

کد کنترل

504

F

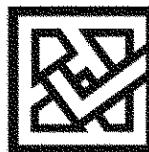
504F

آزمون (نیمه‌تمركز) ورود به دوره‌های دکتری – سال ۱۴۰۲

دفترچه شماره (۱)

صبح پنج شنبه

۱۴۰۱/۱۲/۱۱



جمهوری اسلامی ایران
وزارت علوم، تحقیقات و فناوری
سازمان سنجش آموزش کشور

«اگر دانشگاه اصلاح شود، دولت اصلاح می‌شود.»
آیات حکیمی (ره)

مهندسی نقشه‌برداری – سنجش از دور (کد دور ۲۳۱۹)

زمان پاسخ‌گویی: ۱۳۵ دقیقه

تعداد سوال: ۴۵

عنوان مواد امتحانی، تعداد و شماره سوالات

ردیف	مواد امتحانی	تعداد سوال	از شماره	تا شماره
۱	مجموعه دروس تخصصی: – فتوگرامتری – زئودزی – پردازش رقومی تصاویر سنجش از دور – کاربردهای سنجش از دور	۴۵	۱	۴۵

این آزمون نمره منفی دارد.

استفاده از ماشین حساب مجاز نیست.

حق چاپ، تکثیر و انتشار سوالات به هر روش (الکترونیکی و...) پس از بروز از آزمون، برای تمامی اشخاص حقیقی و حقوقی تنها با مجوز این سازمان مجاز می‌باشد و با مخالفین برای مقررات و قنایت ممنوع شود.

* داوطلب گرامی، عدم درج مشخصات و امضا در مندرجات جدول زیر، بهمنزله عدم حضور شما در جلسه آزمون است.

اینجانب با شماره داوطلبی با آگاهی کامل، یکسان بودن شماره صندلی خود با شماره داوطلبی مندرج در بالای کارت ورود به جلسه، بالای پاسخ نامه و دفترچه سوالات، نوع و کد کنترل درج شده بر روی جلد دفترچه سوالات و پایین پاسخ نامه ام را تأیید می نمایم.

امضا:

مجموعه دروس تخصصی (فتوگرامتری - ژئودزی - پردازش رقومی تصاویر سنجش از دور - کاربردهای سنجش از دور)

۱- آنکه در تصحیح خطاهای سیستماتیک موجود در نوارهای یک بلوک فتوگرامتری، از چند جمله‌ای‌های زیر استفاده شود، کدام مورد نادرست است؟

$$\begin{cases} \Delta X = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 - y(b_1 + 2b_2 x) + z(c_1 + 2c_2 x) \\ \Delta Y = b_0 + b_1 x + b_2 x^2 + y(a_1 + 2a_2 x) - z(d_1 + 2d_2 x) \\ \Delta Z = c_0 + c_1 x + c_2 x^2 + y(a_1 + 2a_2 x) + z(d_1 + 2d_2 x) \end{cases}$$

(۱) بهایی هر نقطه در سطح نوار ۳ مغایله‌هی توان نوشت.

(۲) در تعديل سه‌بعدی نوار ۱۱ پارامتر مجھوں وجود دارد.

(۳) تعديل مسطحاتی و ارتفاعی نوار را می‌توان به طور جداگانه انجام داد.

(۴) حداقل برای تعديل هر نوار به ۳ نقطه کنترل ارتفاعی و ۲ نقطه کنترل مسطحاتی نیاز است.

۲- طول ضلع یک ساختمان در عکس هوایی قائم با مقیاس متوسط $\frac{1}{4000}$ با دقت ۱۴۰ میکرون اندازه‌گیری شده

است. نقشه پلان قابل ترسیم از این ساختمان در بهترین حالت حدوداً چه مقیاسی خواهد داشت؟ (حدّ خطای مجاز ترسیم نقشه، $2/5$ میلی‌متر در مقیاس نقشه است).

$$(1) \frac{1}{2000}$$

$$(2) \frac{1}{2500}$$

$$(3) \frac{1}{3000}$$

$$(4) \frac{1}{1500}$$

در خصوص مقیاس عکس هوایی قائم، هنگام فراهم بودن اطلاعات مورد نیاز کدام عبارت همواره درست است.

(۱) مقیاس برای هر نقطه در عکس قابل محاسبه است.

(۲) مقیاس در کل سطح عکس ثابت و قابل محاسبه است.

