合理论,应用地图符号系统,将地球表面的地物、地貌经过综合取舍,以一定的比例尺缩放绘制在图纸上的 ( )。

- A、正形投影图
- B、正射投影图
- C、投影图
- D、中心投影图

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

177. 数字线划图,是地形图上基础地理要素 ( )的矢量数据集。

- A、栅格数据集
- B、分层存储
- C、数据库
- D、矢量数据

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

178. 图上任一线段的 ( )与地面上相应线段水平距离之比,称为地形图的比例尺。

- A、面积
- B、长度

- C、宽度
- D、体积

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

179. 地形图由三类符号组成, 分别为地物符号、地貌符号和 ( )。

- A、依比例符号
- B、注记符号
- C、半依比例符号
- D、非比例符号

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

180. 同一张地形图上, 等高线平距越大, 说明 ( )。

- A、等高距越大
- B、地面坡度越陡
- C、等高距越小
- D、地面坡度越缓

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

181. 地物符号分为依比例符号、( ) 和不依比例符号。

- A、地貌符号
- B、注记符号
- C、半依比例符号
- D、地物符号

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

182. 注记符号分为名称注记、( ) 和说明注记。

- A、文字注记
- B、数字注记

C、符号注记

D、数学注记

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

183. 编辑成图的目的是做到接边一致、( )、图形美观。

A、线型一致

B、符号一致

C、属性正确

D、注记一致

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

184. DLG 数据接边原则不正确的是 ( )。

A、接边偏差在限差范围内, 优先考虑要素的几何形状, 接边点可在该范围内移动;

B、接边处相互位置偏差大于限差, 应分析原因, 排除粗差后再作处理;

C、成图时间不同的数据接边, 当接边差超限, 且确认新数据无误时, 可不接边, 不需要在元数据中说明;

