

به نام خدا

**WWW.KONKUR.IN**

سایت کنکور

**WWW.KONKUR.US**

انجمن کنکور

مرجع دانلود رایگان سوالات و پاسخ کلیدیه کنکورهای  
دکتریه و کارشناسیه ارشد و کارشناسیه همه رشته ها  
سوالات کنکور سراسری و آزاد داخل و خارج از کشور  
دانلود کنکورهای آزمایشیه گزینه دو ، سنجش ، قلمچی ، گاج  
دانلود جزوات درسه بهترین اساتید کشور و موسسات کنکور  
دانلود کتابهای درسه و دانشگاهیه و حل المسائل ها  
مصاحبه و کارنامه نمرات برتر کنکور و ارشد  
مشاوره تحصیلی و انگیزشیه کنکوریه و ارشد  
سوالات پیام نور و المپیاد و آزمایشگاه ها  
مدیریت سایت و انجمن کنکور : محمد و فراز رهبر



330

F

نام  
نام خانوادگی  
محل امضاء

صباح جمعہ  
۹۱/۱/۲۵

اگر دانشگاه اصلاح شود مملکت اصلاح می شود.  
امام خمینی (ره)

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

**آزمون ورودی**  
**دوره های دکتری (نیمه متمرکز) داخل**  
**در سال ۱۳۹۱**

**رشته های**  
**مهندسی عمران (نقشه برداری) - فتوگرامتری (کد ۲۳۱۸)**

نام و نام خانوادگی داوطلب: شماره داوطلبی:

تعداد سؤال: ۴۵ مدت پاسخگویی: ۱۵۰ دقیقه

عنوان مواد امتحانی، تعداد و شماره سؤالات

ردیف	مواد امتحانی	تعداد سؤال	از شماره	تا شماره
۱	مجموعه دروس تخصصی (فتوگرامتری و ژئودزی، فتوگرامتری رقومی، تئوری تقریب و مدل سازی رقومی زمین)	۴۵	۱	۴۵

**فروردین سال ۱۳۹۱**

استفاده از ماشین حساب مجاز نمی باشد.

حق چاپ و تکثیر سؤالات پس از برگزاری آزمون برای تمامی اشخاص حقیقی و حقوقی تنها با مجوز این سازمان مجاز می باشد و یا متغییرین برابر مقررات رفتار می شود.

۱- در صورتی  $\langle \circ \circ \rangle$  مربوط به المان‌های توجیه خارجی تصویری و  $\langle \circ \circ \rangle$  مربوط به مختصات شیئی هر نقطه باشد، و اگر معلوماتی از مختصات شیئی هر نقطه کنترل را داشته باشیم، معادلات مشاهدات ایجاد شده کدام یک از گزینه‌های زیر است؟

$$V + \dot{B}\dot{\delta} + \ddot{B}\ddot{\delta} = \varepsilon \quad (۲) \quad V + \dot{B}\dot{\delta} = \varepsilon \quad (۱)$$

$$\begin{bmatrix} V \\ \dot{V} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \dot{B} & \circ \\ \circ & -I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\delta} \\ \ddot{\delta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varepsilon \\ \dot{\varepsilon} \end{bmatrix} \quad (۴) \quad \begin{bmatrix} V \\ \dot{V} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \dot{B} & \ddot{B} \\ \circ & -I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\delta} \\ \ddot{\delta} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \varepsilon \\ \dot{\varepsilon} \end{bmatrix} \quad (۳)$$

۲- در عکسبرداری پانورامیک در صورتی که محور  $X$  در امتداد پرواز باشد و دوربین تحت زاویه  $\theta$  در هر لحظه تصویربرداری را از سطح زمین یا شیئی انجام دهد، کدام تبدیل زیر این هندسه عکسبرداری را بیان می‌کند؟ ( $M$  ماتریس دورانی کامل و  $K$  مقیاس است.)

