2023年测绘综合能力测试卷(一)						
得分	评卷人		台 	(北50騎		共计100分)
			千次起汗燃	(六)0座,	母贬2月,	六月100月7
() 1, 5	未封闭的阳	台、挑	廊,其围护结构外围	水平投影面积计	算()。	
Α, -	一半面积					
В, з	全面积					
C ₂ Z	不计面积					

- () 2、(2014年) 航空摄影测量中, 利用定位定姿系统可以直接获取的参数是() 。
 - A、影像曝光时外方位元素
 - B、航摄仪内方位元素

D、根据情况

- C、空三加密点量测坐标
- D、地面控制点三维坐标
- () 3、海道测量日,测深间隔超过规定间隔()时应补测。
 - $A_{1}/5$
 - $B_{1}/4$
 - $C_{1}/3$
 - D, 1/2
-)4、现行规范规定,下列图幅尺寸中,不属于海道测量中水深测量标准图幅尺寸的是(
 - A, $40 \text{cm} \times 50 \text{cm}$
 - B, $50 \text{cm} \times 70 \text{cm}$
 - C, $70 \text{cm} \times 100 \text{cm}$
 - D_{s} 80cm \times 110cm
- ()5、(2014年) 下列房屋内部结构中, 净高度达到 2.50m 时需计算全部建筑面积的是()

A、房屋内设备夹层

- B、房屋内操作平台
- C、厂房内上料平台
- D、大型水箱构架
-)6、工程建设的大比例尺地形图一般采用()分幅方式。
 - A、经纬线

	C、矩形
	D、圆形
()7、(2018年) 四等水准, 往返测照准标尺的的顺序为()。
	A、后后前前
	B、后前前后
	C、前后后前
	D、前前后后
()8、网络RTK技术,建立区域误差模型,发给流动站定位时,()。
	A、厘米级高精度定位,不需要解算模糊度
	B、厘米级高精度定位,还需要解算模糊度
	C、流动站不需要观测卫星数据
	D、流动站观测卫星数目任意
() 9、房产测量统一采用()。
	A、圆锥投影
	B、方位投影
	C、高斯投影
	D、等角圆柱投影
() 10、有关数据库设计的需求分析阶段叙述不正确的是()。
	A、确认用户需求,确定设计范围
	B、收集和分析需求数据
	C、编制用户需求说明书
	D、由设计人员独立完成
()11、直线坐标方位角的范围是()。
	A, 0° ~90°
	B, $0^{\circ} \sim \pm 90^{\circ}$
	C, $0^{\circ} \sim \pm 180^{\circ}$
	D, 0° ~360°
() 12、C级GPS网最简异步观测环的边数最多不应超过()条。
	A, 4

B、梯形

B, 5

C, 6

	D, 7	
(() 13、(2014年)1:1万比例尺基础地理信息	数据中,政区与境界实体的最小粒度为()。
	A、县	
	B、乡镇	
	C、村	
	D、组	
(() 14、某地位于东经130°40′30″,其所在自	的高斯投影6°投影带的中央子午线的经度为()。
	A、130°	
	B、129°	
	C、132°	
	D、128°	
(() 15、(2016 年) 在丘陵地区测绘 1:500 均	也形图, 高程注记点的实地间距宜为() m。
	A、5	
	В、15	
	C、30	
	D、50	
(() === () ()	对向观测, 主要目的是减弱或消除()。
	A、仪器沉降影响	
	B、大气折光影响	
	C、潮汐影响	
(D、磁场影响() 17、以下不属于变形物理解释方法的是()。	
(A、统计分析法(如回归分析法)	
	B、平均间隙法	
	C、确定函数法(如有限元法)	
	D、混合模型法	
(法。依照《工程测量规范》(GB50026—2007),对于
`	GPS测量数据处理,其基线解算,应满足一定	
	A、起算点的单点定位观测时间,不宜少于1	5min
	B、解算模式可采用单基线解算模式	
	C、解算模式可采用多基线解算模式	
	D、解算成果,应采用双差固定解	

) .	
	A、质底法	
	B、资格法	
	C、符号法	
	D、点值法	
(20、(2011 年) 我国现行的大地原点、 水准原点分别位于() 。	
	A、北京、 浙江坎门	
	B、北京、 山东青岛	
	C、陕西泾阳、 浙江坎门	
	D、陕西泾阳、 山东青岛	
(21、产权人甲、乙共用一宗地面积为300m2的土地,无独自使用院落。甲、乙分别拥有独立建物面积为100m2、100m2。建筑物的占地面积分别为100m2、50m2,问乙拥有的土地面积权益为() m2。	
	A, 75	
	B、100	
	C、125	
	D、150	
(22、边界线在图上用()的红色实线不间断表示。	
	A、 0.15mm	
	B、0.3mm	
	C、 0.5mm	
	D, 0.4mm	
(23、(2013 年) 在遥感领域, SAR 指() 。	
	A、激光测地雷达	
	B、卫星测高雷达	
	C、合成孔径雷达	
	D、地下管线探测雷达	
(24、地下管线点的测量精度:相对于邻近控制点,点位高程中误差不超过()。	
	A, ± 2 cm	
	$B_{s} \pm 3cm$	

 $C = \pm 4cm$

 $D_{\star} \pm 5 cm$

) 25、陆地高程基准采用()。

	A、1985国家高程基准	
	B、1985高程基准	
	C、吴淞高程	
	D、黄河高程	
() 26、进行相对定向时,需要同名像点个数描述正确的是()。	
	A, 3	
	B、4	
	C、5	
	D, 6	
() 27、(2012 年) 某县级行政区域界线位于地形地物稠密地区。 根据现行《行规》 , 边界协议书附图的比例尺宜选()。	政区域界线测绘
	A、1:5000	
	B、1:10000	
	C、1:25000	
	D、1:50000	
() 28、不同平面坐标系统间常采用相似变换,其变换一般需要转换参数,求解转势及至少需要公共点坐标的个数是()。	英参数的个数以
	A, 4, 2	
	B、4、4	
	C、3、3	
	D, 2, 2	
() 29、(2011 年) 航空摄影测量中, 因地面有一定高度的目标物体或地形自然 摄像片上的像点位移称为航摄像片的()。	起伏所引起的航
	A、倾斜误差	
	B、辐射误差	
	C、畸变误差	
	D、投影差	
()30、(2016年) 地籍图上相邻地物点间距中误差不得大于图上() mm。	
	$A_{\sim} \pm 0.1$	
	B, ± 0.2	
	$C_{\sim} \pm 0.3$	
	$D_{\gamma} \pm 0.4$	
() 31、制图综合中的概括不包括()。	