D、相邻数据之间对同一要素进行接边, 做到位置正确、形态合理、属性一致

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

185. DLG 生产的流程由三步组成, 分别为内业采集、外业调绘、( )。

A、空三加密

B、加密点匹配

C、编辑成图

D、分幅

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

186. DLG 数据房屋采集应按从高往低、( ) 的原则逐一采集。

A、先局部后整体

B、先整体后局部

C、先低再高

D、比例尺不同

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

187. DLG 的元数据文件一般以（ ）为单位进行记录。

- A、范围
- B、区域
- C、图幅
- D、项目

答案:C

分类：试题分类/中级/项目七数字线划图

188. 假想用剖切面将物体的某处切断, 仅画出该剖切面与物体接触部分的图形, 称( )。

- A、剖面图
- B、断面图
- C、横断面
- D、纵断面

答案:B

分类：试题分类/中级/项目七数字线划图

189. 断面图的作用是用来表示物体上某一处局部的（ ）形象。

- A、剖面
- B、断面
- C、横断面
- D、纵断面

答案:B

分类：试题分类/中级/项目七数字线划图

190. 坡度图是表示地面倾斜率的地图, 主要用（ ）或颜色在图上直接表示出坡度的大小或陡缓。

- A、晕边
- B、晕线
- C、坡度
- D、倾斜度

答案:B

分类：试题分类/中级/项目七数字线划图

191. 下列关于等高线说法错误的是（ ）。

- A、同一等高线上任意一点高程都相等
- B、相邻等高线之间的高差相等
- C、等高线可以相交, 可以重叠
- D、等高线是连续、闭合的曲线

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

192. 土方量是指各项土石方工程量 ( 挖方工程量、填方工程量 ) 之总和, 计量单位一般为 ( )。

- A、平方米
- B、立方米
- C、吨
- D、平方公里

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

193. 相邻两等高线之间的高差称为 ( )。

- A、等高距
- B、等高线平距
- C、基本等高距
- D、都不是

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

194. 航摄像片上一线段与地面上相应线段的水平距离之比称为 ( ) 比例尺。

- A、地形图
- B、测图
- C、摄影
- D、制图

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

195. 常见比例尺有数字比例尺、( )。

- A、数学比例尺
- B、图示比例尺
- C、直线比例尺
- D、缩小比例尺

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

196. 数字线划图既包括空间信息也包括 ( )。

- A、三维信息

- B、属性信息
- C、二维信息
- D、三维坐标

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

197. 关于《中国测绘职工职业道德规范》，以下（ ）是其正确表述内容之一。

- A、精益求精、保守秘密
- B、精心测绘、保守秘密
- C、维护版图、保守秘密
- D、严格执法、保守秘密

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

198. 测绘职工应当坚持职业守则，（ ）是其正确表述的内容之一。

- A、努力工作
- B、严格执法
- C、团结协作
- D、团结奋斗

答案:C

分类: 试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

199. 根据《基础测绘成果提供使用管理暂行办法》，《涉密基础测绘成果安全保密责任书》应当由用户单位盖章，并由（ ）签字确认。

- A、经办人
- B、法人代表、经办人
- C、主管部门经办人
- D、双方代表

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

200. 从事测绘活动的单位应当取得（ ）。

- A、测绘资格证书
- B、测绘作业证
- C、测绘许可证
- D、测绘资质证书

答案:D

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

201. 根据《中华人民共和国测绘法》，测绘事业是经济建设、国防建设和社会发展的（ ）事业。

- A、公益性
- B、政府性
- C、保障性
- D、基础性

答案:D

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

202. 根据《测绘资质分级标准》，下列人员中属于测绘专业技术人员的是（ ）。

- A、计算机专业技术人员
- B、工民建专业技术人员
- C、土地管理专业技术人员
- D、水利专业技术人

答案:C

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

203. 根据《外国的组织或者个人来华测绘管理暂行办法》外国的组织或者个人在某省开展一次性测绘活动，应与我国的有关部门或单位的测绘人员共同进行，并依程序取得（ ）的批准文件。

- A、该省测绘地理信息主管部门
- B、该省人民政府

C、军队测绘部门

D、国家测绘地理信息局

答案:D

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

204. 测绘人员的测绘作业证件的式样，由（ ）统一规定。

A、国务院

B、国家测绘地理信息局

C、国务院人力资源和社会保障主管部门

D、国家测绘地理信息局及国务院人力资源和社会保障主管部门

答案:B

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

205. 野外测绘人员沿铁路、公路区域作业，尤其是在电气化铁路附近作业时，下列设名禁止使用的是（ ）。

A、安全警示牌

B、铝合金标尺、镜杆

C、导航定位设备

D、带有安全警示反光的马夹

答案:B

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

206. 根据《测绘作业人员安全规范》，测绘人员在人、车流量大的城镇地区街道上作业时，下列做法中，正确的是（ ）。

A、与当地交管部门协商，停止该街道车辆通行

B、现场作业人员佩戴安全防护服和防护帽

C、保证作业区域 50 米内无人员走动

D、穿着色彩醒目的带有安全警示反光的马甲，并设置安全警示标志牌

答案:D

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

207. 《测绘作业人员安全规范》规定,野外测绘人员在人烟稀少的地区或者林区、草原地区作业时,必须携带的装备是( )。

- A、手持导航定位仪器及地形图
- B、帐篷
- C、汽车
- D、安全警示标志牌

答案:A

分类: 试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

208. 根据《测绘法》,国家对基础测绘成果实行( )更新制度。

- A、及时
- B、定期
- C、适时
- D、按需

答案:B

分类: 试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

209. 根据《基础测绘条例》,基础测绘工作应当遵循的原则是( )。

- A、统筹规划、分级管理、及时更新
- B、分级管理、实时更新、安全保密
- C、综合规划、分级管理、及时更新、安全保密
- D、统筹规划、分级管理、定期更新、保障安全

答案:D

分类: 试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

210. 根据《测绘生产质量管理规定》,下列人员中,负责组织编制测绘项目技术设计书的是( )。

- A、法定代表人
- B、总工程师

C、质量主管负责人

D、质量机构负责人

答案:B

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

211. 根据《保密法》，机关、单位确定、变更和解除本机关单位的国家秘密，应当由承办人提出具体意见，经（ ）审核批准。

A、法定代表人

B、定密责任人

C、同级保密行政管理部门

D、同级政府有关行政主管部门

答案:B

分类：试题分类/中级/项目八职业道德与法律法规

## 二、判断题（共 106 道）

1. 摄影测量是利用航摄影获取像片，经过处理获取被摄物体的形状、大小、位置、特性及其相互关系的一门学科。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

