



中华人民共和国国家标准

GB/T 14950—2009
代替 GB/T 14950—1994

摄影测量与遥感术语

Terms of photogrammetry and remote sensing

2009-02-06 发布

2009-06-01 实施

中华人民共和国国家质量监督检验检疫总局 发布
中国国家标准化管理委员会

目 次

前言	I
引言	II
1 范围	1
2 摄影测量分类	1
3 遥感分类	3
4 数据获取	4
5 数据处理	16
6 成果	37
参考文献	42
索引	43
汉语拼音索引	43
英文对应词索引	51

前 言

本标准是对 GB/T 14950—1994《摄影测量与遥感术语》的修订。本标准与 GB/T 14950—1994 相比主要变化如下：

- 按照 GB/T 1.1—2000《标准化工作导则 第1部分：标准的结构和编写规则》的要求对标准的格式进行了修改；
- 删除了全数字摄影测量、全数字化测图、摄影测量内插、数据编辑 4 条术语；
- 增加了 IMU/DGPS 辅助航空摄影测量、激光遥感、雷达导航、动态 GPS 摄影站定位、数字线划图等 46 条术语；
- 修改了解析摄影测量、数字摄影测量、航天摄影、卫星摄影等 60 余条术语及定义；
- 修改了原标准中的错误。

本标准由国家测绘局提出。

本标准由全国地理信息标准化技术委员会归口。

本标准由国家测绘局测绘标准化研究所负责起草。

本标准主要起草人：马聪丽、兀伟、宋耀东、郭玉芳、段怡红。

本标准所代替标准的历次版本发布情况为：

- GB/T 14950—1994。



引 言

GB/T 14950—1994 是我国制定的第一部摄影测量与遥感专业术语标准,实施已十多年了,对摄影测量与遥感知识的传播,国内外科技交流,图书文献的编撰、出版和检索等方面起到了很大作用。但在这十多年中,摄影测量与遥感学科随着地理信息技术、全球定位系统技术、计算机技术、网络技术等的迅猛发展也进入了一个崭新的发展空间,其应用也扩展到了社会生活和经济生活的方方面面。测绘及其他行业也陆续制定了许多专业术语标准,如 GB/T 14911—1994《测绘基本术语》、GB/T 50228—1996《工程测量基本术语标准》、GB/T 17159—1997《大地测量术语》、GB/T 16820—1997《地图学术语》、GB/T 17228—1998《地质矿产勘查测绘术语》、GB/T 17694—1999《地理信息技术基本术语》、GB/T 19231—2003《土地基本术语》等。因此本标准的修订充分考虑了这一情况,对于新增加的术语尽量采用相应术语标准中的定义,并参考《测绘学名词》(第二版)、《地理学名词》(第二版)、《地球科学大辞典》、《遥感大辞典》,这样既保持与其他术语标准的协调,又反映测绘技术的发展变化,力争通过本标准反映摄影测量与遥感学科和技术的基本面貌。