- A、形状概括 B、点状要素的概括 C、数量特征概括 D、质量特征概括)32、遥感影像计算机自动分类中,主要根据像元间相似度进行分类的方法是()。 A、监督分类法 B、非监督分类法 C、目标分类法 D、层次分类法)33、对同一目标进行重复探测时,相邻两次探测的时间间隔,称为遥感影像的()。 A、空间分辨率 B、光谱分辨率 C、时间分辨率 D、地物分辨率 ()34、下列选择属于基准站网数据处理中需要准备一的数据的是()。 A、水准观测数据 B、太阳和月亮星历 C、似大地水准面模型 D、重力观测数据) 35、线路定测的主要工作内容不包括()。 A、中线测量 B、地形图测绘 C、纵断面测量
 - D、横断面测量
- () 36、像片控制测量的全野外布点方案不需要()。
 - A、内业加密
 - B、布设控制点
 - C、布设高程点
 - D、立体测图
- () 37、下列哪款软件属于国产GIS软件?()
 - A, SuperMap
 - B, ArcView

C, MapInfo D, AutoCAD) 38、凡地块面积在图上小于()时,不宜采用求积仪量算。 A、0.5平方分米 B、0.1平方英尺 C、5平方厘米 D、5平方毫米 () 39、变更权属调查内容包括重新标定()、绘制宗地草图、调查土地用途、填写变更地籍调查表 等工作。 A、图根点 B、墙角点 C、土地权属界址点 D、地类界)40、以下()地形图上不绘出直角坐标网。 A, 1:50000 B、1:100000 C、1:250000 D、1:500000)41、制作DEM格网点的高程赋值遇到河流时处理方式为()。 A、按上下游水位高程的平均高程处理 B、依照上下游水位高程分段内插处理 C、在高程空白区域格网赋予高程值-9999 D、按高程控制区处理分别赋予最大值最小值

) 42、房产合并或分割使幢号变更时,新幢号()。

) 43、下列定位解算中,需要进行模糊度解算的是()。

A、按丘内最小号续编

B、按丘内最大号续编

A、C / A码伪距定位

B、P码伪距定位

D、任意编号

C、按房产区内最大号续编

C、载波相位三差观测值定位

- D、厘米级定位)44、定位定姿系统(POS)在航空摄影测量中的主要用途是()。 A、稳定航摄仪 B、提高航摄效率 C、传输数据 D、获取外方位元素) 45、(2011 年) 在专题地图表示方法中, 能较好地反映制图区域某些点呈周期性现象的数量 特征和变化的方法是()。 A、等值线法 B、定位图表法 C、质底法 D、范围法) 46、建筑物沉降观测中,确定观测点布设位置,应重点考虑的是()。 A、能反映建筑物的沉降特征 B、能保证相邻点间的通视 C、能不受日照变形的影像 D、能同时用于测定水平位移) 47、规范要求,用方向法进行水平角观测时,方向数超过3个应归零。"归零"是指(A、半测回结束前再观测一次起始方向 B、半测回结束后将度盘位置调到0°00′00″ C、一测回结束后将度盘位置调到0°00′00″ D、一测站结束前再观测一次起始方向)48、施工控制网有时分两级布网,次级网的精度()首级网的精度。 A、一定低于 B、一定高于 C、可能高于 D、等于) 49、水准测量要求视线离地面有一定的高度,可以削弱()。 A、i角误差 B、沉降误差
- ()50、电子海图根据用途分为六类,分别是综述、一般、沿海、近岸、港口、码头泊位等电子海 第8/70页

C、标尺零点误差

D、大气折光误差

图。其中,沿海类电子海图的编辑比例尺为()。

A、小于1:1000000

B、小于1:500000, 大于1:1000000

C、小于1:150000, 大于1:500000

D、大于1:150000

【2023年测绘综合能力测试卷(一)参考答案】

一、单项选择题

1, A

【解析】根据现行《房产测量规范》(GB/T17986.1-2000)规定,未封闭的阳台、挑廊,其围护结构外围水平投影面积计算一半面积。故选A。

2, A

【解析】3.3中的内容。将POS和航摄仪集成在一起,通过GPS获取航摄仪的位置参数及IMU测定的航摄仪姿态参数,经IMU、DGPS数据的联合后处理,可直接获得测图所需的每张像片的六个外方位元素,大大减少乃至无须地面控制直接进行定位。

3, D

【解析】本题考查测线观测质量检查的精度概念,现行《海道测量规范》(GB12327—1998)规定为1/2。故选D。

4, A

【解析】根据《海道测量规范》(GB 12327—98)第3.5.4条规定,海道测量中,水深测量的标准图幅尺寸为: ①50cm×70cm; ②70cm×100cm; ③80cm×110cm。

5. A

【解析】根据本节 5.1 中的内容, 房屋内的夹层、 插层、 技术层及其梯间、 电梯间等其层高在 2.20m 以上的部位计算建筑面积。 根据本节 5.3 中的内容, 建筑物内的操作平台、 上料平台及利用建筑物的空间安置箱、 罐的平台不计算建筑面积。

6, C

【解析】地形图的分幅通常有两种:矩形分幅、梯形分幅。大比例尺地形图一般采用矩形分幅方式,中小比例尺地形图通常采用梯形分幅方式。故选C。

7, A

【解析】根据表1.5.4得出答案。

8, B

【解析】网络RTK中,通过基准站网建立区域误差模型,发给流动站,通过差分消去了绝大部分误差,达到厘米级定位精度需要使用载波相位观测值,必须解算模糊度。网络RTK定位仍然是相对定位,至少要同步观测4颗卫星。故选B。

9、C

【解析】现行《房产测量规范》(GB/T17986.1-2000)规定,房产测量统一采用高斯投影。故选C。

10, D

【解析】需求分析阶段调查用户需求、需求数据的收集和分析以及编制用户需求说明书三项工作,整个过程中设计人员与用户必须充分沟通。编制需求分析报告说明书,必须获得用户和设计人员双方的认可。故选D。

11、D

【解析】直线的坐标方位角由坐标纵轴正. 向顺时针量取,取值范围为0°~360°。故选D。

12, C

【解析】根据《全球定位系统(GPS)测量规范》(GB/T 18314—2009)第6.1.3条规定,各级GPS网最简异步观测环或附合路线的边数如表所示。C级GPS网最简异步观测环的边数最多不应超过6条。