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ -f \end{bmatrix} = K \begin{bmatrix} 1 & \circ & \circ \\ \circ & \cos\theta & \sin\theta \\ \circ & -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} X - X_0 \\ Y - Y_0 \\ Z - Z_0 \end{bmatrix} \quad (۲) \quad \begin{bmatrix} x \\ y \\ -f \end{bmatrix} = K \begin{bmatrix} 1 & \circ & \circ \\ \circ & \cos\theta & \sin\theta \\ \circ & -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} X - X_0 \\ Y - Y_0 \\ Z - Z_0 \end{bmatrix} \quad (۱)$$

$$\begin{bmatrix} \circ \\ y \\ -f \end{bmatrix} = K \begin{bmatrix} \cos\theta & \circ & -\sin\theta \\ \circ & 1 & \circ \\ \sin\theta & \circ & \cos\theta \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} X - X_0 \\ Y - Y_0 \\ Z - Z_0 \end{bmatrix} \quad (۴) \quad \begin{bmatrix} x \\ y \\ -f \end{bmatrix} = K \begin{bmatrix} 1 & \cos\theta & \sin\theta \\ \sin\theta & 1 & \cos\theta \\ \circ & \circ & 1 \end{bmatrix} M \begin{bmatrix} X - X_0 \\ Y - Y_0 \\ Z - Z_0 \end{bmatrix} \quad (۳)$$

۳- در صورتی که المان‌های دورانی توجیه خارجی یک تصویر کوچک باشند، کدام یک از ماتریس‌های دورانی زیر معتبرند؟

$$\begin{bmatrix} 1 & k & -\phi \\ -k & 1 & \Omega \\ \phi & -\Omega & 1 \end{bmatrix} \quad (۴) \quad \begin{bmatrix} \circ & k & -\phi \\ -k & \circ & \Omega \\ \phi & -\Omega & \circ \end{bmatrix} \quad (۳) \quad \begin{bmatrix} 1 & k & \phi \\ -k & 1 & \Omega \\ -\phi & -\Omega & 1 \end{bmatrix} \quad (۲) \quad \begin{bmatrix} \circ & -k & \phi \\ k & \circ & -\Omega \\ -\phi & \Omega & \circ \end{bmatrix} \quad (۱)$$

۴- در یک دوربین نرمالیزه شده، معادله شرط هم خطی به کدام یک از فرم‌های زیر قابل بیان است؟

$$x = \frac{X - X_0}{Z - Z_0}, \quad y = \frac{Y - Y_0}{Z - Z_0} \quad (۱)$$

$$x = -f \frac{X - X_0}{Z - Z_0}, \quad y = -f \frac{Y - Y_0}{Z - Z_0} \quad (۲)$$

$$x = -f \frac{(X - X_0) + (Z - Z_0)}{(Z - Z_0)}, \quad y = -f \frac{(Y - Y_0) + (Z - Z_0)}{(Z - Z_0)} \quad (۳)$$

$$\begin{cases} x = -f \frac{m_{11}(X - X_0) + m_{12}(Y - Y_0) + m_{13}(Z - Z_0)}{m_{31}(X - X_0) + m_{32}(Y - Y_0) + m_{33}(Z - Z_0)} \\ y = -f \frac{m_{21}(X - X_0) + m_{22}(Y - Y_0) + m_{23}(Z - Z_0)}{m_{31}(X - X_0) + m_{32}(Y - Y_0) + m_{33}(Z - Z_0)} \end{cases} \quad (۴)$$

۵- مقیاس در کدام امتداد در یک عکس هوایی تیلت‌دار با مقیاس در عکس هوایی قائم برابر است، در صورتی که جابجایی ارتفاعی موجود نباشد؟

- (۱) محور اپتیکی دوربین  
(۲) خط بزرگترین شیب  
(۳) خطی که از نقطه نادیر می‌گذرد.  
(۴) Isometric Parallel

۶- اگر در حل توجیه نسبی، هر سه مؤلفه باز مدل، مجهول در نظر گرفته شود، چه مشکلی در حل مسئله ایجاد خواهد شد؟

(۱) دوران  $\omega''$  حل نخواهد شد.  
(۲) دوران  $\phi'$  حل نخواهد شد.  
(۳) دوران‌های  $\phi'$  و  $\omega''$  حل نخواهد شد.  
(۴) Datum defect ایجاد می‌شود.

۷- با افزایش فاکتور f-stop در یک دوربین، برای تصویری با روشنایی یکنواخت:

$$\text{توضیح: } f\text{-stop} = \frac{\text{فاصله کانونی دوربین}}{\text{قطر روزنه دیافراگم}}$$

- (۱) عمق میدان وضوح تصویر کاهش می‌یابد.  
(۲) عمق میدان وضوح تصویر افزایش می‌یابد.  
(۳) شدت روشنایی در تصویر کاهش می‌یابد.  
(۴) شدت روشنایی در تصویر افزایش می‌یابد.