本标准给出了术语的汉语拼音索引和英文对应词索引。



摄影测量与遥感术语

1 范围

本标准规定了摄影测量与遥感的术语及定义,并附有英文索引和中文索引。

本标准适用于摄影测量与遥感标准的制定、技术文件编制、教材和书刊及文献的编写。

2 摄影测量分类

2.1

摄影测量 **photogrammetry**

利用摄影影像信息测定目标物的形状、大小、空间位置、性质和相互关系的科学技术。

2.2

航空摄影测量 **aerophotogrammetry; aerial photogrammetry**

利用航空飞行器所获取的影像进行的摄影测量。

2.3

航天摄影测量 **space photogrammetry**

利用航天飞行器所获取的影像进行的摄影测量。

2.4

地面摄影测量 **terrestrial photogrammetry**

利用地面摄影的影像对所摄目标物进行的摄影测量。

2.5

非地形摄影测量 **non-topographic photogrammetry**

不以测制地形图为目的的摄影测量。

2.6

全息摄影测量 **hologrammetry**

利用一定方向的激光光束投射到全息图上获取原物体的三维结构影像的摄影测量。

2.7

电子显微摄影测量 **nanophotogrammetry**

利用扫描电子显微镜获取的立体显微影像,对微观世界进行的摄影测量。

2.8

双介质摄影测量 **two-medium photogrammetry**

被摄物体与摄影机处于不同介质的摄影测量。

2.9

近景摄影测量 **close-range photogrammetry**

利用对物距不大于 300 m 的目标物获取的立体像对进行的摄影测量。

2.10

超近摄影测量 **microphotogrammetry; ultra-close-range photogrammetry**

微距摄影测量

对物距在 0.1 m~0.01 m 的目标物进行的摄影测量。



2. 11

弹道摄影测量 ballistic photogrammetry

利用弹道摄影机,以星空为背景,获取飞行物在空中的飞行状态,用来研究飞行物飞行轨迹的摄影测量。

2. 12

工程摄影测量 engineering photogrammetry

用于现代建筑、水利、铁路、公路、桥梁、隧道等工程建设的摄影测量。

2. 13

工业摄影测量 industrial photogrammetry

用于采矿、冶金、机械、车辆和船舶制造等方面的静态或动态工业目标的摄影测量。

2. 14

建筑摄影测量 architectural photogrammetry

用于对建筑物的建筑特点和状况的研究、文物的修复、雕塑像的复制等建筑领域中的摄影测量。

2. 15

考古摄影测量 archaeological photogrammetry

用于文物及其挖掘现场的摄影测量。

2. 16

生物医学摄影测量 biomedical photogrammetry

用于生物医学研究和临床诊断等方面的摄影测量。

2. 17

X射线摄影测量 X-ray photogrammetry

利用X光获取的立体像对或更多像片,确定被摄物体肉眼不能直接见到部分的摄影测量。

2. 18

水下摄影测量 underwater photogrammetry

用于测绘水下地形或研究水中物体的摄影测量。

2. 19

实时摄影测量 real-time photogrammetry

将数据获取、处理和成果输出集为一体,实时快速完成的摄影测量。

2. 20

莫尔条纹测量 Moire topography

利用莫尔效应直接在被测物体表面形成等值条纹的摄影测量。

2. 21

侧视雷达测量 side-looking radar survey

利用侧视雷达获取地面目标影像信息的摄影测量。

2. 22

立体摄影测量 stereophotogrammetry

利用立体像对建立立体模型进行的摄影测量。

2. 23

模拟摄影测量 analog photogrammetry

利用模拟像片,借助基于光学机械投影交会方式的测图仪进行的摄影测量。

2. 24

解析摄影测量 analytical photogrammetry

利用模拟像片,借助基于数字投影交会方式的解析测图仪进行的摄影测量。

2.25

数字摄影测量 digital photogrammetry

利用数字影像,借助计算机技术提取所摄对象的几何与物理特征,并用全过程数字化方式进行的摄影测量。

2.26

IMU/DGPS 辅助航空摄影测量 IMU/DGPS supported photogrammetry

利用惯性导航技术和卫星定位技术,同时获取摄影瞬间摄影中心的位置参数及影像的姿态参数,辅助空中三角测量或测图的航空摄影测量技术。

3 遥感分类

3.1

遥感 remote sensing

不接触物体本身,用传感器收集目标物的电磁波信息,经处理、分析后,识别目标物、揭示其几何、物理特征和相互关系及其变化规律的现代科学技术。

3.2

遥感平台 remote sensing platform

安放传感器并能进行遥感作业的载体。

3.3

航空遥感 aerial remote sensing; airborne remote sensing

以飞机、飞艇、气球等航空飞行器为平台的遥感。

3.4

航天遥感 space remote sensing; spaceborne remote sensing

以人造卫星、宇宙飞船、航天飞机等航天飞行器为平台的遥感。

3.5

星载遥感 satellite remote sensing

以人造卫星为平台的遥感。

3.6

地面遥感 ground remote sensing

传感器位于地面的遥感。

3.7

多谱段遥感 multispectral remote sensing

将物体反射或辐射的电磁波信息分成若干波谱段进行接收或记录的遥感。

3.8

可见光遥感 visible spectral remote sensing

传感器工作波段限于可见光波段范围之内的遥感。

3.9

红外遥感 infrared remote sensing

传感器工作波段限于红外波段范围之内的遥感。

3.10

微波遥感 microwave remote sensing

传感器工作波段限于微波波段范围之内的遥感。

3.11

主动式遥感 active remote sensing

由传感器向目标物发射一定频率的电磁辐射波,然后接收从目标物返回的辐射信息的遥感方式。

3.12

被动式遥感 passive remote sensing

直接接收来自目标物的辐射信息的遥感方式。

3.13

激光遥感 laser remote sensing

由发射和接收激光来探测目标物的主动式遥感技术。

3.14

高光谱遥感 hyperspectral remote sensing

在电磁波谱的可见光,近红外,中红外和热红外波段范围内,获取光谱分辨率高于百分之一波长达到纳米(nm)数量级,光谱通道数多达数十甚至数百的遥感技术。

4 数据获取

4.1

摄影 photography

利用传感器获取物体影像和其他相关信息的一门技术。

4.2

航天摄影 space photography

利用人造卫星、宇宙飞船、航天飞机和轨道空间站等航天飞行器作为平台,从地球大气层以外对地球或其他宇宙空间星球进行的摄影。

4.3

卫星摄影 satellite photography

利用人造卫星作为平台的航天摄影。

4.4

航空摄影 aerial photography

利用飞机、飞艇、气球等航空飞行器作为平台,在地球大气层范围内的摄影高度上对地球表面进行的摄影。

4.5

缝隙摄影 differential photography

利用缝隙快门及软片的连续移动进行曝光的摄影。

4.6

竖直摄影 vertical photography

摄影机主光轴处于近似铅垂线方向的摄影。

4.7

倾斜摄影 oblique photography

摄影机主光轴偏离铅垂线或水平方向并按一定倾斜角进行的摄影。

4.8

高空摄影 high-altitude aerial photography

摄影高度高于 6 000 m 的航空摄影。

4.9

低空摄影 low-altitude aerial photography

摄影高度低于 1 000 m 的航空摄影。

4.10

显微摄影 photomicrography

将显微镜和摄影机相结合,用于获取微小物体的高倍放大摄影。

4.11

多光谱摄影 multispectral photography

同步记录同一景物不同光谱信息的摄影。

4.12

数字摄影 digital photography

利用数字摄影机获取影像灰度阵列的摄影。

4.13

框幅摄影 frame photography

曝光瞬间对整个幅面同时成像的摄影。

4.14

全景摄影 panoramic photography

利用全景摄影机在垂直于飞行方向上,通过缝隙扫描,不断改变光轴方向对地面的摄影。

4.15

黑白摄影 black-and-white photography

以黑、灰、白的不同色调,表现被摄景物影像的摄影。

4.16

彩色摄影 colour photography

以丰富的色彩再现被摄景物彩色影像的摄影。

4.17

红外摄影 infrared photography

获取被摄物体红外光谱信息的摄影。

4.18

彩红外摄影 colour infrared photography

获取被摄物体多个光谱信息,但至少具有一个红外光谱信息,并能组合成彩色效果的摄影。

4.19

正直摄影 normal case photography

在摄影基线两端,两摄影机主光轴保持水平,并都与摄影基线方向垂直的摄影。

4.20

等偏摄影 parallel-averted photography

在摄影基线两端,两摄影机主光轴保持水平,并都相对于摄影基线偏转相同角度的摄影。

4.21

交向摄影 convergent photography

在摄影基线两端,两摄影机主光轴在物方相交成某一角度的摄影。

4.22

等倾摄影 equally tilted photography

在摄影基线两端,两摄影机主光轴保持平行,相对于水平面倾斜相同角度的摄影。

4.23

地物阴影倍数 multiple of object shadow

地物的太阳阴影长度与地物高度之比。

4.24

太阳高度角 solar elevation

观测点至太阳方向与水平面的夹角。

4.25

太阳方位角 solar azimuth

地面上任一观测点和太阳连线的地面投影线与该点地理经线之间的夹角。

4.26

航摄领航 navigation of aerial photography

利用领航图、地标或其他导航仪器(如 GPS 系统)保证飞机在设计的航线上,按要求进行航空摄影的工作过程。



4.27

雷达导航 radar navigation

利用雷达确定位置,引导移动物体航行的导航方法。

4.28

多普勒导航 Doppler navigation

利用多普勒效应测量移动物体的运动参数和位置的导航方法。

4.29

惯性导航 inertial navigation

利用惯性敏感器件测量加速度推算移动物体速度和位置的导航方法。

4.30

全球卫星导航系统 global navigation satellite system;GNSS

利用卫星在全球范围内进行导航定位的系统总称。

4.31

GPS 导航 GPS navigation

利用全球定位系统测定的实时位置引导移动物体航行的导航方法。

4.32

动态 GPS 摄影站定位 dynamic GPS positioning of camera station

在航空航天摄影时,利用 GPS 载波相位测量法确定摄影站空间位置的技术。

4.33

摄站 camera station;exposure station

摄影中心

摄影瞬间物镜前节点所在的空间位置。

4.34

摄影航线 flight line of aerial photography

航空摄影时,飞机航行的路线。

4.35

摄影分区 flight block

航摄分区

摄影区域因摄区过大或地形变化而被划分成的摄影单元。

4.36

分区基准面 block datum plane

摄影分区的平均高度平面。

4.37

摄影比例尺 photographic scale

像距与物距之比。

4.38

像片比例尺 photo scale

像片上某线段长度与地面相应水平线段长度之比。通常线段在像片上不同位置其比例尺是不同的。

4.39

摄影航高 photographic flying height

摄影平台至摄影分区基准面的垂直距离。

4.40

绝对航高 absolute flying height

摄影平台相对平均海水面的垂直距离。

4.41

相对航高 relative flying height

摄影平台相对于地面上某一基准面的垂直距离。

4.42

摄影基线 photographic baseline

获取立体像对时,相邻摄站间的连线。

4.43

像片基线 photo base

像主点与航向邻片像主点在本片上相应像点间的连线。

4.44

基高比 base-height ratio

摄影基线长度与摄影航高或物距之比。

4.45

航摄飞行质量 flight quality of aerial photography

航摄像片的航向重叠度、旁向重叠度、像片倾斜角、旋偏角、航线弯曲度、实际航高与预定航高之差、摄区和摄影分区的边界覆盖等质量要求的总称。

4.46

摄影航迹 flight trace of photography

航迹线

航空飞行器投影在地面上的飞行轨迹。

4.47

航迹角 angle of flying trace

航空摄影中,摄影航迹与设计航线间的夹角。

4.48

航线弯曲度 strip deformation

一条摄影航线内各张像片主点至首末两张像片主点连线的最大偏离度。

4.49

航摄漏洞 **aerial photographic gap**

航空摄影时,像片或影像重叠度过小或没有重叠的部分。

4.50

相对漏洞 **relative gap**

航空摄影时,像片或影像航向重叠度和旁向重叠度小于规定域值的部分。

4.51

绝对漏洞 **absolute gap**

航空摄影时,摄区范围内缺失影像的部分。

4.52

摄影质量 **photographic quality**

被摄物体的构像质量、几何质量和表观质量的总称。包括影像的密度、反差、分辨率,框标和数据记录,胶片的变形率和展平度,镜箱的内方位元素和畸变差的测定精度,框标点和格网点坐标的测定精度,胶片的制作工艺、机械和人为损伤等。

4.53

航向重叠 **longitudinal overlap; end overlap; forward overlap**

本航线内相邻像片上具有同一地区影像的部分,通常以百分比表示。

4.54

旁向重叠 **lateral overlap; side overlap; side lap**

相邻航线的相邻像片上具有同一地区影像的部分,通常以百分比表示。

4.55

测图航线 **mapping strip**

直接作为立体测图用的摄影航线。

4.56

控制航线 **control strip**

构架航线

骨架航线

摄影测区内,为减少像片控制点的布设,加飞的较大比例尺若干条与测图航线交叉且近似垂直的航线。

4.57

像片倾斜角 **tilt angle of photograph**

航空摄影时,航空摄影机主光轴与铅垂线的夹角或地面摄影时,摄影机主光轴相对于水平面的夹角。

4.58

航向倾角 **longitudinal tilt; pitch**

像片倾斜角在航线方向上的分量。

4.59

旁向倾角 **lateral tilt; roll**

像片倾斜角在垂直于航线方向上的分量。

4.60

像片旋角 **swing angle; yaw**

在像片平面内,所选定的像片坐标轴绕主光轴旋转的角度。

4.61

像主点 principal point of photograph

摄影物镜的后节点到像片平面的垂足。

4.62

最佳对称主点 principal point of optimum symmetry

航摄影检定时,使径向畸变尽可能对称的一个对称中心点。

4.63

自准直主点 autocollimating principal point

来自物方空间的一束垂直于像片平面的平行光线束通过物镜后成像在像片平面上的像点。

4.64

像底点 photo nadir point

过摄影物镜后节点的铅垂线与像片平面的交点。

4.65

地底点 ground nadir point

像底点在地面上的相应点。

4.66

等角点 equal-angle point; isocenter

航空摄影机物镜的主光轴与过物镜后节点铅垂线的夹角之角平分线分别和像片平面与地面相交的两个点。

4.67

像元 pixel; picture element

像素

数字影像的基本单元。

4.68

像幅 picture format

像片的构像幅面尺寸。

4.69

等效主距 equivalent principal-distance根据轴外平行光线在像片平面上的构像点与沿主光轴的平行光线在像片平面上的构像点的距离 γ 和入射角 β , 计算求得的主距。

4.70

检定主距 calibrated principal-distance

摄影机检定时,得到多个等效主距的一种平差值。

4.71

框标 fiducial mark

摄影机承片框上用于标定承影面中心位置的标志。

4.72

框标距 distance of fiducial marks

对应框标间的距离。

4.73

像片中心 photograph center

像片上相对框标连线的交点。

4.74

摄影机检定场 camera calibration field

检定摄影机各种参数的专门场地。

4.75

摄影分辨率 resolution of photography

分解率

解像率

衡量成像系统对黑白相间宽度相等的线状目标影像分辨的能力,以每毫米线对数表示。

4.76

影像分辨率 image resolution

影像再现物体细部能力的一种量度。

4.77

地面分辨率 ground resolution

影像分辨率所对应的地面尺寸。

4.78

面积加权平均分辨率 area weighted average resolution; AWAR

以测试角所对应的像幅内环带面积与像幅总面积之比作为权计算的平均分辨率。

4.79

角分辨率 angle resolution

镜头中心对摄影分辨率线对宽度的张角。

4.80

影像密度 density of image

影像明暗程度的度量,以阻光率常用对数表示。

4.81

灰雾密度 fog density

胶片上未受光部分经显影后形成的一定密度值。

4.82

感光度 light sensitivity

感光材料产生光化还原作用的强弱能力,以规定基准密度的相应曝光量的倒数度量。

4.83

影像反差 image contrast

在负片或正片上影像的最大密度与最小密度之差。

4.84

景物反差 object contrast

被摄景物中最大亮度与最小亮度之比或对数之差。

4.85

反差系数 contrast coefficient

感光材料特性曲线直线部分的斜率。

4.86

胶片压平 film flattening

曝光瞬间,使胶片密贴承片面的过程。

4.87

地面照度 illuminance of ground

阳光或人工光源通过大气层到达地面的光照程度。

4.88

光谱感光度 spectral sensitivity

感光材料对光谱中某一波长光线的感光程度。

4.89

相对光谱感光度 relative spectral sensitivity

光谱中以某一波长的感光度为准,与其他波长的感光度之比值。

4.90

感色性 colour sensitivity

感光材料对不同颜色光波敏感的特性。

4.91

飞机地速 ground speed of plane

飞机相对于地面运动的速度。

4.92

速高比 velocity-height ratio

飞机地速与相对航高之比值。

4.93

像点位移 displacement of image; image displacement

目标点在像片上的构像点与其理想点位的差异。

4.94

前移补偿 forward motion compensation; FMC

像移补偿

对传感器平台相对于所摄目标的前移运动引起的像点位移的自动补偿改正。

4.95

摄影材料变形 photographic material deformation

因材料性质、制作过程、摄影处理及环境引起的摄影材料几何变化。

4.96

镜头畸变 lens distortion

轴外主光线通过物镜时由于入射角与出射角不能严格相等,使所摄物体影像出现的像差。

4.97

摄影测量畸变 photogrammetric distortion

根据摄影测量的要求,按一定条件测算后所得像点对无畸变影像理想位置的偏离值。

4.98

影像数据采集 image data acquisition

利用传感器,获得所研究对象的模拟或数字影像的过程。

4.99

波谱能量分布 spectral energy distribution

能源在不同温度下辐射出的能量与波长的关系。

4.100

波谱发射率 spectral emissivity

物体辐射电磁波的能量与同温度的黑体的发射能量之比值。

4.101

波谱反射率 spectral reflectivity

物体对某一波长电磁波的反射辐射通量与其入射辐射通量之比。

4.102

波谱透射率 spectral transmissivity

透过物体的电磁波辐射通量与其入射辐射通量之比值。

4.103

辐射分辨率 radiometric resolution; radiation resolution

指传感器感测(敏感)元件在接收波谱辐射信号时能分辨的最小辐射度差,或指对两个不同的辐射源的辐射量的分辨能力。

4.104

瞬时视场 instantaneous field of view; IFOV

空间分辨率

在扫描成像过程中一个光敏探测元件通过望远镜系统投射到地面上的直径或对应的视场角度。

4.105

时间分辨率 temporal resolution

传感器能够重复获得同一地区影像的最短时间间隔。

4.106

波谱分辨率 spectral resolution

传感器或波谱测量仪器能够区分或分辨的最小波段范围或波长间隔。

4.107

扫描分辨率 scan resolution

影像输入、输出设备中扫描点的尺寸,以每毫米点数表示。

4.108

太阳辐射波谱 solar radiation spectrum

表示太阳辐射能量按波长分布规律的图表。

4.109

电磁波谱 electromagnetic spectrum

表示电磁辐射波长或频率分布的图谱。

4.110

大气窗口 atmospheric window

地球大气对电磁波传输不产生强烈的吸收和散射衰减作用的透过率较高的一些特定的电磁波段。

4.111

大气噪声 atmospheric noise

大气对被测电磁波的干扰。

4.112

大气传输特性 characteristic of atmospheric transmission

电磁波在大气中传输,受大气散射和吸收作用的影响,辐射能衰减的规律。

4.113

大气透过率 atmospheric transmissivity; atmospheric transmittance

电磁波通过大气中某个给定路径长度后的辐射能与入射辐射能之比。

4. 114

地物波谱特性 **object spectrum characteristic**

地物发射、吸收、反射、散射和透射电磁波辐射能量,产生和地物本身特征有关波谱信号的特性。

4. 115

卫星轨道参数 **orbit elements of satellite; orbit parameters of satellite**

描述在太空中卫星运行的位置、形状和取向的各种参数。

4. 116

轨道高度 **orbital altitude**

太空飞行器运行的轨道距地球表面的平均高度。

4. 117

轨道倾角 **orbital inclination**

太空飞行器轨道平面与地球赤道面之间的夹角。

4. 118

卫星摄动 **satellite perturbation**

由于地球质量分布不均匀和非球形对称性、日月及其他星体的引力、大气阻力、太阳光压等因素引起卫星在理想轨道上的抖动。

4. 119

卫星姿态 **satellite attitude**

卫星本体在其运行轨道上所处的空间状态。



4. 120

卫星覆盖范围 **satellite coverage**

地面上能同时观察到同一颗卫星的区域,一般以该地区所对应的地心张角表示。

4. 121

卫星运行周期 **revolution period of satellite**

卫星绕地球一周所需要的时间。

4. 122

卫星重复周期 **repetition period of satellite**

卫星回到上次地面轨迹上空时运行所需要的天数。

4. 123

地球同步轨道 **geosynchronous orbit; earth synchronous**

卫星一天绕地球一周并回到原来位置的轨道。

4. 124

全景畸变 **panoramic distortion**

全景摄影机的像距不变,物距随扫描角增大而增大,由此所产生的影像由中心到两边比例尺逐渐缩小的畸变。

4. 125

卫星影像偏斜 **satellite photograph skew; satellite photograph deflection**

由于地球自转,造成扫描行西移,使卫星影像呈平行四边形的偏斜现象。

4. 126

像片控制测量 **photo control survey**

像片控制点联测

实地测定像片控制点的方法。

4. 127

像片控制点 **photo control point**

为摄影测量加密或测图需要,直接在实地测定的控制点。

4. 128

像片平高控制点 **horizontal and vertical photo control point; full control point**

平高控制点

具有地面平面坐标和高程的像片控制点。

4. 129

像片平面控制点 **horizontal photo control point**

平面控制点

仅具有地面平面坐标的像片控制点。

4. 130

像片高程控制点 **vertical(elevation)photo control point**

高程控制点

仅具有地面高程的像片控制点。

4. 131

明显地物点 **outstanding point; natural point**

在像片、影像和实地能准确辨认的地物点。

4. 132

人工标志(点) **artificial target; signalized point; artificial point**

摄影前,地面上人工设置的在像片或影像上有构像的目标点。

4. 133

像片标准点 **photographic normal point; standard point of photo; Gruber point**

像片标准配置点

格鲁伯点

相对定向过程中所需要的 6 个定向点,其中两个点在左右主点位置,其余点分别在主点上下距离约等于基线长度之处。

4. 134

航线网布点 **control point distribution for aerial triangulation strip**

以一条航线段为单位布设像片控制点的方案。

4. 135

区域网布点 **control point distribution for block aerotriangulation**

以几条航线段或几幅图为一个区域布设像片控制点的方案。

4. 136

全野外布点 **full field control point distribution**

以一张像片或一个立体像对为单位布设像片控制点的方案。

4. 137

控制航线布点 **control point distribution for control(skeleton)strip**

构架航线布点

骨架航线布点

控制航线按航线网布点,并在控制航线与测图航线相交重叠的区域内由控制航线加密测图航线像片控制点的方案。

4. 138

航向控制点跨度 **bridging distance of control points along strips; control point interval along strips**
同一航线段内相邻像片控制点之间跨越像片基线的数量。