2. 摄影测量学的发展经过了模拟摄影测量、地形摄影测量、数字摄影测量三个阶段。（ ）

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

3. 摄影摄影测量根据摄影相机所处位置的不同可分为地面摄影测量、航空摄影测量、航天摄影测量。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

4. 根据应用领域的不同，摄影测量学又可分为地形摄影测量、非地形摄影测量。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

5. 像点位移指地面点在像片上的构像相对于同摄站、同主距的水平影像的位置差异，即成像偏移了实际平面位置。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

6. 相机文件一般通过相机检校获取，检校的方法有实验室法、试验场法、自检校法。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

7. 描述摄影光束在摄影瞬间的空间位置和姿态的参数，包含 3 个位置参数和 3 个姿态参数。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

8. 传统摄影测量外方位元素可通过地面控制点后方交会的方式获取，目前基于高精度 POS 系统测量可直接获取外方位元素，从而减少外业像控点的工作量。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

9. 解析摄影测量只能生产模拟产品。( )

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

10. 中比例尺航空摄影是指摄影比例尺在  $1/10000-1/50000$ 。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

11. 在投影中，投影射线互相平行的投影称为中心投影。( )

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

12. 中心投影是指所有的投影光线都过投影中心的投影方式，一般通过透镜的摄影都是这种投影方式。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

13. 中心投影比例尺不随航高改变，倾斜导致比例尺改变，有投影差影响。（ ）

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

14. 一张航摄像片有 6 个外方位元素。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

15. 求解相对定向元素，需要地面控制点。（ ）

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

16. 像片调绘是为航测外业提供基础性信息资料。（ ）

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

17. 航摄像片的内方位元素包括航摄像机主距和像主点的像平面坐标值。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

18. 确定摄影光束在摄影瞬间的空间位置和姿态的参数，称为外方位元素，其中包括 3 个角元素和 3 个线元素。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

19. 确定摄影瞬间摄影机或像片的空间位置，即摄影光束空间位置的数据，称为像片的外方位元素。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

20. 恢复立体像对左右像片的互相关系依据的是共线方程。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

21. 无人机航空摄影, 主要指利用无人机搭载普通数字摄影机, 获取地面目标 D 的信息。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

22. 摄影中心且垂直于像平面的直线叫做主光线(轴), 它与像平面的交点称为像主点。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

23. 同一航带内相邻像片之间的影像重叠称为航向重叠。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

24. 传统摄影测量航摄相片的旁向重叠度可以小于 13%。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

25. 无人机航空摄影旁向重叠度一定不能小于 30%。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

26. 传统摄影测量航向重叠度一般在 60%-65%。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

27. 航摄像片上任何一点都存在像点位移。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

28. 空中摄影采用竖直摄影方式, 即摄影瞬间摄影机的主光轴近似与地面垂直, 它偏离铅垂线的夹角应小于  $3^\circ$ , 夹角称为像片倾角。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

29. 由于采样过程得到的每个点的灰度值不是整数, 将各点的灰度值取为整数, 这一过程称为影像灰度的量化。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

30. 影像分辨率是决定影像对地物识别能力和成图精度的重要指标。所以影像分辨率代表从照片上识别地面物体的最小尺寸。( )

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

31. 相机检校报告包括焦距、传感器尺寸、像元大小、像幅等。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

32. 像点位移包括像片倾斜引起的像点位移和地面起伏引起的像点位移。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

33. 像元小，影像分辨率高，信息量小；反之影像分辨率低，信息量大。( )

答案:错

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

34. 地面分辨率(GSD)是衡量遥感图像(或影像)能够区分两个相邻地物的最小距离的能力，指一个像元代表地面的面积的多少。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目一无人机摄影测量项目准备

35. 无人机系统包括地面系统、飞机系统、任务载荷和无人机使用保障人员。( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

36. 无人机系统主要由飞机机体、飞控系统、数据链系统、发射回收系统、电源系统等组成。

( )

答案:对

分类：试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

37. 无人机云台就是无人机平台搭载的各种任务设备，一般与侦察、武器投射、通信、遥感

或货物有关。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

38. 航摄相机是一台复杂、精密的全自动光学电子机械装置, 具有精密的光学系统和电动结构。它所摄取的影像能满足量测和判读的要求, 因此航摄相机一般也称为航摄仪。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