13\ B

14、B

【解析】 6° 带投影带的计算公式为N=(L/6)+1,计算可得N=22,即该点投影带号为 22° , 6° 带中央子午线的计算 $L0=N*6-3=129^{\circ}$ 。故选B。

15、B

【解析】根据本节3.5中的规定,比例尺大于或等于1:2000时,高程注记点密度一般为每100cm2为8-20个,只有按照B选项的间距才能做到。

16, B

【解析】2.5中的内容,采用对向观测方法可以减弱大气垂直折光影响。

17, B

【解析】变形物理解释的任务是确定变形体的变形和变形原因之间的关系,解释变形原因。变形物理解释的方法有:①统计分析法;②确定函数法;③混合模型法等。选项B(平均间隙法)主要用于基准点稳定性分析,不属于变形物理解释的方法。故选B。

18, A

【解析】对于GPS测量数据处理,其基线解算,《工程测量规范》(GB50026—2007)第3.2.10条规定:起算点的单点定位观测时间,不宜少于30min;解算模式可采用单基线解算模式,也可采用多基线解算模式;解算成果,应采用双差固定解。选项A,描述不正确。故选A。

19、B

【解析】"制图综合"包括取舍和概括。"取舍"是指选择那些对制图目的有用的信息,把它们保留在地图上,不需要的信息则被舍弃。为了保证同类地图所表达的内容得到基本统一,全地图具有适当的载负量,需要拟定出用数量术语确定的选取标准,通常用"资格法"和"定额法"来实现这一标准。资格法是指以一定数量或质量标志作为选取标准(资格)的方法。

20, D

【解析】西安 80 坐标系的大地原点位于陕西省泾阳县永乐镇, 水准原点位于山东省青岛市观象山 21、C

【解析】分摊土地面积的原则包括: ①各权利人在获得房产证时已签订了合约,明确各权利人拥有的房地产份额或面积,登记时按合约的份额或面积,计算各权利人的用地面积; ②原来没有明确各权利人的用地面积,则以各权利人拥有的房屋建筑面积按比例合理分摊土地面积。分摊时,先分摊基地面积,然后再分摊公共面积。本题中,乙拥有的土地面积权益为100+50/2=125 (m2)。

22, B

【解析】《行政区域界线测绘规范》(GB/T17796-2009)规定,边界线在图上用0.3mm红色实线不间断表示。故选B。

23、C

【解析】3(1) 中的内容, 合成孔径雷达(SAR, Synthetic Aperture Radar)是一种高分辨率成像雷达, 它利用合成孔径原理, 可以在能见度极低的气象条件下得到类似光学照相的高分辨雷达图像。

24, B

【解析】地下管线点的测量精度为:相对于邻近控制点,点位中误差不超过士5cm,高程中误差不超过士3 cm。@##

25, A

【解析】《海道测量规范》(GB12327—1998)规定,高程采用1985国家高程基准,远离大陆的岛、礁,其高程基准可采用当地平均海面。故选A。

26, D

【解析】确定立体像对的5个相对定向元素时,顾及多余观测条件,需要6个或6个以上同名像点。故选D。

27, A

【解析】2.2 中规定, 省级以下行政区采用 1:1 万比例尺, 地形地物稠密地区可适当放大比例 尺。

28, A

【解析】四参数模型(数学方程组计算)应用于两个不同的二维平面直角坐标系之间转换。四参数是同一个椭球内不同坐标系之间进行转换的参数,即:①两个坐标平移量(ΔX , ΔY),即两个平面坐标系的坐标原点之间的坐标差值;②平面坐标轴的旋转角度A,通过旋转一个角度,可以使两个坐标系的X和Y轴重合在一起;③尺度因子K,即两个坐标系内的同一段直线的长度比值,实现尺度的比例转换。通常K值几乎等于1。所以求解转换参数的个数为4。

通常至少需要两个公共已知点,在两个不同平面直角坐标系中的四对XY坐标值,才能推算出这四个未知参数,计算出了这四个参数,就可以通过四参数方程组,将一个平面直角坐标系下一个点的XY坐标值转换为另一个平面直角坐标系下的XY坐标值。

29, D

【解析】1.1(2)中的内容。地面起伏引起的像点位移使得地面目标物体在航摄像片上的构象偏离了 其正射投影的正确位置,又称投影差。

30, D

【解析】根据表 5.5.1 作答。

31、B

【解析】制图综合中的概括分为形状概括、数量特征概括和质量特征概括3个方面。选项A、C、D不符合题意。故选B。

32, B

【解析】监督分类,又称训练分类法,即用被确认类别的样本像元去识别其他未知类别像元的过程。 非监督分类,又称为聚类分析或点群分析,即在多光谱图像中搜寻、定义其自然相似光谱集群组的过程。 程。

33、C

【解析】对同一目标进行重复探测时,相邻两次探测的时间间隔,称为遥感影像的时间分辨率。利用时间分辨率可以进行动态监测和预报,可以进行自然历史变化和动力学分析,可以对历次获取的数据资料进行叠加分析以提高地物识别精度。

34、B

【解析】基准站网数据处理中需要准备的数据有: ①基准站的观测数据及其质量评价; ②原始数据格式转换; ③测站信息文件准备; ④卫星星历准备; ⑤地球极移、章动、岁差、太阳和月亮星历等相关文件准备。故选B。

35, B

【解析】线路定测的主要工作内容包括:中线测量、纵断面图测量、横断面图测量。选项B(带状地形图测绘),属于线路初测的内容,不属于线路定测的内容。故选B。

36, A

【解析】全野外布点方案是指通过野外控制测量获得的像片控制点不需要内业加密,直接提供内业测图定向或纠正使用。

37, A

【解析】SuperMap属于国产GIS软件,ArcVieW和MapInfo属于美国GIS软件,AutoCAD不属于GIS软件。 故选A。

38, C

【解析】《城镇地籍调查规程》(TD/T1001-2012)规定,凡地块面积在图上小于5cm2时,不宜采用求积仪量算。故选C。

39、C

【解析】变更权属调查内容,包括: 重新标定土地权属界址点、绘制宗地草图、调查土地用途、填写变更地籍调查表等工作。故选C。

40, D

【解析】由经纬线构成的图廓线,其东西两边的图廓线为直线表示;南北两边的图廓线以折线表示,对于1:5万及以上比例尺地形图而言,南北两边的图廓可视为直线。1:50万、1:100万地形图上不绘出直角坐标网。