4. 139

旁向控制点跨度 **bridging distance of control points cross strips; control point interval cross strips**
垂直于摄影航线方向,相邻像片控制点之间跨越摄影航线的数量。

4. 140

综合法单张像片测图 **photo-planimetric method of single photograph mapping**

在一张未经纠正的航摄像片上实地进行像片调绘和测绘等高线,然后通过投影转绘或纠正、镶嵌成图的测图方法。

4. 141

综合法像片图测图 **photo-planimetric method of photoplan mapping**

在像片平面图或其复制图上实地进行像片调绘和测绘等高线的测图方法。

4. 142

桩点法测图 **pegged point mapping**

由外业或内业加密地形特征点和地物点的平面位置和高程,借助像对立体模型描绘等高线的测图方法。

4. 143

像片判读 **photo interpretation**

像片解译

根据地物的光谱特性、空间特性、时间特征和成像规律,识别出与像片影像相应的地物类别、特性和某些要素或者测算某种数据指标的过程。

4. 144

目视判读 **visual interpretation**

判读者通过直接观察或借助判读仪以研究地物在遥感影像或其他像片上反映的各种影像特征,并通过地物间的相互关系来推理分析,识别所需地物信息的过程。

4. 145

调绘 **annotation**

利用像片或影像进行判读,实地调查和标注等工作的总称。

4. 146

单站时间视差法 **time parallax at a single station**

时间基线视差法

在同一摄站,对运动或变形物体按一定时间间隔获取立体像对,根据量测视差的变化规律来测量物体运动的位移或变形的的方法。

4. 147

相对控制 **relative control**

利用位于物方空间某些未知点间的已知几何条件关系作为摄影测量控制的依据。

4. 148

摄影纵距 **longitudinal distance of photography**

在地面摄影或近景摄影测量中摄影机物镜前节点到目标物投影面的距离。

4. 149

摄影系数 **photographic coefficient**

摄影纵距与摄影基线长度之比。

4. 150

激光雷达 Lidar

发射激光束并接收回波获取目标三维信息的系统。

4. 151

合成孔径雷达 synthetic aperture radar; SAR

以多普勒频移理论和雷达相干为基础,综合处理雷达回波振幅和相位数据的遥感系统。

4. 152

激光雷达测深系统 lidar bathymetric system

通过发射器垂直向下发射出短波高功率激光脉冲,测量水面与水底的时间延迟,对比两者的能量差别而达到检测反映不同水深所返回信号的测深系统。

4. 153

雷达测高 radar altimetry

以遥感平台的轨道为基准,用雷达测高计测量其垂直于地球表面的距离的过程。

5 数据处理

5. 1

摄影处理 photographic processing

将已曝光的感光材料按一定的冲洗工艺显现成可见影像的处理过程。

5. 2

反转摄影处理 reversal photographic processing

将已曝光的感光材料不经负片过程,直接得到正像的摄影处理过程。

5. 3

正片 positive

影像色调或色彩与景物的明暗程度或色彩一致的像片。

5. 4

负片 negative

影像色调或色彩与景物的明暗程度或色彩为互补色的像片。

5. 5

裱板像片 coated photograph

裱糊在某种硬质基板上的像片。

5. 6

接触晒印 contact printing

感光材料的乳剂面与负片的药膜面完全接触的晒像过程。

5. 7

投影晒印 projection printing

将底片与感光材料分别置于放大机或投影仪的底片盘和承片盘内,经投影曝光得到正片的晒像过程。

5. 8

反光缩小 reflecting reduction

利用灯光照亮资料的反射光制作缩小影像的方法。

5. 9

透光缩小 transmitting reduction

利用航摄负片进行投影以规定倍数制作缩小透明正片的方法。

5.10

电子印相 electronic printing

利用阴极射线管扫描曝光并进行自动匀光的一种晒像方法。

5.11

像片纠正 photo rectification; rectification of photograph

通过投影转换,将倾斜像片变换成规定比例尺水平像片的作业过程。

5.12

像片内方位元素 elements of interior orientation; interior orientation elements

像片内定向元素

确定摄影光束在像方几何关系的基本参数,即像主点的像平面坐标值(x_0 、 y_0)和摄影机主距值(f_k)。

5.13

像片外方位元素 elements of exterior orientation; exterior orientation elements

像片外定向元素

确定摄影光束在物方几何关系的基本参数,包括三个位置参数和三个姿态参数。

5.14

纠正点 rectification point

用于像片纠正的控制点。

5.15

图解纠正 graphical rectification

根据透视理论,利用像片平面和图面的复比或透视对应关系,建立相应的射线束或透视格网进行转绘的作业过程。

5.16

光学图解纠正 optical graphical rectification

投影转绘

使用投影转绘仪,将需纠正的影像投影到图板上,进行纠正及转绘的作业过程。

5.17

仿射纠正 affine rectification

保持纠正前后的图形中直线平行性不变的像片纠正。

5.18

投影差 relief displacement

中心投影影像上因地形起伏引起的像点位移。

5.19

纠正带距 distance of rectification zone

分带纠正中,相邻两带平面间的高差。

5.20

分带纠正 zonal rectification

为使丘陵地和山地的航摄像片影像的投影差限制在允许范围内,按不同高程面进行的像片纠正。

5.21

多级纠正 multistage rectification

使用纠正仪将大倾斜角航摄像片,分几次(每次相同)安置纠正元素进行的像片纠正。



5.22

光距条件 distance condition

沿主光轴的物距和像距需符合光学共轭的条件。

5.23

交线条件 condition of intersection; scheimpflug condition

向甫鲁条件

底片面和承影面倾斜时,为了保证整个承影面上有清晰的构像,在满足光距条件的前提下,使底片面、物镜主平面和承影面相交于一直线的条件。

5.24

纠正光学条件 optical condition of rectification

纠正仪上纠正像片时应满足的光学共轭条件,包括光距条件和交线条件。

5.25

纠正几何条件 geometric condition of rectification

纠正仪纠正像片时,满足投影的影像图形与相应地面图形相似并符合一定比例尺的几何关系。

5.26

纠正仪自由度 degree of freedom of a rectifying

纠正仪上独立机械动作的数目。

5.27

合点 vanishing point

由投影中心作物方直线的平行线与投影面(像片面)的交点。

5.28

主合点 principal vanishing point

在主垂面内,由投影中心作地平面上任意直线的平行线与像片平面的交点。

5.29

主遁点 main vanishing point

在主垂面内,过投影中心作像片平面的平行线与地平面的交点。

5.30

透视旋转定律 rotation axiom of the perspective; axiom of the perspective rotation

沙尔定律

在建立起透视对应关系的基础上,使承影面绕透视轴,合面(含投影中心)绕合线,按同方向旋转同一角度,就可保持透视对应关系不变的规律。

5.31

透视变换 perspective transformation

利用透视中心、像点、目标点三点共线的条件,按透视旋转定律使承影面(透视面)绕迹线(透视轴)旋转某一角度,破坏原有的投影光线束,仍能保持承影面上投影几何图形不变的变换。

5.32

像片镶嵌 photo mosaic

切割镶嵌

将有重叠影像的多张像片经过纠正,根据控制点或同名影像进行拼接,切去重叠部分的边条,将中央部分拼接和粘贴在图板上的作业过程。

5.33

光学镶嵌 optical mosaic

将有重叠的遥感影像或其他像片的纠正影像,依次拼接,逐一晒印在同一张感光材料上的作业过程。

5.34

微分纠正 differential rectification

采用航摄像片或其他遥感影像的微小面积为纠正单元,通过纠正单元的几何变换实现两个影像之间的任何一种变换。

5.35

正射投影技术 orthophotography; orthophoto technique

采用航摄像片或其他遥感影像的微小面积为纠正单元,逐单元进行纠正,以获得地面正射投影影像的技术。

5.36

多项式纠正 polynomial correction

对影像或图像的平移、缩放、旋转、仿射、偏扭、弯曲等几何变形采用多项式内插的方法进行改正。

5.37

仿射变换 affine rectification

保持变换前后影像中直线的平行性不变的变换方法。

5.38

光学微分纠正 optical differential rectification**缝隙纠正**

利用光学投影类的正射投影装置对像片影像逐个纠正单元进行扫描晒像的微分纠正。

5.39

电子微分纠正 electronic differential rectification

通过飞点扫描管实现的微分纠正。

5.40

解析纠正 analytical rectification

根据像片断面数据或数字高程模型,用解析方法在正射投影仪上实现的微分纠正。

5.41

数字纠正 digital rectification**数字微分纠正**

利用数字高程模型,根据构像方程对像方影像重采样,生成物方数字正射影像的技术。

5.42

数字镶嵌 digital mosaic

利用计算机对重叠数字影像信息进行镶嵌处理的技术。

5.43

断面数据采集 profile data collecting

沿断面采集地形起伏数据的过程。

5.44

断面带间距 distance between profiles

两相邻断面间的距离。

5.45

缝隙长度 slit length; crack length

微分纠正中,条状纠正单元的长度。

5.46

缝隙宽度 slit width; crack width

微分纠正中,条状纠正单元的宽度。

5.47

断面扫描 profile scanning

- a) 在正射投影仪上,对断面纠正单元内的影像进行曝光的过程。
- b) 沿规定的断面,通过扫描方式采集有关数据或信息的过程。

5.48

视差 parallax

在摄影测量中,指立体像对同名像点在左、右像平面坐标系或模型中的坐标差。

5.49

同名像点 corresponding image points; homologous image points

同一目标点在不同影像上的构像点。

5.50

同名光线 corresponding image rays

- a) 由同一目标点向不同摄影站投射出构成同名像点的一对光线。
- b) 立体像对相对定向后,通过同名像点的投影光线。

5.51

核线 epipolar ray; epipolar line

过摄影基线与目标点的平面(核面)与像片平面的交线。

5.52

核线影像 epipolar ray image

从原始图像沿核线重采样得到的没有上下视差的影像。

5.53

上下视差 vertical parallax; Y-parallax

Y-视差

立体像对上同名像点或投影点的纵坐标之差。

5.54

左右视差 horizontal parallax; X-parallax

X-视差

立体像对上同名像点或投影点的横坐标之差。

5.55

左右视差较 horizontal parallax difference

立体像对上某一点的左右视差相对于起始点的左右视差之较差。

5.56

空间前方交会 spacial intersection

由立体像对两片的内、外方位元素和观测的像点坐标来确定该点的物方坐标。

5.57

空间后方交会 spacial resection

利用航摄像片上三个以上不在一条直线上的控制点按构像方程计算该像片外方位元素的方法。

5.58

像平面坐标系 photo coordinate system

在像片平面上为描述像点平面位置所选定的右旋直角坐标系。

5.59

车架坐标系 carriage coordinate system; stage coordinate system

仪器坐标系

具有 X、Y 车架的摄影测量仪器中,描述承片盘上任一点平面位置的右旋直角坐标系。

5.60

像方空间坐标系 image space coordinate system

描述单张像片上像点在像方空间位置的右旋直角坐标系。它是以投影中心为原点, X 、 Y 轴平行于像平面坐标系的相应轴, Z 轴与物镜主光轴重合, $Z=-f$ 的右旋直角坐标系。

5.61

物方空间坐标系 object space coordinate system

描述地面点在物方空间位置的任一三维坐标系。可根据需要而选定坐标原点和三轴系方向。

5.62

摄影测量坐标系 photogrammetric coordinate system

描述摄影测量模型的空间直角坐标系。其原点选在某摄站或某一已知点, X 轴大体与航线方向一致, Z 轴与铅垂线方向一致且向上为正的右旋空间直角坐标系。

5.63

光学立体模型 optical stereoscopic model

立体观察一对重叠像片所感受到的被摄目标物三维形态的视模型。

5.64

几何立体模型 geometric stereoscopic model

恢复立体像对方位元素,使同名光线成对相交所构成的与实地相似的模型。

5.65

立体观察 stereoscopic view

利用人造立体效应,对立体模型进行的观察。

5.66

构像方程 imaging equation

以物点坐标为自变量,描述目标点及其相应像点成像几何关系的数学方程。



5.67

共线方程 collinearity equation

描述目标点与其相应像点及投影中心三点共线的数学方程。

5.68

投影方程 projection equation

以像点坐标为自变量,描述像点及其相应目标点几何关系的数学方程。

5.69

共面方程 coplanarity equation

描述摄影基线与同名光线三线位于同一平面的数学方程。

5.70

直接线性变换 direct linear transformation; DLT

非地形摄影测量中,不单独解求内、外方位元素,用像点坐标与其对应的物方空间坐标直接变换关系式进行像片数学处理的方法。

5.71

辐射三角测量 radial triangulation

在平坦地区,根据航摄像片上以像主点辐射到各像点的方向线与实地相应方向线一致的几何特性,求得像点平面位置的方法。

5.72

空中三角测量 aerotriangulation; aerial triangulation

利用航空航天影像与所摄目标之间的空间几何关系,根据少量像片控制点,计算出像片外方位元素

和其他待求点的平面位置,高程的测量方法。

5.73

模拟法空中三角测量 **analog aerotriangulation; analog aerial triangulation**

在模拟立体测图仪上进行的空中三角测量。

5.74

解析空中三角测量 **analytical aerotriangulation; analytical aerial triangulation**

电算加密

根据像片上量测的像点坐标和少量像片控制点,采用严密的数学公式,按最小二乘法原理,用计算机进行的空中三角测量。

5.75

数字空中三角测量 **digital aerotriangulation; digital aerial triangulation**

基于数字影像,采用影像匹配技术自动选取同名点,量测坐标的空中三角测量。

5.76

单航带解析空中三角测量 **analytical aerotriangulation in a single strip**

以一条航线或航线段为解算单元的解析空中三角测量。

5.77

区域网空中三角测量 **block triangulation; block aerial triangulation**

区域网加密

以几条航线或一个测区为解算单元的解析空中三角测量。

5.78

航带法区域网空中三角测量 **strip aerial triangulation**

航线法区域网加密

以单个航带网为整体平差运算中的基本单元的区域网空中三角测量。

5.79

独立模型法空中三角测量 **independent model aerial triangulation; aerotriangulation by independent model**