(۳) مقیاس صرفاً برای هر خط میان دو نقطه عکس قابل ملاحظه است.

(۴) مقیاس فقط در طراحی پرواز قابل تعریف بوده و قابل محاسبه از عکس نیست.

۳- در کدام حالت زیر تعریف **Datum** در فضای سه‌بعدی شیئی، بدون نقصان است؟

(۱) دو امتداد موازی و معلوم

(۲) دو امتداد متقاطع

(۳) دو امتداد متنافر و معلوم

(۴) یک امتداد و یک نقطه سه‌بعدی معلوم روی آن

- ۵ مجموع درجه آزادی محاسبات در هر سه عملیات بیان شده در موارد الف، ب و ج، کدام است؟
- الف - توجیه مطلق: تعداد نقاط کنترل کامل برابر ۸، نقاط کنترل مسطحاتی برابر ۴ و نقاط کنترل ارتفاعی برابر ۵
- ب - ترفیع فضایی: تعداد نقاط کنترل کامل برابر ۸، نقاط کنترل مسطحاتی برابر ۶ و نقاط کنترل ارتفاعی برابر ۴
- ج - تبدیل DLT: تعداد نقاط کنترل کامل برابر ۱۳، نقاط کنترل مسطحاتی برابر ۵ و نقاط کنترل ارتفاعی برابر ۷
- ۸۱ (۲) ۸۲ (۱)
۶۶ (۴) ۶۷ (۳)
- ۶ معادله اساسی ماتریس بنیادی (F) برای توصیف شرط هم‌صفحه‌ای در یک جفت تصویر به ترتیب زیر است.
- در این صورت حداقل تعداد نقاط گرهی لازم برای برآورد خطی عناصر ماتریس بنیادی جفت تصویر کدام است؟
- (x₁, y₁) بیانگر مختصات پیکسلی نقاط گرهی در تصویر چپ، (x₂, y₂) بیانگر مختصات پیکسلی نقاط گرهی در تصویر راست و f_{۱۱} تا f_{۳۳} بیانگر عناصر ماتریس بنیادی هستند.)
- $x_1x_2f_{11} + x_2y_1f_{12} + x_2f_{13} + y_2x_1f_{21} + y_2y_1f_{22} + y_2f_{23} + x_1f_{31} + y_1f_{32} + f_{33} = 0$
- ۸ (۲) ۹ (۱)
۵ (۴) ۷ (۳)
- ۷ تبدیل افاین دو بعدی در فتوگرامتری، دارای ۶ ضریب مجهول بوده و برای برآورد آنها نیاز به حداقل ۳ نقطه کنترل است. میان این ۳ نقطه چه قید هندسی باید وجود داشته باشد تا بتوان ضرایب مجهول این تبدیل را برآورد کرد؟
- (۱) سه نقطه نباید بر روی یک خط واقع باشند.
 (۲) سه نقطه باید تشکیل یک مثلث قائم الزاویه بدهند.
 (۳) سه نقطه باید تشکیل یک مثلث متساوی الاضلاع بدهند.
 (۴) هیچ محدودیت هندسی برای ۳ نقطه در تبدیل افاین وجود ندارد و در هر شرایط هندسی که باشند امکان برآورد ضرایب تبدیل وجود دارد.
- ۸ نمای یک ساختمان در یک تصویر هوایی رقومی قائم ثبت شده است. اگر طول نمای (AB) در روی تصویر برابر ۱۰۰ پیکسل و مختصات پیکسلی نقطه بام (A) برابر (۱۸۰۰, ۳۲۰۰) پیکسل و مختصات پیکسلی نقطه اصلی در تصویر برابر (۱۵۰۰, ۲۸۰۰) پیکسل باشد، آنگاه ارتفاع ساختمان از نقطه پای ساختمان (B) چند متر است؟ (ارتفاع پرواز هواییما از پای ساختمان برابر ۲۰۰۰ متر است).
- ۴۰ (۱)
۳۰ (۲)
۲۰ (۳)
۱۰ (۴)
- ۹ در یک تصویر رقومی قائم، طول باند فرودگاه برابر ۳۲۰۰ پیکسل اندازه‌گیری شده است. اگر همین طول بر روی نقشه‌ای با مقیاس $\frac{1}{8000}$ برابر ۱۰۰ میلی‌متر باشد، آنگاه مقیاس تصویر قائم در محدوده باند فرودگاه کدام است؟ (اندازه هر پیکسل تصویر ۲۰ میکرون است).