41、B

【解析】根据《基础地理信息数字成果1:500、1:1000、1:2000数字高程模型》(CH/T 9008.2—2010)第6.5条和6.7条规定,静止水域范围内的DEM高程值应一致,其高程值应取常水位高程。流动水域内的DEM高程应自上而下平缓过渡,并且与周围地形高程之间的关系正确、合理。空白区域是指获取的数据源出现由于局部中断等原因无法获取高程的区域,位于空白区域的格网高程值应赋予—9999。根据规定,"流动水域内的DEM高程应自上而下平缓过渡",即制作DEM格网点的高程赋值遇到河流时处理方式为依照上下游水位高程分段内插处理。

42, B

【解析】现行《房产测量规范》(GB/T17986.1-2000)规定,房产合并或分割使幢号变更时,新幢号按 丘内最大号续编。故选B。

43、D

【解析】伪距不含有模糊度,用C/A码、P码伪距进行定位不需要解算模糊度。载波相位三差观测值消除了模糊度参数,也不需要解算模糊度。厘米级定位需要使用载波相位观测值,必须解算模糊度。故选D。

44、D

【解析】定位定姿系统(POS)由GPS和IMU(惯性测量单元)组成,GPS提供摄影点的位置,IMU提供摄影瞬间摄影机的空间姿态。将POS和航摄仪集成在一起,通过GPS获取航摄仪的位置参数及IMU测定航摄仪的姿态参数,经IMU、DGPS数据的联合后处理,可直接获得测图所需的每张像片的六个外方位元素。

45, B

【解析】根据6.2(5)定位图表法的定义可知答案。定位图表法是用图表的形式反映定位于制图区域 某些点的周期性现象的数量特征和变化,如某个区域一年内降雨量的变化图。

46, A

【解析】沉降观测是测量变形体在垂直方向上的位移,观测点布设应该着重考虑反映建筑物的沉降特征。BC两项,"能保证相邻点间的通视"和"能不受日照变形的影像"为受外界限制因素,可通过创造一定条件解决;D项,"能同时用于测定水平位移"反映水平位移,与沉降观测是不同的观测类型。

47, A

【解析】根据《工程测量规范》(GB 50026—2007)第3.3.8条规定,当观测方向不多于3个时,可不归零。"归零"是指半测回结束前再观测一次起始方向(零方向)。

48、C

【解析】本题考查控制网逐级控制的唯一特例。施工控制网有时次级网的精度会高于首级网的精度。 故选C。

49、D

【解析】水准测量视线高度的要求的目的是削弱大气垂直折光误差影响。故选D。

50, C

【解析】根据用途电子海图分为六类,分别为综述、一般、沿海、近岸、港口、码头泊位电子海图。 不同类型电子海图编辑比例尺范围。

2023年测绘综合能力测试卷(二)

得分i	评卷人	_,	单项选择题	(共 50 题,	每题2分,	共计100分)
-----	-----	----	-------	-----------------	-------	---------

- ()1、(2012年) 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
- () 2、南极洲地图一般采用的投影方式为()。
 - A, UTM
 - B、等角方位投影
 - C、等角圆锥投影
 - D、等角圆柱投影
- ()3、(2013 年) 利用水准仪"倒尺法" 放样隧道洞顶标高时, 地面已知点高程为 35.00m, 待定点高程为 38.00m。 若已知点上水准尺读数为 1.50m, 待定点上水准尺的读数为() m。
 - A, 1.50
 - B₂, 2, 00
 - C, 2.50
 - D, 3.00
- () 4、陀螺经纬仪测定的方位角是()。
 - A、坐标方位角
 - B、磁北方位角
 - C、施工控制网坐标系方位角
 - D、真北方位角
- () 5、多源遥感影像数据融合的主要优点是()。
 - A、可以自动确定多种传感器影像的外方位元素
 - B、可以充分发挥各种传感器影像自身的特点
 - C、可以提高影像匹配的速度
 - D、可以自动发现地物的变化规律
- () 6、一般情况下,海底地形图采用专色印刷的四种颜色是()。
 - A、黑、蓝、绿、棕

- B、黑、红、绿、棕
- C、红、蓝、紫、黑
- D、黑、蓝、紫、棕
- () 7、下列选项不属于定线和拨地测量校验的是()。
 - A、图形校核
 - B、控制点校核
 - C、界址点校核
 - D、坐标校核
- () 8、航摄比例尺S的计算公式为()。
 - A、S=摄影机主距/相对航高
 - B、S=摄影机焦距/相对航高
 - C、S=摄影机主距/绝对航高
 - D、S=摄影机焦距/绝对航高
- () 9、(2013 年) 确定栅格数据单元属性的方法中, 常用于分类图斑较小、 狭长的地理要素的 赋值方法是()。
 - A、中心归属法
 - B、长度占优法
 - C、面积占优法
 - D、重要性法
- ()10、基础地理数据更新主要涉及()5个步骤。
 - A、确定更新策略、变化信息提取、变化数据采集、现势性数据生产、现势性数据提供
 - B、确定更新策略、变化信息提取、变化信息识别、现势性数据生产、现势性数据提供
 - C、确定更新技术、变化信息提取、变化数据采集、现势性数据生产、现势性数据提供
 - D、确定测绘方法、变化信息提取、变化数据采集、现势性数据生产、现势性数据提供
- ()11、国家一、二等水准测量单一水准路线高差闭合差的分配原则是()。
 - A、按距离成比例反号分配
 - B、按距离成比例正号分配
 - C、按测段平均反号分配
 - D、按测段平均正号分配
- () 12、确定栅格数据单元属性的方法中,常用于分类图斑较小、狭长的地理要素的赋值方法是 ()。
 - A、中心归属法
 - B、长度占优法