独立模型法区域网加密

以单模型、双模型或几个模型组成的单元模型为整体平差运算中的基本单元的区域网空中三角测量。

5.80

光束法区域网空中三角测量 **bundle aerial triangulation**

光线束法区域网加密

以摄影时目标点、相应像点和摄站点三点共线条件所建立的每条空间光线为整体平差运算中的基本单元的区域网空中三角测量。

5.81

联机空中三角测量 **on-line aerophotogrammetric triangulation**

在线空中三角测量

由立体坐标量测仪与计算机联机进行测算的空中三角测量。

5.82

GPS 辅助空中三角测量 **GPS supported aerotriangulation**

利用设在基准站和飞机上的 GPS 接收机进行相位差分定位测定摄站点坐标,作为区域网平差的控制值,以减少地面控制的解析空中三角测量方法。

5.83

区域网平差 block adjustment

利用多条航线构成的区域网模型进行整体平差的空中三角测量平差方法。

5.84

自检法区域网平差 self-calibrating block adjustment

把可能存在的系统误差,作为待定参数参与区域网空中三角测量的整体平差方法。

5.85

加密点 pass point; densification point

在像片控制点基础上用摄影测量方法所确立的用于内业测图、模型连接、定向辅助等的点。

5.86

连接点 tie point

模型连接点

用于相邻模型连接的同名像点。

5.87

定向点 orientation point

确定像片、立体像对、航线、区域网方位和比例尺所必须的点。

5.88

检查点 checking point

用来检查地形、模型正确性的点。

5.89

立体像对 stereopair

像对

从不同摄站获取的具有重叠影像的一对像片。

5.90

像点坐标 image coordinate; coordinate of a photo point

摄影像片上任一像点在像平面坐标系中的坐标。

5.91

模型坐标 model coordinate

单元模型坐标系中,用以表示模型空间各点相关位置的坐标。

5.92

立体量测 stereomeasurement

利用立体模型量测像点坐标、视差或模型坐标的工作。

5.93

像片归心 photo centering

在仪器上安置像片时,将像片主点置于投影器或像片盘中心的工作。

5.94

像片基线定向 photo-base orientation

方位线定向

像片归心后,使左右像片基线与仪器的 X 轴平行的像片定向过程。

5.95

辅助点定向 auxiliary point orientation

使像主点与辅助点(一般选在上框标或右框标附近)的连线与仪器的 Y 轴或 X 轴平行的像片定向过程。



5.96

内部定向 interior orientation

恢复像片内方位元素的作业过程。

5.97

解析内定向 analytical interior orientation

确定仪器坐标与像平面坐标变换参数的定向过程。

5.98

外部定向 exterior orientation

恢复像片外方位元素的作业过程。

5.99

相对定向 relative orientation

恢复或确定立体像对在摄影瞬间两像片间的相对关系的作业过程。

5.100

连续像对相对定向 relative orientation of conjunction of successive photographs

相对定向中,以一张像片为准,旋转和移动另一张像片达到同名光线对对相交,解求相对定向元素的过程。

5.101

单独像对相对定向 relative orientation of independent photo pair

相对定向中,以摄影基线为准,旋转左右像片达到同名光线对对相交,解求相对定向元素的过程。

5.102

相对定向不定性 uncertainty of relative orientation

摄影基线与地面定向点位于同一圆柱面上,使相对定向出现不定解的情况。

5.103

相对定向元素 elements of relative orientation

确定立体像对两像片之间相对位置的独立几何元素。

5.104

绝对定向 absolute orientation

确定立体模型在物方坐标系中所处方位和比例的作业过程。

5.105

绝对定向元素 elements of absolute orientation

确定立体模型对于物方空间的方位和比例所需要的独立参数。

5.106

模型缩放 scaling of model

绝对定向中,利用像片控制点对立体模型所作的比例尺归化。

5.107

模型置平 leveling of model

绝对定向中,利用像片控制点将立体模型进行倾斜改正,把摄影测量高程归化到物方坐标系的工作。

5.108

模型连接 bridging of model; model connection

用公共连接点将两个相邻立体像对几何模型的比例尺统一,连接成一个整体模型的工作。

5. 109

摄影测量网 photogrammetric network

通过模型连接构成统一比例尺的航线网或区域网。

5. 110

空间相似变换 space similarity transformation

对空间单位模型进行平移、旋转和缩放的变换。

5. 111

粗差检测 gross error detection

在获取数据及测量平差过程中发现和剔除粗差的工作。

5. 112

数据探测法 data snooping method

在解析空中三角测量中,用以发现和剔除小粗差的粗差检测统计方法。

5. 113

选权迭代法 iteration method with variable weights

在迭代平差中,通过适当变化观测值的权达到消除观测值粗差的方法。

5. 114

主距改正 reduction for principal-distance

为改正底片变形,对摄影机主距加改正数的过程。

5. 115

立体测图 stereomapping; stereoplotting

根据立体观测原理,使用仪器对立体像对的重叠部分进行测图的方法。

5. 116

模拟测图 analog photogrammetric plotting

根据摄影过程的几何反转原理,在模拟立体测图仪上,建立所摄地面缩小的几何模型进行测图的方法。

5. 117

分功法测图 differential method of photogrammetry

用航片测绘地形图时,先进行野外调绘,在室内利用立体镜、立体量测仪等在像片上对高程和等高线进行测绘,然后对地物、地貌进行分带投影转绘成地形图的方法。

5. 118

全能法测图 universal method of photogrammetry

用航片测绘地形图时,用精密立体测图仪、多倍测图仪或其他全能测图仪器,对经像片定向构成待测地区的光学立体模型进行地物、地貌测绘生成地形图的方法。

5. 119

机助测图 computer-assisted mapping; computer-aided mapping

摄影测量中,在与计算机相连接的立体测图仪上,人眼进行立体观测,由计算机协助进行测图的方法。

5. 120

解析测图 analytical mapping; analytical plotting

由立体坐标量测仪采集像点坐标,根据像点与目标点间的数学关系,借助计算机解算目标点三维坐标进行测图的方法。

5. 121

数字测图 digital mapping

用数字摄影测量技术进行测图的方法。

5. 122

数控绘图 digital controlled drawing

直接由数字信号控制的自动绘图。

5. 123

地图修测 map revision

为保持地图的现势性按规定修改、删除和增补地图内容的工作。

5. 124

单像测图 monoplottting

利用单张像片和已有的数字高程模型进行地图测制和修测的过程。

5. 125

数字地图修测 digital map revision

在计算机图形编辑站上进行的地图修测。

5. 126

遥感制图 remote sensing cartography; remote sensing mapping

通过对遥感影像目视判读或利用图像处理系统对各种遥感信息进行增强与几何纠正并加以识别、分类和制图的过程。

5. 127

投影器主距 principal distance of projector

投影仪主距

模拟摄影测量仪器中投影器的投影中心到承片盘平面间的距离。

5. 128

中心投影 central projection

空间任意目标点与某一固定点连成的直线被固定平面所截而得到目标点投影影像的投影方式。

5. 129

光学投影 optical projection

摄影测量中,用光学方法体现像点投影光束的投影方式。

5. 130

机械投影 mechanical projection

摄影测量仪器中,用精密机械导杆代替投影光束的投影方式。

5. 131

光学机械投影 optical-mechanical projection

摄影测量仪器中,建立投影光束时,投影器内用实际的光线束来体现,投影器外的光线则由精密机械导杆代替的投影方式。

5. 132

数字投影 digital projection

利用构像方程按数值计算方法,建立目标点与像点之间关系的投影方式。

5. 133

模型比例尺 model scale

模型上某线段的长度与空间目标相应长度之比。

5. 134

模型基线 **model baseline**

按模型比例尺缩小或放大后的摄影基线。

5. 135

测标 **measuring mark; floating mark**

浮游测标

立体摄影测量仪器中,用于量测立体模型时,相对于立体模型作三维浮游运动的量测标志。

5. 136

立体照准 **stereoscopic pointing**

使空间浮游测标贴于模型表面的过程。

5. 137

绘图桌定向 **plotting table orientation; plotter orientation**

图纸定向

确定绘图桌坐标与图面坐标变换参数的作业过程。

5. 138

立体描绘 **stereoscopic drawing**

借助立体模型,进行观察和勾绘地形的作业过程。

5. 139

立体转绘 **stereoscopic transfer**

借助立体模型,将像片上的调绘内容或其他地图要素,转绘到另一张像片、编绘图板或地形图上的作业过程。

5. 140

图形编辑 **graphic editing**

将要编辑的图形显示在图形终端上,通过人机交互方式对它进行修改、删除与增补等工作。

5. 141

图形输出 **graphic output; pattern printout**

在计算机控制下由数字信息转换为图形并输出的过程。

5. 142

数据输出 **data output**

从一个设备或程序输出已经处理的数据的过程。



5. 143

影像匹配 **image matching**

通过对影像内容、特征、结构、关系、纹理及灰度等的对应关系进行相似性和一致性分析,自动识别同名影像或目标的过程。

5. 144

目标区 **target area; region of target**

在影像匹配中,立体像对左片上或右片上给定点周围像点的灰度值组成的矩阵。

5. 145

搜索区 **searching area; region of search**

在影像匹配中,立体像对右片上(或左片上)与左片上(或右片上)目标区相对应的预测的像点灰度值矩阵。

5. 146

影像相关 image correlation

探求左、右像片影像信号相似的程度,从中确定同名影像或目标的过程。

5. 147

电子相关 electronic correlation

利用电子电路解算相关函数的影像相关。

5. 148

光学相关 optical correlation

利用光学方法确定相关函数的影像相关。

5. 149

核线相关 epipolar correlation

利用立体像对左、右同名核线上的灰度序列进行的影像相关。

5. 150

数字相关 digital correlation

利用计算机或专门的数字相关器解求相关函数的影像相关。

5. 151

一维相关 one-dimensional correlation

沿一个方向搜索同名影像的过程。

5. 152

二维相关 two-dimensional correlation

在二维影像空间的搜索区寻找与目标区同名影像的过程。

5. 153

最小二乘相关 least square correlation

以左、右像片灰度差为观测值进行最小二乘法平差以解求同名影像的过程。

5. 154

量化 quantizing; quantization

把影像样本连续变化的模拟量或密度值转换成离散数字量样本值的过程。

5. 155

灰度等级 grey level; grey value

对影像密度进行采样量化时从黑到白不同等级的灰度值范围。

5. 156

灰楔 grey wedge; optical vedge

灰卡

一系列由白到黑的灰阶表示的,按一定反射比值间隔排列的密度基准。

5. 157

采样 sampling

取样

抽样

a) 把时间域或空间域连续量转化成离散量的过程。

b) 从母体中随机抽取样本的过程。

5. 158

影像重采样 image resampling

影像灰度数据在几何变换后,重新内插像元灰度的过程。

5. 159

采样间隔 **sampling interval**

取样间隔

抽样间隔

采样的时间间隔或空间间隔。

5. 160

数字影像 **digital image**

物体光辐射能量的数字记录形式或像片影像经采样量化后的二维数字灰度序列。

5. 161

光学影像 **optical image**

由物体所发出的光线,通过光学系统在承影面上的构像。

5. 162

基于灰度影像匹配 **grey value based matching; area based matching**

利用目标区和搜索区内像片影像灰度矩阵进行的影像匹配。

5. 163

基于特征影像匹配 **feature based matching**

利用数字影像的点、线、面特征及纹理进行的影像匹配。

5. 164

基于解译影像匹配 **interpretation based matching**

利用对影像内容的理解和判读技术进行的影像匹配。

5. 165

特征提取 **feature extraction**