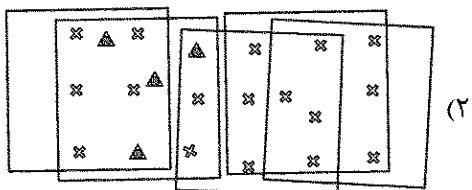
$$\frac{1}{250}$$

$$\frac{1}{1500}$$

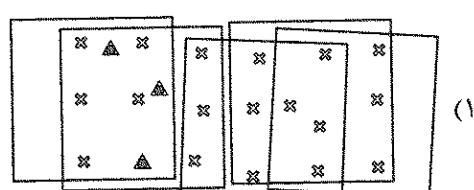
$$\frac{1}{2500}$$

$$\frac{1}{12500}$$

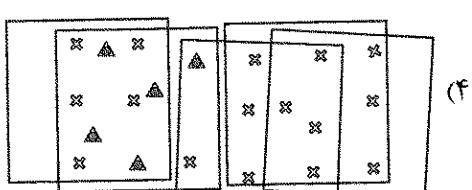
- ۱۰ در کدام مجموعه از تصاویر با نقاط گرهی و کنترل مشخص شده، امکان انجام مثلثبندی هوایی به دلیل نقص پیکربندی (Configuration Defect) وجود ندارد؟



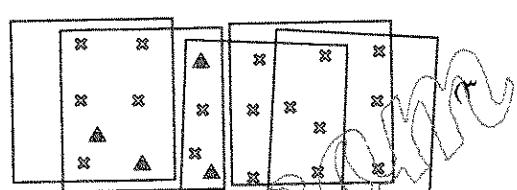
▲ نقطه گرهی * نقطه کنترل کامل



▲ نقطه گرهی * نقطه کنترل کامل



▲ نقطه گرهی * نقطه کنترل کامل



▲ نقطه گرهی * نقطه کنترل کامل

- ۱۱ اگر برای تعیین ارتفاع زوئید از دومین مستله مقدار مرزی تئوری پتانسیل موسوم به مستله نیومن استفاده کنیم، کدام نوع از مشاهدات میدان ثقل استفاده می‌شود؟

- (۱) مؤلفه‌های زاویه انحراف قائم (Deflection of vertical components)
- (۲) نوسان جاذبه (gravity disturbance)
- (۳) گرادیان جاذبه (gravity gradient)
- (۴) انمولی جاذبه (gravity anomaly)

- ۱۲ بخارآب قابل بارش (Precipitable water vapor) را می‌توان از اندازه‌گیری‌های GNSS در یک شبکه ژئودتیک محاسبه کرد. به شرطی که

- (۱) اولاً شبکه GNSS به شبکه جهانی IGS متصل شده و ثانیاً تأخیر تروپوسفری با وقت کافی مدل‌سازی شده باشد.
- (۲) اولاً تأخیر تروپوسفری مایل، تبدیل به تأخیر تروپوسفری سرسو (Zenith wet Delay) شده باشند. ثانیاً پارامترهای مداری با دقت میلی‌متر داده شده باشند.
- (۳) اولاً مشاهدات GNSS در فواصل زمانی حداقل 30° ثانیه اندازه‌گیری شده و ثانیاً پارامترهای مداری دقیق ماهواره‌ها داده شده باشند.
- (۴) اولاً مختصات دقیق نقاط شبکه و مختصات ماهواره‌ها معلوم باشد و ثانیاً همه خطاهای سیستماتیک غیر از خطای تأخیر تروپوسفری تصحیح شده باشند.

- ۱۳ در بسط به هارمونیک‌های کروی تابع پتانسیل میدان گرانش زمین کدام جمله، درست است؟

- (۱) دامنه مؤلفه‌ها از طول موج آنها مستقل است.
- (۲) دامنه مؤلفه‌های با درجه و مرتبه پایین‌تر، بیشتر است.
- (۳) ضرایب توابع هارمونیک کروی به صورت متناوب تغییر می‌کنند.
- (۴) با افزایش فاصله از سطح زمین، دامنه مؤلفه‌های با فرکانس بالاتر، افزایش می‌یابد.

-۱۴ استفاده از روش تبدیل فوریه برای محاسبه انتگرال استوکس چه مزیتی دارد؟

(۱) اثر تقریبات کروی که برای به دست آوردن انتگرال استوکس استفاده می شوند را کم می کند.