	C、面积占优法	
	D、重要性法	
(13、以下属于权属变更的是()。	
	A、房屋的新建	
	B、房屋建筑结构、层数的变化	
	C、地名、门牌号的更改	
	D、房屋他项权利范围的变化和注销	
(14、(2012年)现行《遥感影像公开使用管理规定(试行)》规定,公众版网络地理数据的影像分辨率不得优于()m。	捏信息服务
	A、 0.5	
	B、1.0	
	C、2.5	
	D、5.0	
(15、GIS标准的主要内容分()。	
	A、硬件设备的标准、人员方面的标准、数据和格式的标准、数据集标准	
	B、硬件设备的标准、软件方面的标准、数据和格式的标准、数据集标准	
	C、硬件设备的标准、需求方面的标准、数据和格式的标准、数据集标准	
	D、硬件设备的标准、管理方面的标准、数据和格式的标准、数据集标准	
(16、按照现行《国家三角测量规范》规定,二等三角测量采用方向观测法时,三角开差不得超过()。	》最大闭合
	A、3.5"	
	B、7.0"	
	C、1.0"	
	D, 9.0"	
(17、(2011 年) 按现行《行政区域界线测绘规范》, 边界协议书附图中界桩点的误差不应超过相应比例尺地形图图上() mm。	为最大展点
	$A_{\sim} \pm 0.1$	
	B, ± 0.2	
	$C_{\sim} \pm 0.3$	
	$D_{x} \pm 0.4$	
(18、(2011年) 下列关于制图综合物体选取顺序的说法, 错误的是()。	
	A、从主要到次要	

B、从高等级到低等级

C、从大到小 D、从数量到质量 () 19、大地坐标系的基准面是()。 A、地球表面 B、大地水准面 C、参考椭球面 D、似大地水准面) 20、相比于全站仪测量, GPS定位对点位一般不特别要求()。 A、点位应视野开阔,视场内障碍物高度角不宜超过10° B、远离大功率无线电发射源(如电视台、微波站等),其距离不小于200m C、附近不应有强烈反射卫星信号的物件(如大型建筑物等) D、至少与另一个GPS点相互通视) 21、(2016 年) 在一定程度上反映被注制图对象数量特征的地图注记要素是()。 A、字级 B、字列 C、字隔 D、字体) 22、(2017 年) 进行 1: 1000 成图的航摄规划设计时, 采用的 DEM 比例尺宜为()。 A, 1:500 B、1:1 万 C、1: 2.5 万 D、1:5 万) 23、(2015 年) 某水准仪标称精度为偶然中误差≤1.0mm/km, 按照我国水准仪系统标准规 定, 该仪器的型号是()。

A、平地、丘陵±0.25mm, 山地、高山地±0.50mm

A, SO

B_sS1

C_sS3

D₅ S10

- B、平地、丘陵±0.50mm, 山地、高山地±0.75mm
- C、平地、丘陵±0.75mm, 山地、高山地±1.00mm

D、平地、丘陵±1.00mm, 山地、高山地±1.50mm) 25、空中三角测量相对定向中,每个像对连接点应分布均匀,自动像对定向时,每个像对连接 点数目一般不少于()个。 A, 10 B、15 C₂₀ D, 30 () 26、GPS的组成部分不包括()。 A、空间部分 B、地面监控部分 C、用户部分 D、售后服务部分 () 27、下列选项不属于电子地图功能的是()。 A、地图构建功能 B、地图管理功能 C、地图概括功能 D、地图的自动更新 ()28、利用虚拟基站技术与主辅站技术时,为了保证服务有效,网中两个相令B基站之间的距离最 大不宜超过()。 A, 20km B, 30km C, 80km D_s 50km ()29、市政工程施工设计阶段需要的地形图比例尺一般为()。 A, 1:100~1:200 B, $1:500\sim1:1000$ $C, 1:2000\sim1:5000$ D、1:10000) 30、大比例尺数字地形图平面和高程精度的检查中,用钢尺或测距量测相邻地物点的距离,量 测边数每幅图一般不少于()处。 A, 8 B, 10 C, 15

D, 20) 31、(2015 年) 我国标准分幅 1:25 万地貌图上表示的主要专题要素是()。 A、地貌形态成因类型 B、地貌构造类型 C、地貌起伏形态变化 D、地貌结构与地形变化 ()32、(2018年) 重力测量成果不包括()。 A、平面坐标值 B、垂线偏差值 C、高程值 D、重力值) 33、(2015年) 地形图数据拓扑检查是对() 的检查。 A、空间数据精度 B、属性数据完整性 C、空间数据关系 D、属性数据准确性 ()34、(2012年) 摄影测量共线方程是按照摄影中心, 像点和对应的() 三点位于一条直线 上的几何条件构建的。 A、像控点 B、模型点 C、地面点 D、定向点 () 35、下面遥感卫星全色波段的空间分辨率最高的是()。 A, IKONOS B, TM C, QuickBird D, ASTER)36、(2016年) 在某省会城市中心商业区开展地籍图测绘工作, 宜选用的成图比例尺为() A, 1:500 B₂ 1:1000 C, 1:2000 D、1:5000

()37、摄影测量共线方程包括像点坐标、对应的地面点坐标、像 个参数。	片主距、外方位元素共()
	A、8	
	B、10	
	C、12	
	D、14	
()38、以下属于国家基本比例尺的是()。	
	A、1:30万	
	B、1:25万	
	C、1:20万	
	D、1:15万	
()39、(2013 年) 海洋测量中, 采用 GPS 进行控制测量时, ()cm。	海控一级点定位误差不超过
	$A_{\sim} \pm 10$	
	B、±15	
	C、±20	
	D、±25	
()40、海图符号旁两个尺寸并列的,第一个数字表示符号主要部 要部分的宽度。	分的(),第二个数字表示符号主
	A、大小	
	B、面积	
	C、高度	
	D、直径	
()41、地下管线隐蔽管线点的探查精度要求:其平面位置限差为 小于1m时按1m计。)	()。(注: h为管线中心的埋深,
	A、 0. 1h	
	B、0.15h	
	C、 0. 2h	
	D、 0. 3h	
()42、界址调查过程一般为()。	
	A、指界一界址线设定一设定界址点	
	B、设定界址点一指界一界址线设定	
	C、界址线设定一指界一设定界址点	

D、指界一设定界址点) 43、(2013 年) 依据地形图资料和幅面大小设计地形时, 所确定的图幅比例尺通常称为() A、平均比例尺 B、基本比例尺 C、局部比例尺 D、主比例尺)44、三角高程测量要求对向观测竖直角,计算往返高差,主要,目的是()。 A、有效地抵偿或消除竖直角读数误差的影响 B、有效地抵偿或消除距离测量误差的影响 C、有效地抵偿或消除球差和气差的影响 D、有效地抵偿或消除度盘分划误差的影响) 45、水准测量时,应使前后视距尽可能相等,其目的是削弱()的误差影响。 A、十字丝横丝不垂直于仪器竖轴 B、仪器视准轴不平行于水准管轴 C、圆水准器轴不平行于仪器竖轴 D、仪器视准轴不垂直于水准管轴)46、房屋建筑结构可分为砖木结构、混合结构、()、钢结构、钢筋混凝土结构和其他结 构。 A、砖混结构 B、土木结构 C、钢和钢筋混凝土结构 D、石结构)47、地图集设计时,一般要确定页码和印张数量,一个标准印张折叠成标准8开本后等于() 个页码。 A, 4 B, 8 C_v 16 D, 32)48、(2018年) 在等高线地形图中, 山脊线也被称为()。 A、计曲线