۸- در صورتی که مختصات نقطه نادیر در یک عکس هوایی معلوم باشد، زاویه تیلت دوربین با کدام یک از روابط زیر قابل محاسبه است؟ (در گزینه‌های زیر، f فاصله کانونی دوربین، و  $x_n$  و  $y_n$  مختصات نقطه نادیر در سیستم مختصات Principal point است.)

$$\tan^{-1}\left(\frac{x_n}{f}\right) \quad (۱) \quad \tan^{-1}\left(\frac{y_n}{f}\right) \quad (۲) \quad \tan^{-1}\left(\frac{\sqrt{x_n^2 + y_n^2}}{f}\right) \quad (۳) \quad \tan^{-1}\left(\frac{\sqrt{x_n^2 + y_n^2}}{f^2}\right) \quad (۴)$$

۹- در صورتی که مختصات یک نقطه در سیستم مختصات کمکی  $x_a$  و  $y_a$ ، ارتفاع پرواز هواپیما بر بالای سطح مبنا H، ارتفاع نقطه در روی زمین نسبت به سطح مبنا h و فاصله کانونی دوربین f باشد، مقیاس در نقطه a برابر است با:

$$\frac{f}{\cos^2 t} - x_a \sin t \quad (۱) \quad \frac{f}{\cos t} - y_a \sin t \quad (۲) \quad \frac{f}{\cos^2 t} - x_a \sin t \quad (۳) \quad \frac{f}{\cos^2 t} - y_a \sin t \quad (۴)$$

۱۰- در صورتی که H ارتفاع متوسط پرواز بر بالای منطقه عکسبرداری، f فاصله کانونی دوربین و t زاویه تیلت دوربین در لحظه عکسبرداری باشد، مقیاس در نقطه اصلی (Principal Point) کدام است؟

$$\frac{f}{H \cos t} \quad (۱) \quad \frac{f \cos t}{H} \quad (۲) \quad \frac{f}{H \cos^2 t} \quad (۳) \quad \frac{f \cos^2 t}{H} \quad (۴)$$



۱۷- با فرض اینکه  $g$  در روی سطح زمین و در نقطه  $P$  برابر  $g_p$  باشد، شتاب ثقل متوسط در امتداد خط شاقول گذرنده از این نقطه برابر خواهد شد؟ (ارتفاع نقطه  $P$  برابر  $H_p$  فرض می‌شود.)

$$g_p + 0.000424H_p \quad (۱) \quad g_p - 0.000424H_p \quad (۲) \quad g_p + 0.000848H_p \quad (۳) \quad g_p + 0.001119H_p \quad (۴)$$

۱۸- با فرض عدم تساوی جرم بیضوی مولد میدان ثقل نرمال و جرم زمین و فرض تساوی پتانسیل در روی سطح بیضوی و روی ژئوئید کدام عبارت نشان دهنده هارمونیک درجه صفر  $N$  است؟

$$-\frac{1}{4\pi\gamma_0} \iint \Delta g ds \quad (۱) \quad \frac{R}{4\pi} \iint \Delta g ds \quad (۲) \quad \frac{R}{4\pi\gamma_0} \iint \Delta g ds \quad (۳) \quad -\frac{R}{4\pi\gamma_0} \iint \Delta g ds \quad (۴)$$

۱۹- بر اساس مدل پرات - هایفورد در مناطق کوهستانی کمبود چگالی ( $\Delta\rho$ ) از رابطه زیر محاسبه می‌شود؟ ( $\rho$  چگالی واقعی،  $\rho_C$  چگالی نرمال،  $H$  ارتفاع ستون کوهستانی و  $D$  عمق جبران)

$$\Delta\rho = \frac{H+D}{H} \rho_C \quad (۱) \quad \Delta\rho = \frac{H}{D} \rho_C \quad (۲) \quad \Delta\rho = \rho - \rho_C = \frac{H}{D-H} \rho_C \quad (۳) \quad \Delta\rho = \rho - \rho_C = \frac{H}{D+H} \rho_C \quad (۴)$$

۲۰- با فرض اینکه  $S_{ij}$  فاصله از نقطه  $A$  و  $Z$  باشد در این صورت  $\frac{\partial S_{ij}}{\partial \phi_i}$  برابر خواهد بود؟

$$-M_i \cos \alpha_{ij} \quad (۱) \quad N_i \sin \phi_i \cos \alpha_{ij} \quad (۲) \quad M_i \sin \phi_i \cos \alpha_{ij} \quad (۳) \quad N_i \cos \phi_i \cos \alpha_{ij} \quad (۴)$$