(۲) قدرت تفکیک (resolution) رئوئید محاسبه شده را افزایش می دهد.

(۳) حجم محاسبات را کاهش و سرعت آن را افزایش می دهد.

(۴) محتوای فرکانس رئوئید محاسبه شده را افزایش می دهد.

-۱۵ کدام مورد، درست است؟

(۱) آنامولی بوگه در پشتہ های میان اقیانوسی، منفی است.

(۲) آنامولی هوای آزاد در دراز گودل های اقیانوسی، مثبت است.

(۳) مناطق چین خورده در نواحی برخورد قاره ای، آنامولی بوگه مثبت دارند.

(۴) مناطقی که در حال برگشت پس از عصر یخبندان هستند، آنامولی هوای آزاد مثبت دارند.

-۱۶ در گرافی سنجی هوایی برای محاسبه شتاب های کینماتیک که ناشی از میدان ثقل زمین نیستند، کدام مورد درست است؟

(۱) از مدل های رئویتانسیل با درجه و مرتبه بالا استفاده می شود.

(۲) از ارتفاع پرتوار های ایما حاصل از جی بی اس دوبار مشتق گرفته می شود.

(۳) از دستگاه های IMU که فقط شتاب های کینماتیک را اندازه می گیرند، استفاده می شود.

(۴) چون در عمل از هوایی های بزرگ و پایدار استفاده می شود، نیازی به این تصحیح نیست.

-۱۷ واحد سنجش گرادیان دوم پتانسیل ثقل در جهت های مختلف کدام است؟

(۱) بیانگر اتوش (Eötuöö) (معادل $E = 10^{-9}$)

(۲) بیانگر اتوش (Eötuöö) (معادل $E = 10^{-7} \text{ ms}^{-2}$)

(۳) ۱ g.p.u = 1 gal.m (Geopotential Unit) (معادل ۱ g.p.u = 1 kgal.m)

(۴) ۱ g.p.u = 1 gal.m (Geopotential Unit) (معادل ۱ g.p.u = 1 kgal.m)

-۱۸ فرض کنید می خواهیم شتاب گرانی مطلق زمین را در یک نقطه با آونگ ساده اندازه گیری کنیم. اگر انحراف معیار

طول آونگ $1mm \pm 0.01$ و دوره تناوب آونگ نیز یک ثانیه باشد، انحراف مغایر شتاب گرانی به دست آمده چند

میلی گال است؟ (از خطای زمان سنجی صرف نظر می کنیم).

$$\pm \left(\frac{1}{(2\pi)^2} \right) \quad (1)$$

$$\pm \left(\frac{1}{2\pi} \right)^2 \quad (2)$$

-۱۹ کدام یک از موارد زیر در مورد «میدان ثقل زمین»، درست است؟

(۱) شتاب ثقل از نقطه ای به نقطه دیگر بر روی یک سطح هم پتانسیل متغیر است.

(۲) با افزایش ارتفاع به اندازه ۳۲ کیلومتر از سطح زمین، ارتفاع رئوئید یک درصد کاهش می یابد.

(۳) تفاوت شتاب جاذبی نرمال بین قطب و استوا بیش از مقدار متوسط شتاب ثقل نرمال است.

(۴) اختلاف بین زاویه انحراف قائم مشاهداتی روی سطح زمین در نقاط مختلف، فرض ایزوستالی را در مورد تعادل

پوسته زمین بر روی گوشته زمین نقض می کند.

-۲۰ برای رفتارسنجی یک گسل فعال به طول تقریبی ۵۰ کیلومتر در مدت ۱۵ سال با نرخ لغزش جانبی در حد ۲ میلی متر در سال، کدام مورد درست است؟

(۱) تلفیق شبکه دائم GNSS و اندازه‌گیری‌های شبکه کلاسیک (طول و زاویه) ضروری است.

(۲) تلفیق روش‌های تداخل‌سنجی راداری (INSAR) و شبکه دائم GNSS بهترین جواب را می‌دهد.

(۳) با اندازه‌گیری‌های طول زاویه در یک شبکه ژئودزی کلاسیک می‌توان با کمترین هزینه به نتیجه رسید.

(۴) روش تداخل‌سنجی راداری (INSAR)، دقت کافی برای آشکارسازی تغییرات ۲ میلی متر در سال را ندارد هر چند که با شبکه دائم GNSS تلفیق شود.