B、间曲线

C、汇水线

- D、分水线
- ()49、(2013年) 下列测量方法中, 最适合测绘建筑物立面图的是()。
 - A、三角高程测量
 - B、地面激光扫描
 - C、精密水准测量
 - D、GPS-RTK 测量
- ()50、建立1980国家坐标系所采用的参考椭球是()。
 - A、克拉索夫斯基椭球
 - B、1975国际椭球
 - C、高斯椭球
 - D、1980国际椭球

【2023年测绘综合能力测试卷(二)参考答案】

一、单项选择题

1, D

【解析】数字影像的分辨率: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。对于数字航空影像或航天遥感影像而言,影像分辨率通常是指地面分辨率,一般以一个像素所代表地面的大小来表示,即地面采样间隔(GSD, GroundSamplingDistance),单位为米/像素。

2, B

【解析】在两极地区适宜用正轴方位投影。UTM是通用横轴墨卡托投影(UniversalTransverseMercatorProjection, UTM.。故选B。

3, A

【解析】地面已知点高程为 35m, 加上水准尺读数 1.5m 得出视线高为 36.5m。由于使用"倒尺法" 观测洞顶高程为 38m, 故水准尺的读数为 38-36.5=1.5 (m)

4、D

【解析】陀螺经纬仪是一种将陀螺仪和经纬仪集成在一起的测量仪器。它利用陀螺仪本身的物理特性 及地球自转的影响,实现自动寻找真北方向,从而测定任意测站上任意方向的大地方位角。

5、B

【解析】通过对多传感器的数据进行融合,能够发挥各种传感器影像自身的特点,从而得到更多的信息。故选B。

6, D

【解析】海图上用不同形状、颜色和大小表示物体或现象的位置、性质和分布范围的方法,是海图内容要素的主要表示方法。根据《海底地形图编绘规范》(GB/T 17834—99)第11.1.1条规定,海底地形图一般采用黑、蓝、紫、棕四色印刷。

7、C

【解析】在定线和拨地测量过程中,应进行校核测量。校验测量包括:①控制点校核;②图形校核; ③坐标校核。故选C。

8. A

【解析】航摄像片的比例尺是指像片上的一个单位距离所代表的实际地面距离。对于平坦地区拍摄的垂直摄影像片,像片比例尺为摄影机主距和像片拍摄处的相对航高H的比值,即S=摄影机主距/相对航高=f/H,摄影比例尺越大,像片地面分辨率越高,越有利于影像的解译和提高成图的精度。实际工作中,摄影比例尺要根据测绘地形图的精度要求与获取地面信息的需要来确定。

9、C

10, A

【解析】基础地理数据更新主要涉及:确定更新策略、变化信息提取、变化数据采集、现势性数据生产、现势性数据提供5个步骤。故选A。

11, A

【解析】单一水准路线高差闭合差的分配原则有:①按距离成比例反号分配;②按测站数成比例反号分配。其中,国家一、二等水准测量单一水准路线和在地势平坦的地区一般采用按距离成比例反号分配的方式。

12, D

【解析】确定栅格数据单元属性的方法包括:①中心归属法,每个栅格单元的值以网格中心点对应的面域属性值来确定,对于具有连续分布特征的地理要素,如降水分布、人口密度等问题,中心法是被首要选用的;②长度占优法,每个栅格单元的值以网格中线的大部分长度所对应的面域的属性值来确定;③面积占优法,每个栅格单元的值以在该网格单元中占据最大面积的属性值来确定。此法常见于分类较细,地物类别图斑较小的情况;④重要性法,根据栅格内不同地物的重要性程度,选取特别重要的空间实体决定对应的栅格单元值。此法常见于具有特殊意义而面积较小且不在栅格中心的地理要素。尤其是点、线状地理要素,如城镇、交通枢纽、交通线、河流水系等。

13、D

【解析】房屋的新建、房屋建筑结构、层数的变化、地名、门牌号的更改属现状变更,房屋他项权利范围的变化和注销是权属变更。故选D。

14, A

15, B

【解析】GIS标准的主要内容分为:硬件设备的标准、软件方面的标准、数据和格式的标准、数据集标准。故选B。

16, A

【解析】根据《国家三角测量规范》(GB/T 17942—2000)第3.6.1 \sim 3.6.4条规定,三角形网测量技术要求。

17, B

【解析】3.2 中的内容, 边界协议书附图中界桩点的最大展点误差不超过相应比例尺地形图图上±0.2mm。

18, D

【解析】2.2中的内容。在大量的制图物体中选出较大的或较重要的物体表示在地图上,舍弃次要的物体。选取物体的顺序为从主要到次要,从大到小,从高等级到低等级。

19、C

【解析】大地坐标系以参考椭球面为基准面,地面点的位置用大地经度、大地纬度和大地高表示;大地水准面是高程系统的基准面;我国高程系统是正常高系统,其基准面是似大地水准面。故选C。

20, D

【解析】GPS定位只要能观测到4颗以上卫星,可以直接确定该点的坐标,一般不强调至少与另一个GPS点相互通视。故选D。

21, A

【解析】根据2.3中的内容,不同字大(字级)可以反映地物的重要程度和数量等级。

22, B

【解析】根据表 7.2.1 得出答案。

23、B

【解析】水准仪型号中的字母D、S分别为"大地测量"和"水准仪"汉语拼音的第一个字母,字母后的数字表示仪器每公里高差测量的中误差(以毫米为单位)。

24, B

【解析】考查地形图地物点的平面位置中误差精度规定,参见表9-5。选项A、C、D不符合题意。故选B。

25, D

【解析】根据《低空数字航空摄影测量内业规范》(CH/Z 3003—2010)第5.2条规定,空中三角测量相对定向中,每个像对连接点应分布均匀,自动像对定向时,每个像对连接点数目一般不少于30个,人工相对定向时,每个像对连接点数目一般不少于9个。

26, D

【解析】目前主要的定位系统是以航天技术为基础,以高速运动的卫星瞬间位置作为已知数据,采用空间距离后方交会的方法,计算待测点位置的系统。GPS的组成部分通常由空间部分、控制部分和客户端三部分组成。