۲۱- افزایش دقت تناظریابی تصاویر رقومی استرنو با روش Normalized Cross Correlation Function (NCC) با کدام یک از گزینه‌های زیر قابل انجام است؟

(توضیح: در روابط زیر:  $\rho_o = \max NCC$  و مقادیر  $NCC$  در همسایگی  $(\rho_1, \rho_2 = \rho_o)$ )

$$\Delta x = -\frac{\rho_2 - \rho_1}{2(\rho_1 - \rho_o - \rho_2)} \quad (۱) \quad \Delta x = -\frac{\rho_1 - \rho_2}{\rho_1 - \rho_o + \rho_2} \quad (۲) \quad \Delta x = -\frac{\rho_2 - \rho_1}{2(\rho_2 + \rho_1 - 2\rho_o)} \quad (۳) \quad \Delta x = -\frac{\rho_1 - \rho_2}{2\rho_1 - 2\rho_2 + \rho_o} \quad (۴)$$

۲۲- اگر توابع  $f(x, y)$  و  $g(x, y)$  دو پنجره تقریباً متناظر در تصاویر رقومی استرنو باشند، افزایش دقت در این تناظریابی با روش کمترین مربعات (Least squares image matching) با کدام یک از معادلات مشاهداتی زیر قابل انجام است؟

توضیح:  $\left\{ \begin{array}{l} \Delta x \\ \Delta y \end{array} = g \right.$  شیفت پیکسل‌های پنجره  $f$  نسبت به پیکسل‌های پنجره  $g$

$$g(x, y) = f(x + \Delta x, y + \Delta y) \quad (۱) \quad g(x, y) = f(x) + \Delta x + f(y) + \Delta y \quad (۲) \quad g(x, y) = f(x, y) \Delta x \cdot \Delta y \quad (۳) \quad g(x, y) = f(x, \Delta x, y, \Delta y) \quad (۴)$$

۲۳- اگر بخواهیم یک تصویر رقومی را به اندازه  $\theta$  دوران دهیم، کدام یک از روش‌های **resampling** زیر، بیشترین تغییرات را در درجات خاکستری تصویر ایجاد می‌کند؟

Bilinear interpolation (۲)

Bicubic convolution (۱)

Nearest neighbour interpolation (۴)

Linear interpolation (۳)

۲۴- در تناظریابی تصاویر هوایی استرئو با روش **Vertical line locus (VLL)**، جابجایی‌های پنجره‌های متناظر در فضای تصویر استرئو، در امتداد کدام یک از خطوط زیر انجام می‌شود؟ (توضیح: خط نادیر خطی است که در صفحه تصویر از نقطه نادیر می‌گذرد. خط اپی پولار خطی است که از تلاقی صفحه اپی پولار و عکس ایجاد می‌شود).

(۱) خطوط اسکن (۲) خطوط اپی پولار (۳) خطوط نادیر (۴) خطوط شرط هم خطی

۲۵- در صورتی که  $P_{ss}(v)$  تخمینی از **Power spectrum** تصویر بدون **noise** و  $P_{nn}(v)$  تخمینی از **Random noise power spectrum** همان تصویر باشد، فیلتر **Wiener** برای کاهش خطای **Random noise** با کدام یک از روابط زیر بیان می‌شود؟

$$H = \frac{P_{nn}(v)}{P_{ss}(v) + P_{nn}(v)} \quad (۲) \quad H = \frac{P_{ss}(v)}{P_{nn}(v)} \quad (۱)$$

$$H = \frac{P_{ss}(v) + P_{nn}(v)}{P_{ss}(v)} \quad (۴) \quad H = \frac{P_{ss}(v)}{P_{ss}(v) + P_{nn}(v)} \quad (۳)$$

۲۶- در تناظریابی رقومی تصاویر با روش **Feature based image matching** کدام یک از فیلترهای زیر را برای بیش پردازش تصاویر پیشنهاد می‌کنید؟