39. 飞机过载和载荷因子是同一概念。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

40. 无人机作为一种精密电子机械设备, 要想保证其正常飞行、增加使用寿命, 除了要保证按照规范正常操作使用外, 还需要经常对无人机进行维护保养。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

41. 固定翼无人机是指由动力装置产生前进的推力或拉力, 由机身的固定机翼产生升力, 在大气层内飞行的重于空气的航空器。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

42. 云台是航摄仪的搭载平台, 固定翼飞行器的航摄仪搭载云台一般装载在机身内部, 起到固定航摄仪和减震的作用。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

43. 地面站是设置在地面上进行通信的设备, 也就是用来控制飞机的装置。地面站可以分为单点地面站和多点地面站。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

44. 旋翼无人机也称为多轴无人机, 是直升机的一种, 它通常有 3 个及以上的旋翼。无人机

的机动性通过改变不同旋翼的扭力和转速来实现。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

45. 复合翼无人机(大部分是垂直起降固定翼)是在固定翼无人机上叠加一套垂直升力系统,从而在结构上基本实现了多旋翼和固定翼的优势结合,使其具备垂直起降、定点悬停、高速巡航的能力。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

46. 飞控可以理解成无人机的 CPU 系统,是无人机的核心部件,其功能主要是发送各种指令,并且处理各部件传回的数据。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

47. 航空摄影任务实施过程一般包括任务委托、签订合同、航摄技术计划制定、航摄申请与审批、空中摄影实施、摄影处理、资料检查验收等环节。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

48. 航摄无人机执行飞行任务,飞控手应做到遥控器不离手,时刻注意无人机飞行状态,并且不能对遥控器有误操作。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

49. 航空摄影单位接到任务后应对测区进行踏勘,识别测区及附近的军事设施、机场、保密单位等敏感区域,对于敏感区域的航摄应得到其同意。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目二无人机航空摄影

50. 像控点目标选择的好坏和指示点位的准确程度直接影响内业空三刺点的精度,所以要确保像控点目标的选择和点位的准确性。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

51. 像控点的选择应尽量远离河流湖泊等水面，高压电线及塔、变压器等对测量仪器信号有干扰的位置。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

52. 布设的航标必须在航拍前完成，且与航拍的时间间隔不能太长，必须保证在航拍时标志保存完好。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

53. 像控点标志材料选择时，应考虑其色调、标志的安全、成本和携带方便等因素。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

54. 像控点地面标志的颜色应根据摄区地表景物的光谱特性选定，要确保与其周围地面具有良好的反差。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

55. 在城市和隐蔽地区布设像控点标志时要注意标志的对空视角，否则会被其他地物遮挡，不能在像片上构像。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

56. 像控点实地照片拍摄时近照要摄清天线摆放位置及对中杆的位置或者是杆尖落地处。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

57. 像控点实地照片拍摄远照的目的是反映所选像控点与周边特征地物的相对位置关系，为了描述清楚，可在不同的方向拍摄。（ ）

答案:对

分类：试题分类/中级/项目三像片控制测量

58. 像控点测量过程中对中杆水准气泡可以不用居中。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

59. 像片控制点是指为摄影测量加密或 4D 产品生产的需要,直接在实地测量的控制点。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

60. 不在同一平面内的交叉点可作为像控点刺点的目标。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目三像片控制测量

61. 利用单张像片能求出地面点坐标。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

62. 利用立体像对可以确定物点的空间坐标。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

63. 绝对定向元素也被称为相似变换参数。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

64. 独立模型法解析空中三角测量是以一个立体模型作为一个平差单元,利用模型间的公共点通过单元模型空间相似变换连成一个区域进行平差。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

65. 航带法解析空中三角测量是以航带为单位把多个立体像对所构成的单个模型连接成一条航带,然后以一个航带模型视为单元进行解析处理。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

66. GNSS 辅助空中三角测量技术是高精度 GNSS 动态差分定位测量与航空摄影测量有机结合的一项新技术。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

67. 将像点的像素坐标转化为其对应的像平面坐标这个过程称为数字影像内定向。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

68. 相对定向元素是由共面方程求得两像片之间的相对定向元素, 即 2 个线元素 (不包含航向线元素) 和 2 个角元素。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