-۲۱ حداقل ضریب فشردگی تصویر با کدام نوع از افزونگی داده در تصاویر رقومی مرتبط است؟

Interpixel Redundancy (۲)

Coding Redundancy (۱)

Radiometric Redundancy (۴)

psychovisual Redundancy (۳)

-۲۲ تصویر I_1 به ابعاد 1000×1000 پیکسل با فاصله نمونه‌برداری a را با حذف یک پیکسل در میان به تصویر I_2 با

ابعاد 500×500 کاهش می‌دهیم. اکنون I_2 را با روش درون‌بابی خطی به ابعاد اولیه بازسازی می‌کنیم و I_3

حاصل می‌شود. کدام عبارت درست است؟

(۱) اگر فرکانس Nyquist در I_1 کمتر از $\frac{1}{(4a)}$ باشد، آنگاه همه جا $I_1 = I_3$ خواهد بود.

(۲) اگر فرکانس Nyquist در I_1 کمتر از $\frac{1}{(2a)}$ باشد، آنگاه همه جا $I_1 = I_3$ خواهد بود.

(۳) اگر فرکانس Nyquist در I_1 کمتر از $\frac{1}{(2a)}$ باشد، آنگاه در محدوده میانی تصویر $I_1 = I_3$ خواهد بود.

(۴) اگر فرکانس Nyquist در I_1 کمتر از $\frac{1}{(4a)}$ باشد، آنگاه در محدوده میانی تصویر $I_1 = I_3$ خواهد بود.

-۲۳ برای همگون‌سازی سطح روشنایی تصویر از کدام فیلتر استفاده می‌شود؟

High pass Filter (۲)

Wiener Filter (۱)

Smoothing Filter (۴)

Homomorphic Filter (۳)

-۲۴ چرا در Histogram Equalization بهبود یافته ابتدا قله‌های موضعی در فراوانی هیستوگرام تصویر برطرف شده و سپس الگوریتم اعمال می‌شود؟

(۱) باعث بهبود کنتراست در نواحی تصویر دارای درجات روشنایی با فراوانی کمتر می‌شود.

(۲) باعث هموارسازی در نواحی تصویر دارای درجات روشنایی با فراوانی بیشتر می‌شود.

(۳) باعث افزایش کنتراست در سطح تصویر می‌شود.

(۴) باعث بهبود روشنایی در سطح تصویر می‌شود.

-۲۵ کاربرد Hysteresis Thresholding در عملگر استخراج لبه Canny کدام است؟

(۲) حذف نویز

(۱) نرم کردن لبه‌ها

(۴) افزایش دقت هندسی محل لبه

(۳) اتصال لبه‌های ضعیف به یکدیگر

- ۲۶- نتیجهٔ اعمال عملگر ریخت‌شناسی گسترش (Dilation) در تصویر باینری زیر و با استفاده از المان ساختاری تصویر نشان داده شده، کدام است؟

0	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0
0	1	1	1	0	1	0
0	1	0	1	1	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

المان ساختاری		
0	1	0
0	1	0
0	1	0

0	0	1	0	0	0	0
0	1	1	1	0	0	0
1	1	1	1	1	0	0
1	1	1	1	1	0	0
1	0	1	1	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

(۲)

0	0	1	0	0	0	0
0	0	1	1	1	1	0
0	1	1	1	1	1	0
0	1	1	1	1	1	0
0	1	1	1	1	1	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

(۱)

1	0	0	0	0	0	0
1	1	1	1	1	1	0
1	1	1	1	1	1	0
1	1	1	1	1	1	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

(۴)

0	0	1	0	0	0	0
0	0	1	1	1	1	0
0	1	1	1	1	1	0
0	1	1	1	1	1	0
0	1	1	1	1	1	0
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

(۳)

- ۲۷- مطابق شکل، مقدار درجهٔ خاکستری در موقعیت g' با استفاده از روش درونیابی مرتبهٔ یک (Bilinear) برابر ۲۴/۵ به دست آمده است. در صورتی که مقدار درجهٔ خاکستری g_1 برابر ۱۰، درجهٔ خاکستری g_2 برابر ۲۵، درجهٔ خاکستری g_4 برابر ۵، مقدار x برابر $۰/۴$ و مقدار y برابر $۰/۵$ باشد، آنگاه مقدار درجهٔ خاکستری g_3 برابر کدام است؟

g_1		g_2
	y	
x		
$g_3=?$		g_4

کدام است؟

۲۸ (۱)

۳۰ (۲)

۴۱ (۳)

۵۰ (۴)

- ۲۸- اگر I بیانگر یک تصویر رقومی و I_G بیانگر تصویر نرم شدهٔ آن با استفاده از یک فیلتر گوسی باشد؛ آنگاه کدام مورد در خصوص تصویر J حاصل از عملیات $I_G = I + I - I_G$ درست است؟

(۱) تصویر J یک تصویر نرم شده از I خواهد بود؛ یعنی وضوح و تفکیک بدیری لبه‌ها در آن کاهش یافته است.