a) 对某一模式的一组测量值进行变换,以突出该模式具有代表性特征的一种方法。

b) 通过影像分析和变换,以提取所需特征的方法。

5. 166

图像处理 **image processing**

运用光学、电子光学、数字处理方法,对图像进行复原、校正、增强、统计分析、分类和识别等的加工技术过程。

5. 167

光学图像处理 **optical image processing**

利用光学方法进行的图像处理。

5. 168

数字图像处理 **digital image processing**

用计算机对数字图像所进行的各种几何和辐射处理。

5. 169

影像预处理 **image preprocessing**

对主要运算前的原始数据所进行的某些加工。

5. 170

粗处理 **bulk processing; rude processing**

将遥感影像各谱段的数据进行辐射校正、飞行器姿态几何校正、分幅注记等复原处理和辅助处理,获得粗制胶片和数字影像的过程。

5. 171

精处理 precision processing; refined processing

利用地面控制点测量数据对粗处理后的影像进行的几何校正。

5. 172

信息量 contents of information; entropy

熵

获得某个消息时被消除的不确定性的尺寸。

5. 173

信息提取 information extraction

从原始数据中按一定要求识别和提取特定信息的过程。

5. 174

冗余码 redundant code

所用的位数比表示信息所需要的最小位数还多的一种代码。

5. 175

信息剩余度 redundancy of information

由于符号之间的相关性,使信源输出消息熵的降低量。

5. 176

熵编码 entropy coding

编码过程中按熵原理不丢失任何信息的编码。

5. 177

图像数字化 image digitization

将连续色调的模拟图像经采样量化后转换成数字影像的过程。

5. 178

图像符号化 image symbolization

用某些特定符号表示图像内容的图像处理过程。

5. 179

图像编码 image coding

用尽可能少的比特数表示图像的技术。

5. 180

图像变换 image transformation

按一定规则从一帧图像转化生成另一帧图像的处理方法。

5. 181

变换核 kernel of transformation

决定图像变换的基本函数或矩阵。

5. 182

哈达马变换 Hadamard transformation

在向量空间用哈达马矩阵作为变换核对图像阵列进行的线性正交变换。

5. 183

沃尔什变换 Walsh transformation

在向量空间用沃尔什函数对图像阵列进行的变换。

5. 184

比值变换 ratio transformation

在多重影像处理中,利用两影像间对应亮度之比或多重影像组合的对应像元亮度之比作为处理后

的影像亮度的图像处理方法。

5. 185

生物量指标变换 biomass index transformation

以两图像间相应亮度差与其亮度和之比作为处理后的图像亮度的图像处理方法。

5. 186

穗帽变换 tasseled cap transformation

根据经验确定的变换矩阵将图像投影综合变换到三维空间,其立体形态形似带缨穗的帽子,变换后能看到穗帽的最大剖面,充分反映植物生长枯萎程度、土地信息变化,大气散射物理影响和其他景物变化程度的一种线性特征变换的图像处理方法。

5. 187

主分量变换 principal component transformation

由原始图像数据协方差矩阵的特征值和特征向量建立起来的变换核,将光谱特征空间原始数据向量投影到平行于地物集群椭球体各结构轴的主成分方向,突出和保留主要地物类别信息,用来进行图像增强、特征选择和图像压缩的处理方法。

5. 188

彩色变换 colour transformation

将红、绿、蓝(R、G、B)系统表示的影像变换为用其他色彩系统表示的影像的处理方法。

5. 189

小波变换 wavelet transform

使用不仅在频率上而且在位置上都呈变化的有限宽度的基函数进行的变换。这种有限宽度基函数具有波动性,取值呈正负相间的振荡形式,但又具有衰减性,是在有限区间上的波,称为小波。

5. 190

几何校正 geometric correction

几何校准

为消除影像的几何畸变而进行投影变换和不同波段影像的套合等校正工作。

5. 191

大气校正 atmospheric correction

消除或减弱卫星遥感影像在获取时在大气传输中因吸收或散射作用引起的辐射畸变。

5. 192

图像复原 image restoration

图像恢复

对遥感图像资料进行大气影响的校正、几何校正以及对由于设备原因造成的扫描线漏失、错位等的改正,将降质图像重建成接近于或完全无退化的原始理想图像的过程。

5. 193

图像重建 image reconstruction

对离散的数字影像阵列采用空间内插重建原始连续图像的技术。

5. 194

几何配准 geometric registration

将不同时间、不同波段、不同传感器系统所获得的同一地区的影像(数据),经几何变换使同名像点在位置上和方位上完全叠合的操作。

5. 195

辐射校正 radiometric correction

对由于外界因素,数据获取和传输系统产生的系统的、随机的辐射失真或畸变进行的校正。

5. 196

直接法纠正 direct scheme of digital rectification

直接变换法纠正

在数字影像的几何纠正中,把原始影像的每个像元通过纠正公式变换到新影像的相应位置,同时把原始影像上的像元灰度值赋予新影像相应像元位置上的一种数字影像变换方法。

5. 197

间接法纠正 indirect scheme of digital rectification

间接变换法纠正

由纠正后新影像的像元位置,通过纠正公式推求其在原始影像中的相应位置,并通过重采样将该位置的灰度值,反送到新影像相应像元上的一种数字影像变换方法。

5. 198

图像增强 image enhancement

将原来不清晰的图像变得清晰或强调某些感兴趣的特征,抑制不感兴趣的特征,使之改善图像质量、丰富信息量,加强图像判读和识别效果的图像处理方法。

5. 199

影像融合 image fusion

用各种手段把不同时间、不同传感器系统和不同分辨率、不同波段的众多影像进行复合变换,生成新的影像的技术。

5. 200

影像金字塔 image pyramid

由原级影像开始,按一定规则生成的由细到粗不同分辨率的影像数据集。

5. 201

植被指数 vegetation index ; VI

一种利用多光谱遥感影像不同谱段数据的线性或非线性组合而形成的能反映绿色植物生长状况和分布的特征指数。

5. 202

直方图 histogram

根据实验数据,用统计方法得到的概率密度分布图。

5. 203

图像直方图 image histogram

表示图像灰度值与像元数之间统计关系的概率密度分布图。

5. 204

直方图修改 histogram correction; histogram modification

通过改变给定的图像直方图分布来增强影像的一种技术。

5. 205

直方图均衡化 histogram equalization

使原直方图变换为具有均匀密度分布的直方图,然后按该直方图调整原图像的一种图像处理技术。

5. 206

反差增强 contrast enhancement

利用扩展图像的亮度范围从而扩大亮(灰)度差异,来改善图像观察效果的一种图像处理方法。

5. 207

线性扩展 linear expanding; linear stretching

线性拉伸

将原始图像诸亮度值按线性关系进行扩大的反差增强。

5.208

非线性扩展 non-linear expanding

将原始图像诸亮度值有选择地按指数变换、对数变换或抛物线变换等非线性关系进行扩大的反差增强。

5.209

图像平滑 image smoothing

用于突出图像的宽大区域(低频成分)、主干部分或抑制图像噪声和干扰(高频成分),使图像亮度平缓渐变,减小突变梯度,改善图像质量的图像处理方法。

5.210

边缘增强 edge enhancement

突出不同物体影像之间的边界及细节信息的图像处理。

5.211

滤波 filtering

按照某种规则或要求,修改、抑制图像信号的频谱成分或数据的方法。

5.212

高通滤波 high-pass filtering

抑制图像频谱的低频成分而保留高频成分以增强图像细节的滤波。

5.213

低通滤波 lower-pass filtering

抑制图像频谱的高频成分而保留低频成分以抑制图像细节或噪声的滤波。

5.214

空间域滤波 spatial filtering

空间滤波

在图像空间几何变量域上直接修改、抑制图像数据并消减噪声的滤波。

5.215

频率域滤波 frequency filtering

频率滤波

在频率域内修改图像的频谱成分,以实现图像数据的改变和抑制噪声的滤波。

5.216

相关掩模技术 correlation mask techniques

利用遥感影像拷贝产生的许多彼此能精确重叠的正负片,通过不同组合及相互叠掩的方法,进行影像反差调整、边缘增强等摄影处理的技术。

5.217

邻区法增强 adjacent enhancement

在被处理像元周围的像元参与下进行运算处理的增强方法。

5.218

纹理增强 texture enhancement

利用突出图像纹理(有规律的影纹)达到增强图像目的的处理方法。

5.219

比值增强 ratio enhancement

通过两个波段相应影像灰度值的比值变换来突出图像中各类别和目标的增强方法。

5.220

密度分割 density slicing

将影像的光密度或亮度值分成若干间隔或等级,每级赋予指定不同彩色色调和明度编码的处理方法。

5.221

图像压缩 image compression

通过去除图像灰度数据冗余,以节省存储空间的图像处理技术。

5.222

有损压缩 data compression with loss

数据压缩允许与原影像有某种合理程度的失真,应满足合理保真度限制的压缩。

5.223

无损压缩 data compression without loss

数据压缩保持原影像信息,可从压缩数据中无误差的重建原影像的压缩。

5.224

数据格式 data format

数据在传输、处理和存储过程中的编排形式。

5.225

图像分割 image segmentation

根据需要将图像划分为有意义的若干区域或部分的图像处理技术。

5.226

图像合成 image composite

将多谱段黑白图像变为彩色图像的处理技术。

5.227

彩色合成 colour composite

合成的图像色彩与实际景物色彩一致或近似一致的图像合成。

5.228

假彩色合成 false colour composite

合成的图像色彩不同于原景物色彩的图像合成。

5.229

彩色编码 colour coding

用指定色别显示非连续密度梯级的方法。

5.230

彩色坐标系 colour coordinate system

用于表示色光三基色(红、绿、蓝)或色料三原色(黄、品、青)或色彩三属性(明度、色相、饱和度)的坐标系。

5.231

多时相分析 multi-temporal analysis

将不同时间所获取的同一景物影像进行几何配准,提取目标特征及动态信息的处理方法。

5.232

多重影像增强 multi-image enhancement

利用多重影像(多光谱影像、多时域影像或多种传感器影像等)之间的组合和四则运算来增强某些

信息的处理方法。

5.233

图像分类 image classification

根据图像特征区分不同类别目标的图像处理方法。

5.234

特征选择 feature selection

从原始多波段量测参数中,经过变换重新组合,选择确定对识别分类更有效的特征参数的工作。

5.235

波谱特征空间 spectrum feature space

不同波段影像所构成的测量空间。

5.236

波谱集群 spectrum cluster

同一类地物,在波谱特征空间所呈现出相同影像亮度值的点群状分布。

5.237

模式识别 pattern recognition

利用计算机对图形或影像进行处理、分析和理解,以识别各种不同模式的目标和对象的技术。

5.238

判别函数 discriminant function

在分类中进行判别的函数表达式或解析式。

5.239

训练区 training area

通过抽样调查已认定具有代表类别属性的先验抽样区。

5.240

监督分类 supervised classification

根据已知训练区提供的样本,通过选择特征参数,建立判别函数以对各待分类影像进行的图像分类。

5.241

判别边界 boundary distinguish; decision boundary

判别界线

测量空间中判别区域的分界线(边界),即判别函数在测量空间的轨迹。

5.242

距离判决函数 distance decision function

用某随机特征点到类别集群的距离度量建立起来的判别函数。

5.243

概率判决函数 probability decision function

用某特征点落入某类集群的条件概率度量建立起来的判别函数。

5.244

平行六面体分类 parallelepiped classification

在三维(或更多维)特征空间中,每类形成一个平行六面体(或多面体),待分个体(样本)落入其中的一个,则被归属,否则就被拒绝的一种图像分类方法。

5.245

模糊分类法 fuzzy classification

应用模糊数学理论,对待分类图像进行非二值逻辑判断的一种图像分类方法。



5.246

最小距离分类 minimum distance classification

求出未知类别向量到要识别各类别代表向量中心点的距离,将未知类别向量归属于距离最小一类的一种图像分类方法。

5.247

最大似然分类 maximum likelihood classification

在两类或多类判决中,假定各类分布函数为正态分布,并选择训练区,用统计方法根据最大似然比贝叶斯判决准则法建立非线性判别函数集,计算各待分类样区的归属概率,而进行分类的一种图像分类方法。