Moravec (۲) فیلتر

(۱) فیلتر پائین‌گذر گوسین

Rectangular (۴) فیلتر پائین‌گذر

(۳) فیلتر Wiener

۲۷- در یک تصویر رقومی، مختصات متریک یک پیکسل در سیستم مختصات تصویر رقومی، با کدام یک از روابط زیر قابل محاسبه است در صورتی که  $m$  و  $n$  به ترتیب شماره ردیف و ستون پیکسل مورد نظر و  $\Delta x$ ،  $\Delta y$  ابعاد متریک هر پیکسل در نظر گرفته شود؟

$$x = \frac{n}{\Delta x} \quad (۴) \quad x = \frac{\Delta x}{n} \quad (۲) \quad x = n + \Delta x \quad (۲) \quad x = n \cdot \Delta x \quad (۱)$$

$$y = \frac{m}{\Delta y} \quad (۴) \quad y = \frac{\Delta y}{m} \quad (۲) \quad y = m + \Delta y \quad (۲) \quad y = m \cdot \Delta y \quad (۱)$$

۲۸- هدف از **Epipolar Resampling** در تصاویر استرئو کدام یک از گزینه‌های زیر است؟

(۱) تصحیح جابجایی ارتفاعی

(۲) تصحیح هندسی تصاویر

(۳) حذف پارالاکس  $x$  در زوج تصاویر

(۴) حذف پارالاکس  $y$  در زوج تصاویر

۲۹- در تعیین مختصات مرکز تارگت‌ها، کدام روش همیشه باعث افزایش دقت می‌شود؟

(۱) بزرگتر کردن ابعاد تارگت

(۲) کوچکتر کردن ابعاد تارگت

(۳) گوشه‌دار کردن شکل تارگت

(۴) افزایش کنتراست تارگت با زمینه

۳۰- در کدام پردازش، به کارگیری هرم تصویری اکیداً توصیه می‌شود؟

(۱) استخراج وردیابی عوارض تصویری

(۲) آشکارسازی بلاندرها

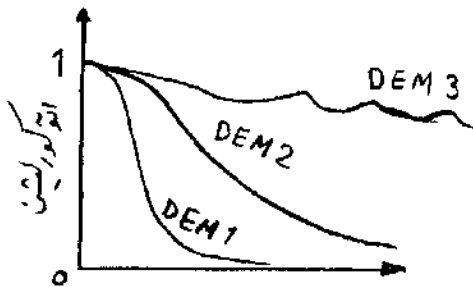
(۳) توجیه خارجی تصاویر

(۴) طبقه‌بندی تصویر

- ۳۱- در یک پروژه فتوگرامتری هوایی، ابتدا دوربین غیرمتریک کالیبره شده و سپس با آن تصاویر هوایی پوشش‌دار اخذ می‌شود. در مرحله بعد مشاهدات تصویری متناظر از تصاویر استرنو اخذ شده و پس از پالایش مختصات عکس، توجیه نسبی انجام می‌شود. در انتها عملیات برجسته‌بینی صورت می‌گیرد. کدام عبارت صحیح است؟  
 (۱) به علت غیرمتریک بودن دوربین، پارامترهای توجیه نسبی خطادار است.  
 (۲) پارامترهای توجیه نسبی و برجسته‌بینی به علت کالیبره شدن دوربین، دقیق است.  
 (۳) پارامترهای توجیه نسبی دقیق است اما برجسته‌بینی همراه با اعوجاجات ارتفاعی مدل و پارالاکس  $\gamma$  باقیمانده است.  
 (۴) پارامترهای توجیه نسبی و برجسته‌بینی به علت به کارگیری دوربین غیرمتریک با خطا همراه است.
- ۳۲- در صورتی که یک نقطه کنترل سه بعدی تبدیل به نقطه چک شده و مثلث‌بندی هوایی مجدداً تکرار شود، مشاهده می‌شود که خطای ارتفاعی نقطه کنترل در مدل سه بعدی برطرف شده است. علت بروز این خطا چه بوده است؟  
 (۱) مختصه ارتفاعی نقطه کنترل خطادار است.  
 (۲) مختصات مسطحاتی نقطه کنترل خطادار است.  
 (۳) یک یا چند مشاهده عکسی نقطه کنترل خطادار است.  
 (۴) مختصات مسطحاتی و ارتفاعی نقطه کنترل خطادار است.
- ۳۳- کدام روش استخراج عارضه نسبت به مقیاس، دوران و نقطه دید پایدارتر است؟  
 (۱) SIFT (۲) Forötner (۳) Harris (۴) Moravec