27, D

【解析】电子地图的功能有地图构建功能、地图管理功能、检索查询功能、数据更新功能、地图概括功能、输出功能。电子地图更新方便,但也是人机合作,不是自动更新。选项A、B、C不符合题意。故选D。

28, C

【解析】虚拟基站技术(VRS)与主辅站技术(MAC)服务半径可以达到40km左右,因此网中两个相邻基站之间的距离最大不宜超过80km。故选C。

29、B

【解析】根据《工程测量规范》(GB 50026—2007)表规定,市政工程施工设计阶段需要的地形图比例尺一般为1:500~1:1000。

30, D

【解析】对于大比例尺数字地形图平面和高程精度的检查,检测点的平面坐标和高程采用外业散点法按测站点精度施测,每幅图一般各选取20~50个点。用钢尺或测距量测相邻地物点的距离,量测边数每幅图一般不少于20处。故选D。

31, A

【解析】地貌图是反映各种不同地貌的外部形态特征及成因、年代、发展过程、发育程度以及相互关系的专题地图。

32, B

【解析】根据 6 中的内容, 各类重力点均必须测定坐标和高程。

33、C

34, C

【解析】1.3(1)中的内容。在摄影成像过程中,摄影中心S(XS, YS, ZS)、像点a(x, y) 及其对应的地面点A(X, Y, Z) 三点位于一条直线上。

35, C

【解析】IKONOS,TM,QuickBird和ASTER的全色波段的空间分辨率分别是1m、15m、0.61m和15m。

36, A

【解析】中心商业区房屋密集, 宜选用 1:500 比例尺成图。

37, C

【解析】共线方程,即中心投影的构像方程,即在摄影成像过程中,摄影中心S、像点A及其对应的地面点A三点位于一条直线上。此时,摄影中心S点的物方空间坐标(XS,YS,ZS)、像点A的像片坐标(x,y)以及对应地面点A的物方空间坐标(XA,YA,ZA)满足共线方程式:

其中,像点坐标2个元素、对应的地面点坐标3个元素、像片主距1个元素、外方位元素6个元素共12个参数。

38, B

【解析】国家基本比例尺地形图系列为1:500、1:1000、1:2000、1:5000、1:1万、1:2.5万、1:5万、1:10万、1:25万、1:50万、1:100万11种比例尺。

39、B

【解析】根据表2.2.2,海控一级点用传统方法测量时相对误差不大于1/5万,采用GPS方法测量时定位误差不大于0.2m。

40, C

【解析】《中国海图图式》(GB12319—1998)规定,海图符号旁两个尺寸并列的,第一个数字表示符号主要部分的高度,第二个数字表示符号主要部分的宽度。故选C。

41, A

【解析】地下管线隐蔽管线点的探查精度一般为: ①位置限差为0.1h; ②埋深限差为0.15h(h为管线中心的埋深,小于1m时按1m计)。故选A。

42, A

【解析】界址调查过程一般分为指界、界址线设定、设定界址点三个步骤。故选A。

43、D

【解析】地图上标明的比例尺是指投影中标准线上的比例尺(即地图主比例尺)。

44、C

【解析】三角高程测量要求对向观测竖直角,计算往返高差,主要目的是有效地抵偿或消除球差和气差的影响。故选C。

45、B

【解析】水准仪的视准轴应平行于水准管轴,两轴在竖平面上的投影所夹的角称为i角,由i角带来的误差称为i角误差,在进行水准测量时,使前后视距尽可能相等,就可以减弱或消除i角误差。故选B。

46, C

【解析】根据现行《房产测量规范 第1单元:房产测量规定》(GB/T 17986—2000)第5.6.7条规定,房屋建筑结构是指根据房屋的梁、柱、墙等主要承重构件的建筑构件的建筑材料划分类别,具体分类标准按附录A中的表执行。由表易知题中应填入的是钢和钢筋混凝土结构。

47、C

【解析】一个标准印张指的是纸张的一个印刷面,一全张纸两面印刷后就是两个印张。所以一个标准印张折叠成标准8开本后等于16个页码。

48、D

【解析】根据图3.3.1得出答案。

49, B

【解析】激光扫描技术突破了传统的单点测量, 可直接获取点云数据, 在本题的选项中最适合测绘 立面图

50, B

【解析】建立1980国家大地坐标系所采用的参考椭球是1975国际椭球。故选B。

2023年测绘综合能力测试卷(三)

得分	评卷人	 当而选择 斯	(北50斯		共计100分)
		平	(六)0应,	中巡星刀,	六月100万7

- ()1、绘制房屋测量草图时,室内墙体凹凸部位在()m以上的均应表示。 A, 0.1 B₂ 0.2 C, 0.5 D, 1.0 () 2、凡被权属界址线所封闭的地块称为()。 A、宗地 B、街坊 C、单位 D、街道 ()3、(2015年) 实施地理信息系统工程时, 第一步要做的工作一般是()。 A、方案设计 B、数据采集 C、系统开发 D、需求调研 () 4、(2015年) 湖北省行政区域代码为 420000, 湖南省行政区域代码为 430000, 则湖北湖 南省级界线的编号为()。 A, 4243 B, 4342 C, 420000430000 D, 430000420000 () 5、在相邻两条基本等高线之间补充测绘的等高线, 称为()。
 - A、首曲线
 - B、计曲线
 - C、间曲线
 - D、助曲线
- () 6、GIS工程设计中的系统分析核心是()。
 - A、需求分析

- B、可行性分析 C、业务调查 D、逻辑分析
- ()7、房产测量时,丘的编号按()级编号。
 - A, <u>_</u>
 - B、≡
 - C、四
 - D、 Fi.
- () 8、水准面有无穷多个,大地水准面是唯一的,那些异于大地水准面的水准面与大地水准面()。
 - A、重合
 - B、垂直
 - C、相等
 - D、不一定平行
- () 9、地图成果归档应按要求提交电子版文档和正本原件的纸质文档,数据成果资料用光盘介质归档,每个案卷内均须有()。
 - A、光盘
 - B、病毒检验文件
 - C、卷内目录
 - D、成果质量检查表
- ()10、(2011年) 现行界线测绘应采用的坐标系统与高程基准是()。
 - A、2000 国家大地坐标系和 1985 国家高程基准
 - B、1980 西安坐标系和 1985 国家高程基准
 - C、2000 国家大地坐标系和 1956 年黄海高程系
 - D、1980 西安坐标系和 1956 年黄海高程系
- ()11、(2016年) 海道测量中, 灯塔的灯光中心高度起算面是()。
 - A、平均海水面
 - B、理论最低海水面
 - C、似大地水准面
 - D、平均大潮高潮面
- ()12、地块内如有几个土地利用类别时,以()符号标出分界线,分别标注利用类别。
 - A、地类界
 - B、注记