(۲) تصویر J یک تصویر شارپ شده از I خواهد بود؛ یعنی وضوح و تفکیک بدیری لبه‌ها در آن افزایش یافته است.

(۳) تصویر J یک تصویر تیره‌تر از I خواهد بود که در آن هیستوگرام تصویر بیشتر به سمت چپ متمایل شده است.

(۴) تصویر J یک تصویر روشن‌تر از I خواهد بود که در آن هیستوگرام تصویر بیشتر به سمت راست متمایل شده است.

- ۲۹- نتیجهٔ اعمال فیلتر زیر با استفاده از عملگر کانولوشن (Convolution) در تصویر رقومی زیر برای درایهٔ سطر ۴ و تصویر

18	40	26	12	20	38	50	36
39	17	1	27	24	43	18	23
46	34	18	50	28	47	16	19
45	24	33	3	43	5	31	31
14	35	8	49	46	36	22	8
39	39	17	19	22	27	34	15
22	3	50	49	2	32	24	45

فیلتر
-2 1 2
-3 0 3
-2 1 2

ستون ۳ کدام است؟

-۶۶ (۱)

-۲۹ (۲)

۲۹ (۳)

۶۶ (۴)

- ۳۰- مقدار کمترین فرکانس یعنی فرکانس $(0,0)$ F در تصویر زیر در فضای فوریه کدام است؟

5	15	14	1	1
1	4	14	3	6
6	6	3	4	6
7	5	12	14	1
7	3	4	1	7

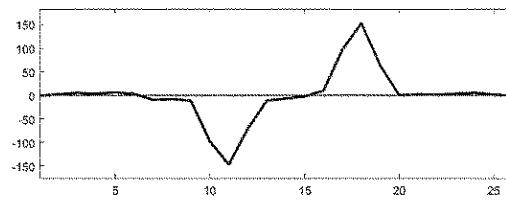
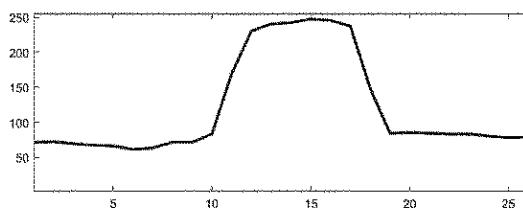
۱۵۰ (۱)

۶ (۲)

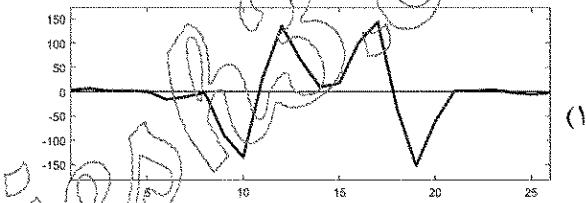
۱ (۳)

۰ (۴) صفر

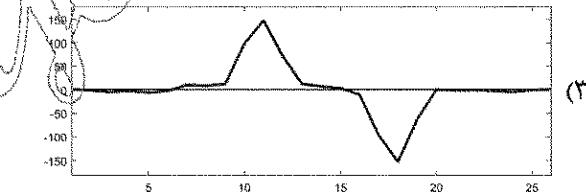
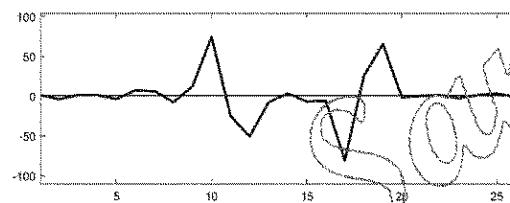
- ۳۱- نمودار زیر پروفیل یک سطر از یک تصویر رقومی را نشان می‌دهد که در آن محور افقی بیانگر موقعیت و محور عمودی بیانگر شدت درجات خاکستری است. کدام مورد مشتق مرتبه دوم این پروفیل تصویری را با استفاده از فیلتر ساده مشتق مرتبه دوم یعنی فیلتر [۱, -۲, ۱] نشان می‌دهد؟



