

類 科：測量製圖

科 目：航空測量學與遙感探測

考試時間：2 小時

座號：\_\_\_\_\_

※注意：(一)禁止使用電子計算器。

(二)不必抄題，作答時請將試題題號及答案依照順序寫在試卷上，於本試題上作答者，不予計分。

(三)本科目除專門名詞或數理公式外，應使用本國文字作答。

- 一、試說明 K-means 群集分析技術應用於多光譜影像非監督式分類之步驟，並概述一般採用之二種分類法則。(25 分)
- 二、空載光達 (Airborne LiDAR) 常應用於產製地表點雲 (Point cloud) 資料，試繪簡圖說明其系統組成、必備元件及功能、單點觀測資料與計算其三維座標之公式。(25 分)
- 三、試說明航空影像應用光束法區域平差 (Bundle Block Adjustment) 之目的、求解之未知數、採用之條件及其線性化方程式。(25 分)
- 四、試說明航空影像用來製圖時，影像地面涵蓋 (Ground coverage) 需有重疊之目的，並繪簡圖說明前後重疊 (Endlap 或 Forward overlap)、左右重疊 (Side lap 或 Side overlap) 及其與有效模型 (Neat model) 之關係。(25 分)