5.248

特征曲线—窗口法监督分类 character curve-window based supervised classification

以特征曲线为中心取一个范围—窗口,凡是像元特征曲线落在此窗口(范围)内,即认为属于该类,反之,则不属于此类的一种图像分类方法。

5.249

非监督分类 unsupervised classification

以不同影像地物在特征空间中类别特征的差别为依据的一种无先验(已知)类别标准的图像分类。

5.250

等混合距离法分类 equal mixture distance classification

指确定分组中心后,计算出各像元到各分组中心的绝对值距离,再按这些绝对值距离进行分类的一种图像分类方法。

5.251

集群分析 cluster analysis

聚类分析

同类物体具有相同的光谱信息特征,从而能集群于一定的空间位置形成点群,不同类的测量向量就组成不同的集合,集群分析就是检测出这种测量向量集的方法。

5.252

联合分类 joint classification

是将非监督分类与监督分类结合起来的一种图像分类方法。

5.253

多重判据分类 multi-layer data classification

每一输入图像同时经过多个判决,然后确定其所属类别的一种图像分类方法。

5.254

树分类 tree classification

每一输入图像经过多级判决,对各类别层次似树状逐次分类,最后确定其所属类别的一种图像分类方法。

5.255

景物特征 object character

景物的光谱特征、空间特征和时间特征的总称。

5.256

图像判读专家系统 expert system of image interpretation

利用专家的知识 and 经验来进行图像判读的一种智能化较高的计算机软件系统。

6 成果

6.1

航摄像片 **aerial photograph**

利用摄影机从空中对地面拍摄的载有地表影像信息的像片。

6.2

像片索引图 **index to photography**

以摄影分区或图幅为单位,按摄影航线序号和像片号顺序重叠排列复照缩小而制成的检索图。

6.3

航空摄影像片中心点结合图 **index graph of aerial photograph principal point**

以航摄区、分区或地形图图幅为单元,以相应比例尺地图为背景,标注航线号、像片号以及像片中中心点实际点位的航空摄影像片中心点点位示意图。

6.4

控制像片 **control photograph**

实地测定像片控制点坐标、高程时判刺与标绘点位的像片和加密时选刺加密点的像片的统称。

6.5

调绘像片 **annotated photograph; identified photograph**

经实地调查,用符号描绘有地物、地貌要素并具有数字和文字注记的像片。

6.6

调绘工作底图 **investigation map**

内业采用立体或平面判调方式采集地物、地貌要素,简单符号化后与影像叠加打印成图,主要用于野外全要素或核心要素核查。

6.7

纠正底图 **basis for rectification**

按成图比例尺展有纠正点位,供纠正对点用的图板。

6.8

影像镶嵌图 **image mosaic map**

多张遥感影像经纠正,按一定的定位精度要求拼接,去掉重叠影像后镶嵌成的整幅影像图。

6.9

影像镶嵌略图 **photomosaic**

用未经几何校正的多张遥感影像,按主要同名地物拼接,去掉重叠影像后镶嵌成的影像图。

6.10

航测原图 **aerophotogrammetric original**

用航空摄影测量方法绘制完成的地形图原稿。

6.11

复照原图 **reprographic original**

用照相方法复制的航测原图。

6.12

清绘原图 **final drawing; fair drawing**

按出版要求清绘完成的地图原稿。

6.13

刻绘原图 **scribed original**

在刻图膜上按出版要求刻绘完成的地图原稿。

6.14

正射像片 orthophoto; orthophotograph

具有正射投影性质的像片。

6.15

立体配对片 stereo-mate

立体匹配片

利用斜平行投影方法相对于正射像片引入人造左右视差的像片。

6.16

立体正射像片 orthophoto stereo-mate; stereo orthophoto

正射像片与其对应的立体配对片的总称。

6.17

像片平面图 photo plan

用纠正后的像片编制的带有公里格网、图廓内外整饰和注记的平面图。

6.18

固定比例尺像片平面图 fixed scale photo plan

按规定比例尺制作的像片平面图。

6.19

自由比例尺像片平面图 free scale photo plan

近似于成图比例尺的像片平面图。

6.20

影像地图 photo map

以航空和航天遥感影像为基础,经几何校正,配合以线划和少量注记,将制图对象综合表示在图面上的地图。

6.21



正射影像图 orthophotoquad

具有正射投影性质的影像图。

6.22

正射影像地图 orthophoto map

具有正射投影性质的影像地图。在正射影像地图上,地物影像的平面位置、高程、注记等与地图的性质相同。

6.23

立体影像地图 stereophoto map

由一张正射影像地图和一张立体配对影像图组成的地图。

6.24

数字地图 digital map

按一定的数据组织方式,以地理空间数据集合形式表示的地图。

6.25

数字线划图 digital line graph; DLG

以矢量数据形式表达地形要素的地理信息数据集。

6.26

数字正射影像图 digital orthophoto map; DOM

经过正射投影改正的影像数据集。

6.27

数字栅格地图 digital raster graphic; digital raster graph ;DRG

以栅格数据形式表达地形要素的地理信息数据集。

6.28

不规则三角网 triangular irregular network; TIN

一种用不规则三角形集合来描述复杂曲面的数据结构。其中,每个三角形的三个顶点都在曲面上,互不重叠,又全覆盖整个曲面。

6.29

数字高程模型 digital elevation model; DEM

以规则格网点的高程值表达地面起伏的数据集。

6.30

数字地面模型 digital terrain model; DTM定义在 X 、 Y 域离散点(矩形或三角形)上地面某种特征数值集合的总称。

6.31

数字表面模型 digital surface model; DSM

以一系列离散点或规则点的三维坐标表达物体表面(包括树冠、屋顶等)起伏形态的数据集。

6.32

数字坡度模型 digital slope model

记录网格点上坡度和坡向以描述地面坡度的数据集。

6.33

数字位置模型 digital location model用平面坐标 X 、 Y 描述地物分布的数据集。

6.34

地形数据库 topographic database

按一定的数据结构和数据模型所建立的地形图要素的集合。

6.35

等值线图 isoline map

以相等数值点连线表示空间连续分布且逐渐变化的现象数量特征的地图。

6.36

轮廓线图 outline map

用轮廓线表示物体表面结构、形态和大小的图。

6.37

剖面图 profile

以垂直于地表的截面切割地面以反映地面起伏曲线或内部构成的图形。

6.38

立面图 elevation view

近景摄影测量中,在某一垂直平面上描述被摄物体结构的投影图。

6.39

视频地图 video map

可视地图

可在图形终端上静态或动态显示的地图。

6.40

透视图 perspective view

通过所取的视点,按透视规律将三维目标投影到某个面上的图。

6.41

莫尔条纹图 Moire topograph

在莫尔条纹测量中,用等值线波纹表示人体或物体的外形和大小的图。

6.42

地面像片 terrestrial photograph

用地面摄影方法获取的像片。

6.43

近景像片 close range photograph

用近景摄影方法获取的像片。

6.44

近红外影像 near infrared image

以传感器接收目标物反射或辐射的波长为 $0.78\ \mu\text{m}\sim 3.0\ \mu\text{m}$ 的近红外波段所形成的影像。

6.45

热红外影像 thermal infrared image

以扫描方式获得波长为 $3\ \mu\text{m}\sim 14\ \mu\text{m}$ 热红外波段的地物热辐射所形成的影像。

6.46

微波影像 microwave image

以微波辐射计接收物体发射的波长为 $1\ \text{cm}\sim 3\ \text{cm}$ 的微波能量所形成的影像。

6.47

雷达影像 radar image

雷达向目标物发射无线电波,然后接收散射回波所形成的影像。

6.48

扫描影像 scan image

由扫描成像系统所记录的影像。

6.49

多光谱合成影像 multispectral composite imagery

把同一地区多光谱影像,配以红、绿、蓝滤光片重叠投影而形成的影像。

6.50

多时相影像 multi-temporal image

指不同时间获取的同一地区的影像。

6.51

真彩色影像 true color image

接近地物原有色彩的遥感影像。



6.52

伪彩色影像 pseudo-color image

黑白影像经密度分割和彩色编码后形成的影像。

6.53

二值影像 binary image

每一像元只有两种可能的数值或灰度等级状态的影像。

6.54

比值影像 ratio image

经比值变换后所形成的影像。

6.55

差值影像 difference image

由同一景物不同时间的影像或同一景物不同波段的影像之间的差值组成的影像。

6.56

卫星影像 satellite image

装载在卫星上的传感器获取的影像。

6.57

恒星影像 fixed star image

获取某一天区恒星分布的影像。

6.58

假彩色像片 false colour photograph

影像色彩不同于原景物色彩的像片。

6.59

卫星影像图 satellite image map

卫星影像经几何纠正、镶嵌形成的影像图。

6.60

全息图 hologram

记录物光和参考光干涉条纹的图像。



参 考 文 献

- [1] GB/T 14911—2008 测绘基本术语
- [2] GB/T 17694—1999 地理信息技术基本术语
- [3] GJB 5071—2004 航空航天摄影术语
- [4] MH/T 0009—1996 航空摄影术语
- [5] GB/T 17228—1998 地质矿产勘查测绘术语
- [6] GB/T 19231—2003 土地基本术语
- [7] GB/T 17911—2005 导航地理数据模型与交换格式
- [8] 测绘学名词(第二版). 科学出版社, 2002
- [9] 地理学名词(第二版). 科学出版社, 2006
- [10] 地球科学大辞典. 应用学科卷. 地质出版社, 2005
- [11] 遥感大辞典. 科学出版社, 2004
- [12] 测绘辞典. 上海辞书出版社, 1981

索引

汉语拼音索引

B

被动式遥感	3. 12
比值变换	5. 184
比值影像	6. 54
比值增强	5. 219
边缘增强	5. 210
变换核	5. 181
裱板像片	5. 5
波谱发射率	4. 100
波谱反射率	4. 101
波谱分辨率	4. 106
波谱集群	5. 236
波谱能量分布	4. 99
波谱特征空间	5. 235
波谱透射率	4. 102
不规则三角网	6. 28

C

采样	5. 157
采样间隔	5. 159
彩红外摄影	4. 18
彩色编码	5. 229
彩色变换	5. 188
彩色合成	5. 227
彩色摄影	4. 16
彩色坐标系	5. 230
侧视雷达测量	2. 21
测标	5. 135
测图航线	4. 55
差值影像	6. 55
超近摄影测量	2. 10
车架坐标系	5. 59
抽样	5. 157
抽样间隔	5. 159
粗差检测	5. 111
粗处理	5. 170

D

大气传输特性	4. 112
大气窗口	4. 110
大气透过率	4. 113
大气校正	5. 191
大气噪声	4. 111
单独像对相对定向	5. 101
单航带解析空中三角测量	5. 76
单像测图	5. 124
单站时间视差法	4. 146
弹道摄影测量	2. 11
等混合距离法分类	5. 250
等角点	4. 66
等偏摄影	4. 20
等倾摄影	4. 22
等效主距	4. 69
等值线图	6. 35
低空摄影	4. 9
低通滤波	5. 213
地底点	4. 65
地面分辨率	4. 77
地面摄影测量	2. 4
地面像片	6. 42
地面遥感	3. 6
地面照度	4. 87
地球同步轨道	4. 123
地图修测	5. 123
地物波谱特性	4. 114
地物阴影倍数	4. 23
地形数据库	6. 34
电磁波谱	4. 109
电算加密	5. 74
电子微分纠正	5. 39
电子显微摄影测量	2. 7
电子相关	5. 147
电子印相	5. 10
调绘	4. 145

调绘工作底图	6.6
调绘像片	6.5
定向点	5.87
动态 GPS 摄影站定位	4.32
独立模型法空中三角测量	5.79
独立模型法区域网加密	5.79
断面带间距	5.44
断面扫描	5.47
断面数据采集	5.43
多光谱合成影像	6.49
多光谱摄影	4.11
多级纠正	5.21
多普勒导航	4.28
多谱段遥感	3.7
多时相分析	5.231
多时相影像	6.50
多项式纠正	5.36
多重判据分类	5.253
多重影像增强	5.232

E

二维相关	5.152
二值影像	6.53

F

反差系数	4.85
反差增强	5.206
反光缩小	5.8
反转摄影处理	5.2
方位线定向	5.94
仿射变换	5.37
仿射纠正	5.17
飞机地速	4.91
非地形摄影测量	2.5
非监督分类	5.249
非线性扩展	5.208
分带纠正	5.20
分工法测图	5.117
分解率	4.75
分区基准面	4.36
缝隙长度	5.45
缝隙纠正	5.38
缝隙宽度	5.46

缝隙摄影	4.5
浮游测标	5.135
辐射分辨率	4.103
辐射三角测量	5.71
辐射校正	5.195
辅助点定向	5.95
负片	5.4
复照原图	6.11

G

概率判决函数	5.243
感光度	4.82
感色性	4.90
高程控制点	4.130
高光谱遥感	3.14
高空摄影	4.8
高通滤波	5.212
格魯伯点	4.133
工程摄影测量	2.12
工业摄影测量	2.13
共面方程	5.69
共线方程	5.67
构架航线	4.56
构架航线布点	4.137
构像方程	5.66
骨架航线	4.56
骨架航线布点	4.137
固定比例尺像片平面图	6.18
惯性导航	4.29
光距条件	5.22
光谱感光度	4.88
光束法区域网空中三角测量	5.80
光线束法区域网加密	5.80
光学机械投影	5.131
光学立体模型	5.63
光学投影	5.129
光学图解纠正	5.16
光学图像处理	5.167
光学微分纠正	5.38
光学相关	5.148
光学镶嵌	5.33
光学影像	5.161
轨道高度	4.116