- ۳۴- در تهیه نقشه  $\frac{1}{1000}$  با فاصله منحنی میزان ۱ متر، از روش فتوگرامتری هوایی رقومی برای تولید DEM استفاده شده است. هنگام مشاهده DEM در هر مدل برجسته‌بینی، حداکثر خطای متوسط بین نقاط DEM و سطح مدل چند سانتی‌متر می‌تواند باشد؟ (سهم خطای ارتفاعی مثلث‌بندی هوایی را ۲۵٪ و سهم خطای تولید و ادیت DEM را ۷۵٪ در نظر بگیرید).  
 (۱) ۱۵ (۲) ۲۰ (۳) ۲۵ (۴) ۳۰
- ۳۵- در کدام حالت تولید ارتوفتو حقیقی از عکس‌های هوایی رقومی با بالاترین کیفیت امکان‌پذیر است؟  
 تصویربرداری با دوربین زاویه ..... با پوشش طولی ..... درصد و عرضی ..... درصد  
 (۱) باز - ۶۰ - ۶۰ (۲) باریک - ۶۰ - ۶۰ (۳) باز - ۸۰ - ۲۰ (۴) باریک - ۸۰ - ۲۰
- ۳۶- برای تهیه نقشه  $\frac{1}{2000}$  با فاصله منحنی میزان ۵/۰ متر، محدوده فاصله نمونه‌برداری DEM رستری چند سانتی‌متر باید باشد تا اطلاعات ارتفاعی مهم حفظ شود؟  
 (۱) ۲۵ تا ۵۰ (۲) ۲۵ تا ۱۰۰ (۳) ۴۰ تا ۵۰ (۴) ۴۰ تا ۱۰۰
- ۳۷- در صورتی که خطای مسطحاتی ابر نقاط سنجنده لیزراسکنر هوایی ۵/۰ متر باشد، در منطقه‌ای کوهستانی با شیب متوسط ۳۰ درجه، خطای ارتفاعی ناشی از خطای مسطحاتی چند متر خواهد شد؟  
 (۱) ۰٫۲۵ (۲) ۰٫۲۸ (۳) ۰٫۵۰ (۴) ۰٫۵۶
- ۳۸- در بهینه‌سازی چندگانه کدام روش تمامی پاسخ‌های بهینه را به دست می‌دهد؟  
 (۱) Pareto Front (۲) E-Constraint (۳) Goal Attainment (۴) Weighted Average
- ۳۹- برای بهینه‌سازی سراسری تعداد ۱۰ نقطه در ۱۰۰ نسل متوالی باز تولید شده و فضای دامنه را جستجو می‌کنند. اگر در هر تکرار احتمال قرارگیری یک نقطه در بستر جذب بهینه سراسری  $\frac{1}{100}$  باشد، با چه احتمالی در انتهای جستجو به بهینه سراسری خواهیم رسید و در دام بهینه‌های موضعی نخواهیم افتاد؟  
 (۱)  $1 - 0,01^{1000}$  (۲)  $1 - 0,1^{100}$  (۳)  $1 - 0,9^{100}$  (۴)  $1 - 0,99^{1000}$



۴۰- تابع اتوکورلیشن روی دو DEM مختلف اعمال شده است و گراف زیر به دست آمده است. کدام عبارت صحیح است؟



(۱) DEM1 مربوط به منطقه دشت است.

(۲) DEM3 مربوط به منطقه دشت است.

(۳) DEM3 مربوط به منطقه ناهموارتر از DEM2 است.

(۴) DEM2 مربوط به منطقه هموار با شیب کمتر از DEM1 است.

۴۱- زوج تصویر ماهواره‌ای با  $\frac{B}{H} = 1/2$  در اختیار است. کدام یک از حالات زیر بالاترین کیفیت DEM را به دست می‌دهد؟ اخذ

تصاویر هوایی با عدسی ..... میلی‌متر و پوشش طولی ..... درصد و عرضی ..... درصد در ارتفاع پرواز ..... متر

(۱) ۷۵۰ - ۲۰ - ۶۰ - ۱۵۰ (۲) ۷۵۰ - ۶۰ - ۶۰ - ۱۵۰

(۳) ۷۵۰ - ۲۰ - ۶۰ - ۳۰۰ (۴) ۱۵۰۰ - ۲۰ - ۶۰ - ۳۰۰

۴۲- در فیلتر کالمن اگر مدل پیش‌بینی به صورت روبه‌رو باشد، آنگاه درباره  $P_K^-$  و  $Q$  چه می‌توان گفت؟

$$\begin{cases} \hat{x}_K^- = A\hat{x}_{K-1} + BU_K \\ P_K^- = AP_{K-1}A^t + Q \end{cases}$$

(۱) در تکرارهای متوالی  $P_K^-$  به تدریج افزایش می‌یابد.

