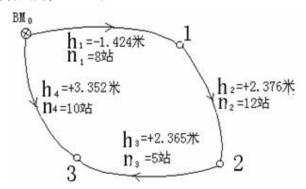
- ,		选择题(每	题 1.5分,	共 30 分)			
	<u>在</u>	下列每小题的	<u> </u>	中选出一个正确	确的答案 , :	将其字母符号写	<u>百在答题纸上。</u>
	1,	下面关于铅垂	线的叙述正确	的是()。			
		A. 铅垂线总是	是垂直于大地	水准面	B. 钔	凸垂线总是指向	地球中心
		C. 铅垂线总是	是互相平行		D. 铂	凸垂线就是椭 球	的法线
	2,	角度测量读数	対时的估读误 差	差属于 ()。			
		A. 中误差	B. 系统误	差 C. 偶	然误差 I	D. 相对误差	
	3,	下面关于中央	e子午线的说》	去正确的是().		
		A. 中央子午约	线又叫起始子 '	午线 B.	中央子午	线位于高斯投景	が 帯的最边缘
		C. 中央子午	线通过英国格	林尼治天文台	D. 中央子	子午线经高斯投	影无长度变形
	4,	按 3°分带法,	青岛市位于	第 40 带,则该	投影带的中	央子午线为().
		A. 114°	B. 117 °	C. 120°	D. 123 °		
	5,	已知 AB 的坐	标方位角为 1	l86°,则直线 Ⅰ	BA 的坐标方	5位角为().
		A. 96°	B. 174 °	C. 6°	D. 276 °		
	6,	测量某长方形 ()。	的长为 a=20)m±0.004m , ፺	宽为 b=15n	n±0.003m,它1	们的测量精度
		A. 相同	B. a比b高	С. b比	a高 I	D. 无法比较	
	7、	当经纬仪的望	₫远镜上下转罩	协时,作为竖盘	建读数用的排	指标装置 ().
		A. 保持不动]	B. 与望远镜相	对运动
		C. 转动与否	见复测按钮的	状态而定	1	D. 与望远镜一	·起转动
	8,	用经纬仪观测 除()。	小测水平角时 ,	一般采用正倒	 镜方法, 贝	训哪项仪器误差	不能用该法消
		A. 横轴倾斜设	吴差 B.竖轴	由倾斜误差	C. 水平原	度盘偏心差 D.	视准轴误差

9、以下测量中不需要进行对中操作是()。							
A. 水平角测量 B. 水准测量 C. 竖直角测量 D. 三角高程测量							
10、高差闭合差的分配原则为()成正比例进行分配。							
A. 与高差的大小 B. 与测站数							
C. 与测段距离 D. 与测站数或测段距离							
11、对于测绘各种比例尺地形图而言,应采用的地图投影方法为()。							
A. 等角投影 B. 等距投影 C. 等积投影 D. 任意投影							
12 、按 6° 分带法,泰安市位于第 20 带,则该投影带的中央子午线为()。							
A. 114° B. 117° C. 120° D. 123°							
13、地球曲率对 () 的影响,即使在很短的距离内也必须加以考虑。							
A. 水平距离 B. 水平角 C. 高差 D. 水平角和高差							
14、下列关于消除系统误差的措施,不正确的是()。							
A. 多次观测求平均值 B. 采用合理的观测方法							
C. 仪器使用前严格检较 D. 根据影响规律,在测量值中加入改正数							
15、水准测量中,同一测站,当后尺读数大于前尺读数时,说明后尺点()。							
A. 高于前尺点 B . 低于前尺点 C . 高于测站点 D . 低于测站点							
16、采用微倾式 DS3 水准仪进行水准测量,瞄准后尺精确整平并读数,而当瞄准前尺时发现水准管气泡稍稍偏离中心,此时应当()。							
A. 绝对不能重新调整,直接进行读数 B. 调整微倾螺旋使水准管气泡居中后读数 C. 先动脚螺旋,再动微倾螺旋,精平后读数 D. 必须检较水准仪,否则无法使用							
17、当经纬仪的望远镜上下转动时,竖直度盘()。							
A. 与望远镜一起转动 B. 与望远镜相对运动							
C. 转动与否视复测按钮的状态而定 D. 保持不动							

- 18、解算一条导线至少须有的已知数据是()。
 - A. 两条边的坐标方位角, 一个点的坐标
 - B. 一条边的坐标方位角。一个点的坐标
 - C. 两条边的坐标方位角, 两个点的坐标
 - D. 一条边的坐标方位角, 两个点的坐标
- 19、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. 有效地抵偿或消除球差和气差的影响
 - B. 有效地抵偿或消除仪器高和觇标高测量误差的影响
 - C. 有效地抵偿或消除垂直角读数误差的影响
 - D. 有效地抵偿或消除读盘分划误差的影响
- 20、若已知两点的坐标分别为: A (412.09, 594.83) m, B (371.81, 525.50) m, 则 A 到 B 的坐标方位角为 ()。
- A. 59° 50′ 38″ B. 239° 50′ 38″ C. 149° 50′ 38″ D. 329° 50′ 38″ 二、 问答题(每题 8 分, 共 80 分)
 - 1. 什么是视差?请简述消除视差的方法。
 - 2. 误差产生的原因主要有哪些?误差一般包括哪些种类?
 - 3. 与解析几何中的平面直角坐标系相比,测量中的平面直角坐标系有什么差别?如此差别原因是什么?
 - 4. 如何推算坐标方位角?
 - 5. 高斯投影有哪些特点?如何建立高斯平面直角坐标系?
 - 6. 偶然误差具有哪些统计特性?
 - 7. 建立平面控制网的方法有那些?建立高程控制网的方法有那些?
 - 8. GPS 控制网的连接方式有哪些? GPS 测量中有哪些误差类型?
 - 9. 等高线有哪些种类?等高线有何特性?
 - 10. 与传统地形图比较, DEM 作为地球表面的一种数字表达形式有哪些特点?

三、 计算题(共40分)

1、如下图所示,水准点 BM_0 的高程为 44.856 米,1,2,3 点为待求高程点, $f_{h \otimes} = \pm 12 \sqrt{n}$,各测段高差及测站数均标注图中,图中箭头表示水准测量前进方 向,试计算各点高程。(15 分)



- 2、观测 BM1 至 BM2 间的高差时,共设 25 个测站,每测站观测高差中误差均为生 3mm,两水准点间高差中误差是多少?若使其高差中误差不大于±12mm,应设置几个测站?(10 分)
- 3、对某量等精度独立观测了七次,观测结果分别为 168.135、168.138、168.120、 168.129、168.140、168.127、168.121。试计算该量的算术平均值、算术平均值中 误差和算术平均值的相对误差。(15 分)