(۲)



(۱)



(۳)

- ۳۲- کدام مورد، خروجی پیکسل مشخص شده پس از اعمال فیلتر میانه 3×3 را در تصویر رقومی هشت بیتی زیر نشان می‌دهد؟

182	182	185	185	185	188	186	188	186
180	0	182	186	189	0	191	192	194
183	186	185	194	180	132	85	84	69
181	0	191	150	44	16	16	17	18
183	190	155	27	13	255	12	13	16
185	181	37	255	14	15	15	255	14
195	96	16	14	14	15	14	14	15

۴۴ (۱)

۱۱۲ (۲)

۹۴ (۳)

۳۸ (۴)

-۳۳- معیار استخراج گوشه‌ها در الگوریتم **Harris** برای یک تصویر رقومی به صورت زیر حاصل شده است. در صورتی که میزان آستانه برای استخراج گوشه‌ها برابر 5° درصد بیشترین مقدار معیار **Harris** در نظر گرفته شده باشد و همچنین گوشه‌ها به عنوان ماکریم‌های محلی معیار **Harris** در همسایگی 8×8 تایی هر پیکسل (همسایگی 3×3 پیکسل) در نظر گرفته شوند؛ آنگاه تعداد گوشه‌های مستخرج در این تصویر چند عدد است؟ (از پیکسل‌های واقع در لبه‌های بالا، پایین، چپ و راست یعنی سطر اول و آخر و ستون اول و آخر صرف نظر شود).

29	24	35	95	50	61	79	64	48
40	47	43	57	52	26	98	86	63
86	87	57	84	9	44	15	40	88
61	59	70	27	90	84	23	92	19
95	80	74	62	88	19	70	90	39
20	10	35	58	43	30	37	55	97
45	48	38	96	78	48	97	93	40
37	34	42	8	14	33	97	72	65

۷ (۱)

۶ (۲)

۵ (۳)

۴ (۴)

-۳۴- در محدوده باند مرئی طیف الکترومغناطیسی، در صورتی که هدف تفکیک گونه‌های مختلف یک عارضه مثل گیاه روی تصاویر سنجش از دور نزدی باشد، بهتر است کدام توان تفکیک انتخاب شود؟

۱) رادیومتریک

۲) زاویده‌ای

۳) مکانی

۴) طیفی

-۳۵- در روش تجزیه فریمن (Freeman) در تصاویر قولبالاریتری، ماتریس کوواریانس $[c]$ به کدامیک از مکانیزم‌های زیر می‌تواند تجزیه شود؟ (s: پراکنش سطحی؛ v: پراکنش حجمی؛ d: پراکنش دوگانه؛ H: پراکنش هلیکس (Helix))

$$[c] = [c]_s + [c]_v \quad (1)$$

$$[c] = [c]_s + [c]_d + [c]_H \quad (2)$$

$$[c] = [c]_s + [c]_v + [c]_H \quad (3)$$

$$[c] = [c]_s + [c]_d + [c]_v \quad (4)$$

-۳۶- در تداخل سنجی راداری، در صورتی که از دو رادار مستقل با فاصله طول باز B عمود بر مسیر حرکت استفاده شود هر یک از رادارها یک آنتن فرستنده و گیرنده دارند، کدامیک از روابط زیر برای اختلاف فاز اینترفرونتری هر نقطه برقرار است؟ (δ : اختلاف فاصله یک نقطه در زمین تا دو رادار، R : برد یک رادار تا نقطه زمینی، λ : طول موج)

$$\phi_{int} = -\frac{4\pi\delta}{\lambda} \quad (1)$$

$$\phi_{int} = -\frac{4\pi R}{\lambda} \quad (2)$$

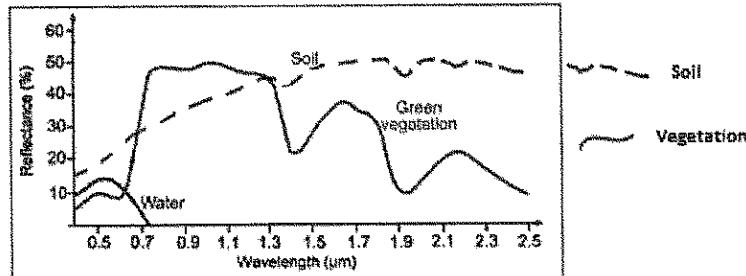
$$\phi_{int} = -\frac{2\pi\delta}{\lambda} \quad (3)$$

$$\phi_{int} = -\frac{4\pi}{\lambda} \quad (4)$$

- ۳۷- کدام روش زیر برای قدرت تفکیک در رادار با روزنہ مصنوعی (SAR) به منظور رسیدن به بهترین قدرت تفکیک مورد استفاده قرار می‌گیرد؟