(۲)  $Q$  ناپیچینی مدل پیش‌بینی است که مقدار آن به راحتی قابل تعیین است.

(۳)  $Q$  در ابتدا باید برابر صفر انتخاب شود تا پیش‌بینی دارای قابلیت انعطاف نشود.

(۴)  $P_K^-$  کواریانس خطای مقدار پیش‌بینی شده است که به تدریج پایدار و ثابت می‌شود.

۴۳- در تابع توزیع  $K$ -Square اگر  $n$  درجه آزادی باشد، کدام عبارت صحیح است؟

(۱) میانگین آن برابر صفر و انحراف معیار آن برابر  $2n$  است.

(۲) هر چه میزان  $n$  کاهش یابد، این تابع توزیع به تابع توزیع نرمال نزدیکتر می‌شود.

(۳) از این تابع توزیع برای تست آماری نسبت واریانس‌های دو جامعه آماری استفاده می‌شود.

(۴) آماره این تابع توزیع حاصل مجموع مربعات  $n$  متغیر تصادفی با تابع توزیع نرمال است.

۴۴- در موضوع Pre Analysis در طراحی شبکه سرشکنی، کدام عبارت صحیح است؟

(۱) در FOD،  $A$  و  $C_1$  معلوم و  $C_x$  مجهول است. (۲) در SOD،  $A$ ،  $C_x$  معلوم و  $C_1$  مجهول است.

(۳) در TOD،  $C_1$ ،  $C_x$  معلوم و  $A$  مجهول است. (۴) در ZOD،  $A$  معلوم و  $C_x$  و  $C_1$  مجهول است.

۴۵- اگر در دستگاه معادلات سرشکنی،  $n$  تعداد معادلات مشاهدات  $U$  تعداد کل پارامترها،  $U'$  تعداد پارامترهای مستقل،  $C$

تعداد معادلات قید و  $r$  درجه آزادی باشد، کدام عبارت صحیح است؟

(۱)  $C = r + U'$  (۲)  $C = r + U$  (۳)  $r = n + C - U'$  (۴)  $\max(C) = n - U'$

منابع آزمون دکتری  
www.doktora.ir

سنجش تکمیلی امیر کبیر  
www.sanjeshEtakmili.com

خودآموز زبان عمومی و تافل

سنجش تکمیلی امیر کبیر:  
خودآموز صوتی تصویری زبان  
عمومی ویژه داوطلبان آزمون  
دکتری و ارشد  
,  
خودآموز صوتی تصویری زبان  
تافل ویژه داوطلبان آزمون  
دکتری  
را ارائه می دهد

بسته های آموزشی

سنجش تکمیلی امیر کبیر:  
بسته های آموزشی ویژه آزمون  
دکتری، کارشناسی ارشد و  
کاردانی به کارشناسی  
سراسری، آزاد، وزارت  
بهداشت  
را ارائه می نماید

آزمون های آزمایشی

سنجش تکمیلی امیر کبیر:  
آزمون آزمایشی ویژه آزمون  
دکتری و کارشناسی ارشد  
مکاتبه ای و آنلاین (اینترنتی)  
برگزار می کند

دکتری سراسری	۴ مرحله
ارشد سراسری	۸ مرحله
ارشد آزاد	۴ مرحله

جهت مشاهده جزئیات، **بسته های آموزشی** آزمون دکتری، کارشناسی ارشد و کاردانی به کارشناسی و **خودآموز زبان عمومی و تافل** و **بسته آموزشی نحوه نگارش مقالات علمی و ISI**، به سایت سنجش تکمیلی دات کام مراجعه نمایید.  
جهت مشاهده جزئیات **آزمون های آزمایشی** آزمون دکتری و کارشناسی ارشد به سایت سنجش آزمون دات کام مراجعه نمایید.

www.sanjeshEtakmili.com

تلفن: ۴۴۰۴۴۶۸۱ و ۴۴۰۱۶۸۹۸-۹