C、地物 D、地形) 13、在地形图中,表示测量控制点的符号属于()。 A、比例符号 B、半比例符号 C、非比例符号 D、地貌符号 () 14、B级GPS网观测时,三个时段的数据利用率分别为: 79.2%,85.0%,92.3%。则按规范要求必 须重测的时段数是()个。 A, 0 B、1 C, 2 D, 3) 15、P码属于()。 A、载波相位 B、伪随机噪声码 C、载波信号 D、随机噪声码) 16、(2016 年) 经纬仪测角时出现误差的原因是()。 A、仪器校正不完善 B、十字丝分划板位置不准确 C、目标成像与十字丝面未重合 D、物镜焦点误差 () 17、"4D"产品指的是()。 A:DEM, DOM, DR G, DLG A, DEM, DTM, DSM, DLM B, DEM, DOM, DSM, DLM C, DSM, DSM, DR D, DLG) 18、某地区最大冻土深度1.2米,埋设B级GPS点土层天线墩需要挖坑深度为(

A, 1.7

- B、1.8 C、1.9 D₂ 2.0 ()19、海图制图综合中,进行形状的化简的方法不包括()。 A、删除 B、合并 C、省略 D、夸大 ()20、(2014年)下列测量方法中,可用于地下工程竖井平面联系测量的是()。 A、陀螺经纬仪法 B、GPS 定位法 C、三角高程测量法 D、导线测量法 ()21、(2017年) 下列关于房屋测量草图内容及记录的说法中错误的是()。 A、住宅房号应注记在该户中间部位 B、房屋外墙及内部分隔墙均用单实线显示 C、房屋凸出墙体 0.2 米的烟道应予显示 D、室内净空边长及墙体厚度均取自厘米) 22、下列关于互联网地图服务的说法中,错误的是()。 A、提供地理信息浏览查询 B、一般采用C/S模式 C、一般采用SOA架构 D、基于开放的标准 ()23、(2012年) 航摄法生产数字地形图时, 若采用全野外布点法, 无须进行的作业步骤是
 - A、像控点测量

() .

- B、数据采集
- C、数据编辑
- D、空中三角测量
- ()24、大地测量数据库的组成中不包括()。
 - A、大地测量数据
 - B、应用系统

	C、管理系统	
	D、支撑环境	
() 25、地籍平面控制点相对于起算点的点位中误差不超过() cm。	
	A, ± 3	
	B、±5	
	C、±7.5	
	$D_{s} \pm 10$	
() 26、(2013 年) 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	
()27、边界线标绘工作中,界桩点,界线转折点及界线经过的独立地物点相对于邻近固定地的平面位置中误差一般不应大于图上()。	物点
	A、 ±0.3mm	
	$B_{s} \pm 0.4$ mm	
	$C_{\gamma} \pm 0.5$ mm	
	D、 ±0.6mm	
() 28、对于两开挖洞口间长度小于4km的隧道工程,其相向施工中线在贯通面上的高程贯通 不应大于()。	 ,
	A. 30mm	
	B、50mm	
	C, 70mm	
	D. 100mm	
() 29、我国地理信息系统的发展自20世纪()起步。	
	A、60年代初	
	B、70年代初	
	C、80年代初	
	D、90年代初	
()30、航空摄影测量绝对定向的基本任务是()。	
	A、实现两个影像上同名点的自动匹配	
	B、恢复两个影像间的位置和姿态关系	

C、将立体模型纳入地图测量坐标系统

- D、消除由于影像倾斜产生的像点位移)31、路线的()是沿线路布测水准点,作为线路基本高程控制。 (A、基平测量 B、护桩 C、中平测量 D、中桩)32、(2013年)海洋测量定位中,双曲线法属于()定位方法。 A、光学 B、无线电 C、卫星 D、水声) 33、下列不属于数据库设计需求分析工作的是()。 A、调查用户需求 B、需求数据的收集和分析 C、数据库模式的设计 D、编制用户需求说明书) 34、在专题地图表示方法中,适合表示呈间断成片分布的面状对象的是()。 A、定位符号法 B、范围法 C、质底法 D、点数法) 35、(2012年) 现行《海道测量规范》 规定, 可直接用于测图比例尺为 1:2000 水深测量 的平面控制点是()。 A、海控一级点 B、海控二级点 C、测图点 D、图根点) 36、(2015 年) 地籍图上某宗地编号为 GB00005/071, 其中分母"071" 表示()。 A、宗地号 B、地籍区号
- ()37、(2011 年) 地籍管理的内容包括土地调查、 土地登记、 土地统计、 土地分等定级估 第34/70页

C、地籍子区号

D、地类编号

- 价、() 等
 A、地籍档案建立
 B、地籍图测绘
 - C、界址点测定
 - D、宗地图测绘
- ()38、按照现行《基础地理信息标准数据基本规定》,1:10000基础地理信息地图投影方式采用 ()。
 - A、正轴等角割圆锥投影
 - B、通用墨卡托投影
 - C、等距离圆锥投影
 - D、高斯一克吕格投影
- ()39、航空摄影测量测绘地形图比例尺一般为()。
 - A, 1:500~1:5000
 - B、1:500~1:50000
 - C, 1:1000~1:5000
 - D, 1:1000~1:50000
- ()40、下列投影方式最适宜编制各种航海图的是()。
 - A、圆锥投影
 - B、方位投影
 - C、等角圆柱投影
 - D、高斯投影
- ()41、(2015 年) 若要求专题地理信息数据与基础地理信息数据能重叠显示, 两者的() 必须保持一致。
 - A、坐标系统
 - B、数据格式
 - C、拓扑关系
 - D、比例尺
- () 42、某点的大地坐标为N20.5°、E119.5°,按高斯投影3°带的分带投影,该点所在3°带的带 号及其中央子午线经度分别为()。
 - A, 20, 119°
 - B, 40, 120°
 - C, 119, 20°
 - D, 39, 120°

以上内容仅为本文档的试下载部分,为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文,请访问: https://d.book118.com/75531122232
0011223