- Angle - Only (۲)
Range - Doppler (۴)
- Angle - Range (۱)
Angle - Doppler (۳)

- ۳۸- مطابق منحنی امضا طیفی سه عارضه زیر، بیشترین تمایز رفتار طیفی برای پوشش گیاهی سبز و خاک در کدام دامنه طیف الکترومغناطیس قرار دارد؟



- (۱) مرئی و مادون قرمز نزدیک
(۲) مادون قرمز نزدیک
(۳) مادون قرمز میانی
(۴) همه موارد

- ۳۹- استفاده از چند ما هواره مشابه به صورت همزمان (Constellation)، باعث کدامیک از مورد زیر می‌شود؟

- (۱) بالارفتن قدرت تفکیک زمانی
(۲) بهبود تمایز طیفی عارض از یکدیگر
(۳) ایجاد تصاویر استریوو جهت تهیه اطلاعات سه‌بعدی
(۴) همه موارد

- ۴۰- کدام پارامتر مربوط به قدرت تفکیک مکانی سنجشده نیست؟

- (Modulation Transfer Function) MTF (۱)
(Instantaneous Field of View) IFOV (۲)
(Point Spread Function) PSF (۳)
(Spectral Signature) SS (۴)

- ۴۱- اینرسی حرارتی بین شب و روز می‌تواند شاخص چه چیزی باشد؟

- (۱) میزان پوشش گیاهی خاک
(۲) میزان رطوبت سطحی خاک
(۳) میزان تنفس آبی گیاه
(۴) میزان رطوبت ستونی

- ۴۲- کدام مورد درباره «رفتار طیفی برف»، درست است؟

- (۱) ابر در بخش مادون قرمز طول موج کوتاه (SWIR)، نسبت به برف، بازتابندگی بیشتری دارد.
(۲) با بالارفتن محتوی آب برف، میزان بازتابندگی آن افزایش می‌یابد.
(۳) با ریزدانه ترشدن برف، میزان بازتابندگی آن نیز کاهش می‌یابد.
(۴) رفتار طیفی برف بسیار شبیه رفتار طیفی آب داخل آن است.

- ۴۳- ضریب شفافیت جو برای دو گاز A و B در یک باند به ترتیب 30° و 20° درصد است. چه درصدی از نور بازتابیده شده در سطح این باند، توسط دو گاز فوق جذب و پراکنده می‌شود؟

- (۱) 30° درصد توسط دو گاز B و A پراکنده و 20° درصد توسط این دو گاز جذب می‌شود.
(۲) 30° درصد توسط گاز A و 20° درصد توسط گاز B جذب و پراکنده می‌شود.
(۳) جمعاً به میزان 94% توسط دو گاز A و B جذب و پراکنده می‌شود.
(۴) جمعاً به میزان 6% توسط دو گاز A و B جذب و پراکنده می‌شود.

- ۴۴- شاخص SAVI نسبت به کدام خطای مقاوم است؟

- (۱) اتسفری
- (۲) تابش پس زمینه خاک
- (۳) آثروسول هایی با منشا رُسی
- (۴) عدم تبدیل DN به ضریب بازتاب

- ۴۵- منظور از فاکتور بازنگردگی کدام است؟

- (۱) همان Albedo

(۲) نسبت بین کل شار فرودی به یک سطح به کل شار خروجی

(۳) نسبت شار بازتاب شده از یک سطح لامبرتین بدون افت (lossless) در یک هندسه اندازه گیری مشخص به شار اندازه گیری شده از یک سطح دلخواه در همان هندسه اندازه گیری

(۴) نسبت شار بازتاب شده از یک سطح در یک هندسه اندازه گیری مشخص به شار اندازه گیری شده از یک سطح لامبرتین بدون افت (lossless) در همان هندسه اندازه گیری