69. 相对定向系统有连续像对相对定向系统和单独像对相对定向系统。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

70. 解析空中三角测量是根据少量的野外控制点, 在室内进行控制点加密, 求得加密点坐标的过程。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

71. 利用航片上的三个以上像点坐标和对应地面点坐标, 通过共线方程计算影像外方位元素的工作, 称为单张影像的空间后方交会。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

72. 利用立体像对两张影像的同名像点坐标、内方位元素和外方位元素, 解算像点对应地面点坐标的工作, 称为空间前方交会。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

73. 相对定向可以分为单独像对相对定向和连续像对相对定向, 其中单独像对相对定向采用

74. 两幅影像的角元素运动实现相对定向，其定向元素  $\phi_1, \kappa_1, \phi_2, \omega_2, \kappa_2$ 。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

75. 解求单张像片的外方位元素最少需要 3 个平高控制点。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

76. 独立模型法解析空中三角测量是以一个立体模型作为一个平差单元，利用模型间的公共点通过单元模型空间相似变换连成一个区域进行平差。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

77. 内定向是实现扫描坐标到像平面坐标之间的转换。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

78. 摄影测量中常用的坐标系有像平面坐标系、像空间坐标系、像空间辅助坐标系等。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目四解析空中三角测量

79. 不规则三角网是按一定的规则将离散点连接成覆盖整个区域且互不重叠、结构最佳的三角形，实际上是建立离散点之间的空间关系。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

80. DEM 的表示方法分为数学方法和图形方法。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

81. DEM 数据以一定的结构和数字存储起来，以便于各种应用。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

82. 核线像对指采集了核线的立体像对。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

83. 摄影测量数字高程模型获取是基于解析空中三角测量获取的大量加密点来内插出区域 DEM 的方法。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

84. 特征地形要素可分为特征点和特征面两大类。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

85. DEM 产品质量的检查主要包括格网尺寸、数据格式和高程精度。格网尺寸大小是根据比例尺要求进行设置的。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

86. 点模式表示将区域划分成网格, 记录每个网格的高程。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

87. DEM 数据需以一定的结构和格式存储起来, 以便于各种应用。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

88. DEM 的格网依据规程规范及比例尺进行设置, 比例尺分别为 1:500、1:1000、1:2000, 格网尺寸分别为 0.05m、0.1m、0.2m。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目五数字高程模型

89. 通过 DOM 能进行坡度、坡向的分析以及地形特征的提取。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

90. 像元是反映影像特征的重要标志。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

91. 双线性内插法是影像重采样在实践中常用的方法。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

92. 将竖直摄影的影像消除影像倾斜、地形起伏引起的像点位移, 并将影像归化至成图比例尺, 这项工作称为影像纠正。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

93. 影像的色彩处理可以分为单幅影像内部的色彩处理和多幅影像之间的色彩处理。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

94. 选择镶嵌线时要尽可能绕过山地和房子, 沿道路而走, 需避让高大建筑物, 并减少高大建筑物对其它地物遮挡, 保存更多地面信息。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

95. 正射影像图是一种既具有地物注记、图面可量测性等常规地形图的特性又具有丰富直观的影像信息的一种图件。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目六数字正射影像图

96. 地形图上表示地貌的方法有多种, 目前最常见的是等高线法。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

97. DLG 接边处的数据应连续, 无裂缝、图形自然平滑。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

98. 二维坐标转换需要确定 4 个参数 ( 2 个向东和向北的平移参数, 1 个旋转参数和 1 个比

例因子 )。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

99. 地形图调绘时影像模糊地物、被阴影遮盖的地物, 可以在调绘像片上进行补调。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

100. 地形图符号可分为地物符号、注记符号、地貌符号。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

101. 地物符号可分为依比例符号、非比例符号、线型符号。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

102. 地形图上所绘地物不是对实际地物的简单描绘, 而是经过取舍与概括后的测定与绘图。

( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

103. 地形图是平行投影。( )

答案:对

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

104. 地图上符号方向没有要求。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

105. 地物、地貌表示的详细程度与地形图比例尺无关。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图

106. 同一幅地形图上可采用两种以上等高距。( )

答案:错

分类: 试题分类/中级/项目七数字线划图