轨道倾角····· 4.117

H

哈达马变换····· 5.182

航测原图····· 6.10

航带法区域网空中三角测量····· 5.78

航迹角····· 4.47

航迹线····· 4.46

航空摄影····· 4.4

航空摄影测量····· 2.2

航空摄影像片中心点结合图····· 6.3

航空遥感····· 3.3

航摄飞行质量····· 4.45

航摄分区····· 4.35

航摄领航····· 4.26

航摄漏洞····· 4.49

航摄像片····· 6.1

航天摄影····· 4.2

航天摄影测量····· 2.3

航天遥感····· 3.4

航线法区域网加密····· 5.78

航线弯曲度····· 4.48

航线网布点····· 4.134

航向控制点跨度····· 4.138

航向倾角····· 4.58

航向重叠····· 4.53

合成孔径雷达····· 4.151

合点····· 5.27

核线····· 5.51

核线相关····· 5.149

核线影像····· 5.52

黑白摄影····· 4.15

恒星影像····· 6.57

红外摄影····· 4.17

红外遥感····· 3.9

灰度等级····· 5.155

灰卡····· 5.156

灰雾密度····· 4.81

灰楔····· 5.156

绘图桌定向····· 5.137

J

机械投影····· 5.130

机助测图····· 5.119

基高比····· 4.44

基于灰度影像匹配····· 5.162

基于解译影像匹配····· 5.164

基于特征影像匹配····· 5.163

激光雷达····· 4.150

激光雷达测深系统····· 4.152

激光遥感····· 3.13

集群分析····· 5.251

几何立体模型····· 5.64

几何配准····· 5.194

几何校正····· 5.190

几何校准····· 5.190

加密点····· 5.85

假彩色合成····· 5.228

假彩色像片····· 6.58

间接变换法纠正····· 5.197

间接法纠正····· 5.197

监督分类····· 5.240

检查点····· 5.88

检定主距····· 4.70

建筑摄影测量····· 2.14

交线条件····· 5.23

交向摄影····· 4.21

胶片压平····· 4.86

角分辨率····· 4.79

接触晒印····· 5.6

解析测图····· 5.120

解析纠正····· 5.40

解析空中三角测量····· 5.74

解析内定向····· 5.97

解析摄影测量····· 2.24

解像率····· 4.75

近红外影像····· 6.44

近景摄影测量····· 2.9

近景像片····· 6.43

精处理····· 5.171

景物反差····· 4.84

景物特征····· 5.255

镜头畸变····· 4.96

纠正带距····· 5.19

纠正底图····· 6.7

纠正点····· 5.14

纠正光学条件	5.24
纠正几何条件	5.25
纠正仪自由度	5.26
距离判决函数	5.242
聚类分析	5.251
绝对定向	5.104
绝对定向元素	5.105
绝对航高	4.40
绝对漏洞	4.51

K

考古摄影测量	2.15
可见光遥感	3.8
可视地图	6.39
刻绘原图	6.13
空间分辨率	4.104
空间后方交会	5.57
空间滤波	5.214
空间前方交会	5.56
空间相似变换	5.110
空间域滤波	5.214
空中三角测量	5.72
控制航线	4.56
控制航线布点	4.137
控制像片	6.4
框标	4.71
框标距	4.72
框幅摄影	4.13

L

雷达测高	4.153
雷达导航	4.27
雷达影像	6.47
立面图	6.38
立体测图	5.115
立体观察	5.65
立体量测	5.92
立体描绘	5.138
立体配对片	6.15
立体匹配片	6.15
立体摄影测量	2.22
立体像对	5.89
立体影像地图	6.23

立体照准	5.136
立体正射像片	6.16
立体转绘	5.139
连接点	5.86
连续像对相对定向	5.100
联合分类	5.252
联机空中三角测量	5.81
量化	5.154
邻区法增强	5.217
滤波	5.211
轮廓线图	6.36

M

密度分割	5.220
面积加权平均分辨率	4.78
明显地物点	4.131
模糊分类法	5.245
模拟测图	5.116
模拟法空中三角测量	5.73
模拟摄影测量	2.23
模式识别	5.237
模型比例尺	5.133
模型基线	5.134
模型连接	5.108
模型连接点	5.86
模型缩放	5.106
模型置平	5.107
模型坐标	5.91
莫尔条纹测量	2.20
莫尔条纹图	6.41
目标区	5.144
目视判读	4.144

N

内部定向	5.96
------------	------

P

判别边界	5.241
判别函数	5.238
判别界线	5.241
旁向控制点跨度	4.139
旁向倾角	4.59
旁向重叠	4.54

频率滤波	5.215
频率域滤波	5.215
平高控制点	4.128
平面控制点	4.129
平行六面体分类	5.244
剖面图	6.37

Q

前移补偿	4.94
切割镶嵌	5.32
倾斜摄影	4.7
清绘原图	6.12
区域网布点	4.135
区域网加密	5.77
区域网空中三角测量	5.77
区域网平差	5.83
取样	5.157
取样间隔	5.159
全景畸变	4.124
全景摄影	4.14
全能法测图	5.118
全球卫星导航系统	4.30
全息摄影测量	2.6
全息图	6.60
全野外布点	4.136

R

热红外影像	6.45
人工标志(点)	4.132
冗余码	5.174

S

扫描分辨率	4.107
扫描影像	6.48
沙尔定律	5.30
熵	5.172
熵编码	5.176
上下视差	5.53
摄影	4.1
摄影比例尺	4.37
摄影材料变形	4.95
摄影测量	2.1
摄影测量畸变	4.97

摄影测量网	5.109
摄影测量坐标系	5.62
摄影处理	5.1
摄影分辨率	4.75
摄影分区	4.35
摄影航高	4.39
摄影航迹	4.46
摄影航线	4.34
摄影机检定场	4.74
摄影基线	4.42
摄影系数	4.149
摄影质量	4.52
摄影中心	4.33
摄影纵距	4.148
摄站	4.33
生物量指标变换	5.185
生物医学摄影测量	2.16
时间分辨率	4.105
时间基线视差法	4.146
实时摄影测量	2.19
视差	5.48
视频地图	6.39
树分类	5.254
竖直摄影	4.6
数据格式	5.224
数据输出	5.142
数据探测法	5.112
数控绘图	5.122
数字表面模型	6.31
数字测图	5.121
数字地面模型	6.30
数字地图	6.24
数字地图修测	5.125
数字高程模型	6.29
数字纠正	5.41
数字空中三角测量	5.75
数字坡度模型	6.32
数字摄影	4.12
数字摄影测量	2.25
数字投影	5.132
数字图像处理	5.168
数字微分纠正	5.41
数字位置模型	6.33

数字线划图	6.25
数字相关	5.150
数字镶嵌	5.42
数字影像	5.160
数字栅格地图	6.27
数字正射影像图	6.26
双介质摄影测量	2.8
水下摄影测量	2.18
瞬时视场	4.104
搜索区	5.145
速高比	4.92
穗帽变换	5.186

T

太阳方位角	4.25
太阳辐射波谱	4.108
太阳高度角	4.24
特征曲线—窗口法监督分类	5.248
特征提取	5.165
特征选择	5.234
同名光线	5.50
同名像点	5.49
投影差	5.18
投影方程	5.68
投影器主距	5.127
投影晒印	5.7
投影仪主距	5.127
投影转绘	5.16
透光缩小	5.9
透视变换	5.31
透视图	6.40
透视旋转定律	5.30
图解纠正	5.15
图像编码	5.179
图像变换	5.180
图像处理	5.166
图像分割	5.225
图像分类	5.233
图像符号化	5.178
图像复原	5.192
图像合成	5.226
图像恢复	5.192
图像判读专家系统	5.256

图像平滑	5.209
图像数字化	5.177
图像压缩	5.221
图像增强	5.198
图像直方图	5.203
图像重建	5.193
图形编辑	5.140
图形输出	5.141
图纸定向	5.137

W

外部定向	5.98
微波遥感	3.10
微波影像	6.46
微分纠正	5.34
微距摄影测量	2.10
伪彩色影像	6.52
卫星覆盖范围	4.120
卫星轨道参数	4.115
卫星摄动	4.118
卫星摄影	4.3
卫星影像	6.56
卫星影像偏斜	4.125
卫星影像图	6.59
卫星运行周期	4.121
卫星重复周期	4.122
卫星姿态	4.119
纹理增强	5.218
沃尔什变换	5.183
无损压缩	5.223
物方空间坐标系	5.61

X

显微摄影	4.10
线性扩展	5.207
线性拉伸	5.207
相对定向	5.99
相对定向不定性	5.102
相对定向元素	5.103
相对光谱感光度	4.89
相对航高	4.41
相对控制	4.147
相对漏洞	4.50

相关掩模技术	5.216
向甫鲁条件	5.23
像底点	4.64
像点位移	4.93
像点坐标	5.90
像对	5.89
像方空间坐标系	5.60
像幅	4.68
像片比例尺	4.38
像片标准点	4.133
像片标准配置点	4.133
像片高程控制点	4.130
像片归心	5.93
像片基线	4.43
像片基线定向	5.94
像片解译	4.143
像片纠正	5.11
像片控制测量	4.126
像片控制点	4.127
像片控制点联测	4.126
像片内定向元素	5.12
像片内方位元素	5.12
像片判读	4.143
像片平面控制点	4.129
像片平面图	6.17
像片倾斜角	4.57
像片区高控制点	4.128
像片索引图	6.2
像片外定向元素	5.13
像片外方位元素	5.13
像片镶嵌	5.32
像片旋角	4.60
像片中心	4.73
像平面坐标系	5.58
像素	4.67
像移补偿	4.94
像元	4.67
像主点	4.61
小波变换	5.189
信息量	5.172
信息剩余度	5.175
信息提取	5.173
星载遥感	3.5

选权迭代法	5.113
训练区	5.239

Y

遥感	3.1
遥感平台	3.2
遥感制图	5.126
一维相关	5.151
仪器坐标系	5.59
影像地图	6.20
影像反差	4.83
影像分辨率	4.76
影像金字塔	5.200
影像密度	4.80
影像匹配	5.143
影像融合	5.199
影像数据采集	4.98
影像相关	5.146
影像镶嵌略图	6.9
影像镶嵌图	6.8
影像预处理	5.169
有损压缩	5.222

Z

在线空中三角测量	5.81
真彩色影像	6.51
正片	5.3
正射投影技术	5.35
正射像片	6.14
正射影像地图	6.22
正射影像图	6.21
正直摄影	4.19
直方图	5.202
直方图均衡化	5.205
直方图修改	5.204
直接变换法纠正	5.196
直接法纠正	5.196
直接线性变换	5.70
植被指数	5.201
中心投影	5.128
重采样	5.158
主动式遥感	3.11
主遁点	5.29

主分量变换.....	5. 187	最小二乘相关.....	5. 153
主合点	5. 28	最小距离分类.....	5. 246
主距改正.....	5. 114	左右视差	5. 54
桩点法测图.....	4. 142	左右视差较	5. 55
自检法区域网平差	5. 84		
自由比例尺像片平面图	6. 19	GPS 导航	4. 31
自准直主点	4. 63	GPS 辅助空中三角测量	5. 82
综合法单张像片测图.....	4. 140	IMU/DGPS 辅助航空摄影测量	2. 26
综合法像片图测图.....	4. 141	X 射线摄影测量	2. 17
最大似然分类.....	5. 247	X-视差	5. 54
最佳对称主点	4. 62	Y-视差	5. 53

英文对应词索引

A

absolute flying height	4. 40
absolute gap	4. 51
absolute orientation	5. 104
active remote sensing	3. 11
adjacent enhancement	5. 217
aerial photogrammetry	2. 2
aerial photograph	6. 1
aerial photographic gap	4. 49
aerial photography	4. 4
aerial remote sensing	3. 3
aerial triangulation	5. 72
aerophotogrammetric original	6. 10
aerophotogrammetry	2. 2
aerotriangulation	5. 72
aerotriangulation by independent model	5. 79
affine rectification	5. 37
affine rectification	5. 17
airborne remote sensing	3. 3
analog aerial triangulation	5. 73
analog aerotriangulation	5. 73
analog photogrammetric plotting	5. 116
analog photogrammetry	2. 23
analytical aerial triangulation	5. 74
analytical aerotriangulation	5. 74
analytical aerotriangulation in a single strip	5. 76
analytical interior orientation	5. 97
analytical mapping	5. 120
analytical photogrammetry	2. 24
analytical plotting	5. 120
analytical rectification	5. 40
angle of flying trace	4. 47
angle resolution	4. 79
annotated photograph	6. 5
annotation	4. 145
archaeological photogrammetry	2. 15
architectural photogrammetry	2. 14
area based matching	5. 162
area weighted average resolution	4. 78
artificial point	4. 132

artificial target	4. 132
atmospheric correction	5. 191
atmospheric noise	4. 111
atmospheric transmissivity	4. 113
atmospheric transmittance	4. 113
atmospheric window	4. 110
autocollimating principal point	4. 63
auxiliary point orientation	5. 95
AWAR	4. 78
axiom of the perspective rotation	5. 30

B

ballistic photogrammetry	2. 11
base-height ratio	4. 44
basis for rectification	6. 7
binary image	6. 53
biomass index transformation	5. 185
biomedical photogrammetry	2. 16
black-and-white photography	4. 15
block adjustment	5. 83
block aerial triangulation	5. 77
block datum plane	4. 36
block triangulation	5. 77
boundary distinguish	5. 241
bridging distance of control points along strips	4. 138
bridging distance of control points cross strips	4. 139
bridging of model	5. 108
bulk processing	5. 170
bundle aerial triangulation	5. 80

C

calibrated principal-distance	4. 70
camera calibration field	4. 74
camera station	4. 33
carriage coordinate system	5. 59
central projection	5. 128
character curve-window based supervised classification	5. 248
characteristic of atmospheric transmission	4. 112
checking point	5. 88
close range photograph	6. 43
close-range photogrammetry	2. 9
cluster analysis	5. 251
coated photograph	5. 5

collinearity equation	5. 67
colour coding	5. 229
colour composite	5. 227
colour coordinate system	5. 230
colour infrared photography	4. 18
colour photography	4. 16
colour sensitivity	4. 90
colour transformation	5. 188
computer-aided mapping	5. 119
computer-assisted mapping	5. 119
condition of intersection	5. 23
contact printing	5. 6
contents of information	5. 172
contrast coefficient	4. 85
contrast enhancement	5. 206
control photograph	6. 4
control point distribution for aerial triangulation strip	4. 134
control point distribution for block aerotriangulation	4. 135
control point distribution for control(skeleton)strip	4. 137
control point interval along strips	4. 138
control point interval cross strips	4. 139
control strip	4. 56
convergent photography	4. 21
coordinate of a photo point	5. 90
coplanarity equation	5. 69
correlation mask techniques	5. 216
corresponding image points	5. 49
corresponding image rays	5. 50
crack length	5. 45
crack width	5. 46

D

data compression with loss	5. 222
data compression without loss	5. 223
data format	5. 224
data output	5. 142
data snooping method	5. 112
decision boundary	5. 241
degree of freedom of a rectifying	5. 26
DEM	6. 29
densification point	5. 85
density of image	4. 80
density slicing	5. 220

difference image	6. 55
differential method of photogrammetry	5. 117
differential photography	4. 5
differential rectification	5. 34
digital aerial triangulation	5. 75
digital aerotriangulation	5. 75
digital controlled drawing	5. 122
digital correlation	5. 150
digital elevation model	6. 29
digital image	5. 160
digital image processing	5. 168
digital line graph	6. 25
digital map	6. 24
digital map revision	5. 125
digital mapping	5. 121
digital mosaic	5. 42
digital orthophoto map	6. 26
digital photogrammetry	2. 25
digital photography	4. 12
digital projection	5. 132
digital raster graph	6. 27
digital raster graphic	6. 27
digital rectification	5. 41
digital situation model	6. 33
digital slope model	6. 32
digital surface model	6. 31
digital terrain model	6. 30
direct linear transformation	5. 70
direct scheme of digital rectification	5. 196
discriminant function	5. 238
displacement of image	4. 93
distance between profiles	5. 44
distance condition	5. 22
distance decision function	5. 242
distance of fiducial marks	4. 72
distance of rectification zone	5. 19
DLG	6. 25
DLT	5. 70
DOM	6. 26
Doppler navigation	4. 28
DRG	6. 27
DSM	6. 31
DTM	6. 30

dynamic GPS positioning of camera station	4. 32
---	-------

E

earth synchronous	4. 123
edge enhancement	5. 210
entropy coding	5. 176
electromagnetic spectrum	4. 109
electronic correlation	5. 147
electronic differential rectification	5. 39
electronic printing	5. 10
elements of absolute orientation	5. 105
elements of exterior orientation	5. 13
elements of interior orientation	5. 12
elements of relative orientation	5. 103
elevation view	6. 38
end overlap	4. 53
engineering photogrammetry	2. 12
entropy	5. 172
epipolar correlation	5. 149
epipolar line	5. 51
epipolar ray	5. 51
epipolar ray image	5. 52
equal mixture distance classification	5. 250
equal-angle point	4. 66
equally tilted photography	4. 22
equivalent principal-distance	4. 69
expert system of image interpretation	5. 256
exposure station	4. 33
exterior orientation	5. 98
exterior orientation elements	5. 13



F

fair drawing	6. 12
false colour composite	5. 228
false colour photograph	6. 58
feature based matching	5. 163
feature extraction	5. 165
feature selection	5. 234
fiducial mark	4. 71
film flattening	4. 86
filtering	5. 211
final drawing	6. 12
fixed scale photo plan	6. 18

fixed star image	6. 57
flight block	4. 35
flight line of aerial photography	4. 34
flight quality of aerial photography	4. 45
flight trace of photography	4. 46
floating mark	5. 135
FMC	4. 94
fog density	4. 81
forward motion compensation	4. 94
forward overlap	4. 53
frame photography	4. 13
free scale photo plan	6. 19
frequency filtering	5. 215
full control point	4. 128
full field control point distribution	4. 136
fuzzy classification	5. 245

G

geometric condition of rectification	5. 25
geometric correction	5. 190
geometric registration	5. 194
geometric stereoscopic model	5. 64
geosynchronous orbit	4. 123
global navigation satellite system	4. 30
GNSS	4. 30
GPS navigation	4. 31
GPS supported aerotriangulation	5. 82
graphic editing	5. 140
graphic output	5. 141
graphical rectification	5. 15
grey level	5. 155
grey value based matching	5. 162
grey value	5. 155
grey wedge	5. 156
gross error detection	5. 111
ground nadir point	4. 65
ground remote sensing	3. 6
ground resolution	4. 77
ground speed of plane	4. 91
Gruber point	4. 133

H

Hadamard transformation	5. 182
-------------------------------	--------

high-altitude aerial photography	4. 8
high-pass filtering	5. 212
histogram	5. 202
histogram correction	5. 204
histogram equalization	5. 205
histogram modification	5. 204
hologram	6. 60
hologrammetry	2. 6
homologous image points	5. 49
horizontal and vertical photo control point	4. 128
horizontal parallax	5. 54
horizontal parallax difference	5. 55
horizontal photo control point	4. 129
hyperspectral remote sensing	3. 14

I

identified photograph	6. 5
IFOV	4. 104
illuminance of ground	4. 87
image classification	5. 233
image coding	5. 179
image composite	5. 226
image compression	5. 221
image contrast	4. 83
image coordinate	5. 90
image correlation	5. 146
image data acquisition	4. 98
image digitization	5. 177
image displacement	4. 93
image enhancement	5. 198
image fusion	5. 199
image histogram	5. 203
image matching	5. 143
image mosaic map	6. 8
image preprocessing	5. 169
image processing	5. 166
image pyramid	5. 200
image reconstruction	5. 193
image resampling	5. 158
image resolution	4. 76
image restoration	5. 192
image segmentation	5. 225
image smoothing	5. 209

image space coordinate system	5. 60
image symbolization	5. 178
image transformation	5. 180
imaging equation	5. 66
IMU/DGPS supported photogrammetry	2. 26
independent model aerial triangulation	5. 79
index graph of aerial photograph principal point	6. 3
index to photography	6. 2
indirect scheme of digital rectification	5. 197
industrial photogrammetry	2. 13
inertial navigation	4. 29
information extraction	5. 173
infrared photography	4. 17
infrared remote sensing	3. 9
instantaneous field of view	4. 104
interior orientation	5. 96
interior orientation elements	5. 12
interpretation based matching	5. 164
investigation map	6. 6
isocenter	4. 66
isoline map	6. 35
iteration method with variable weights	5. 113

J

joint classification	5. 252
----------------------------	--------

K

kernel of transformation	5. 181
--------------------------------	--------

L

laser remote sensing	3. 13
lateral overlap	4. 54
lateral tilt	4. 59
least square correlation	5. 153
lens distortion	4. 96
leveling of model	5. 107
Lidar	4. 150
lidar bathymetric system	4. 152
light sensitivity	4. 82
linear expanding	5. 207
linear stretching	5. 207
longitudinal distance of photography	4. 148
longitudinal overlap	4. 53

longitudinal tilt	4. 58
low-altitude aerial photography	4. 9
lower-pass filtering	5. 213

M

main vanishing point	5. 29
map revision	5. 123
mapping strip	4. 55
maximum likelihood classification	5. 247
measuring mark	5. 135
mechanical projection	5. 130
microphotogrammetry	2. 10
microwave image	6. 46
microwave remote sensing	3. 10
minimum distance classification	5. 246
model baseline	5. 134
model connection	5. 108
model coordinate	5. 91
model scale	5. 133
Moire topograph	6. 41
Moire topography	2. 20
monoplotting	5. 124
multi-image enhancement	5. 232
multi-layer data classification	5. 253
multiple of object shadow	4. 23
multispectral composite imagery	6. 49
multispectral photography	4. 11
multispectral remote sensing	3. 7
multistage rectification	5. 21
multi-temporal analysis	5. 231
multi-temporal image	6. 50

N

nanophotogrammetry	2. 7
natural point	4. 131
navigation of aerial photography	4. 26
near infrared image	6. 44
negative	5. 4
non-linear expanding	5. 208
non-topographic photogrammetry	2. 5
normal case photography	4. 19

O

object space coordinate system	5. 61
--------------------------------------	-------

object spectrum characteristic	4. 114
object character	5. 255
object contrast	4. 84
oblique photography	4. 7
one-dimensional correlation	5. 151
on-line aerophotogrammetric triangulation	5. 81
optical condition of rectification	5. 24
optical correlation	5. 148
optical differential rectification	5. 38
optical graphical rectification	5. 16
optical image	5. 161
optical image processing	5. 167
optical mosaic	5. 33
optical projection	5. 129
optical stereoscopic model	5. 63
optical vedge	5. 156
optical-mechanical projection	5. 131
orbit elements of satellite	4. 115
orbit parameters of satellite	4. 115
orbital altitude	4. 116
orbital inclination	4. 117
orientation point	5. 87
orthophoto	6. 14
orthophoto map	6. 22
orthophoto stereo-mate	6. 16
orthophoto technique	5. 35
orthophotograph	6. 14
orthophotography	5. 35
orthophotoquad	6. 21
outline map	6. 36
outstanding point	4. 131

P

panoramic distortion	4. 124
panoramic photography	4. 14
parallax	5. 48
parallel-averted photography	4. 20
parallelepiped classification	5. 244
pass point	5. 85
passive remote sensing	3. 12
pattern printout	5. 141
pattern recognition	5. 237
pegged point mapping	4. 142

perspective transformation	5. 31
perspective view	6. 40
photo base	4. 43
photo centering	5. 93
photo control point	4. 127
photo control survey	4. 126
photo coordinate system	5. 58
photo interpretation	4. 143
photo map	6. 20
photo mosaic	5. 32
photo nadir point	4. 64
photo plan	6. 17
photo rectification	5. 11
photo scale	4. 38
photo-base orientation	5. 94
photogrammetric coordinate system	5. 62
photogrammetric distortion	4. 97
photogrammetric network	5. 109
photogrammetry	2. 1
photograph center	4. 73
photographic baseline	4. 42
photographic coefficient	4. 149
photographic flying height	4. 39
photographic material deformation	4. 95
photographic normal point	4. 133
photographic processing	5. 1
photographic quality	4. 52
photographic scale	4. 37
photography	4. 1
photomicrography	4. 10
photomosaic	6. 9
photo-planimetric method of photoplan mapping	4. 141
photo-planimetric method of single photograph mapping	4. 140
picture element	4. 67
picture format	4. 68
pitch	4. 58
pixel	4. 67
plotter orientation	5. 137
plotting table orientation	5. 137
polynomial correction	5. 36
positive	5. 3
precision processing	5. 171
principal component transformation	5. 187

principal distance of projector	5. 127
principal point of optimum symmetry	4. 62
principal point of photograph	4. 61
principal vanishing point	5. 28
probability decision function	5. 243
profile	6. 37
profile data collecting	5. 43
profile scanning	5. 47
projection equation	5. 68
projection printing	5. 7
pseudo-color image	6. 52

Q

quantization	5. 154
quantizing	5. 154

R

radar altimetry	4. 153
radar image	6. 47
radar navigation	4. 27
radial triangulation	5. 71
radiation resolution	4. 103
radiometric correction	5. 195
radiometric resolution	4. 103
ratio enhancement	5. 219
ratio image	6. 54
ratio transformation	5. 184
real-time photogrammetry	2. 19
rectification of photograph	5. 11
rectification point	5. 14
reduction for principal-distance	5. 114
redundancy of information	5. 175
redundant code	5. 174
refined processing	5. 171
reflecting reduction	5. 8
region of search	5. 145
region of target	5. 144
relative control	4. 147
relative flying height	4. 41
relative gap	4. 50
relative orientation	5. 99
relative orientation of conjunction of successive photographs	5. 100
relative orientation of independent photo pair	5. 101

relative spectral sensitivity	4. 89
relief displacement	5. 18
remote sensing	3. 1
remote sensing cartography	5. 126
remote sensing mapping	5. 126
remote sensing platform	3. 2
repetition period of satellite	4. 122
reprographic original	6. 11
resolution of photography	4. 75
reversal photographic processing	5. 2
revolution period of satellite	4. 121
roll	4. 59
rotation axiom of the perspective	5. 30
rude processing	5. 170

S

sampling	5. 157
sampling interval	5. 159
SAR	4. 151
satellite attitude	4. 119
satellite coverage	4. 120
satellite image	6. 56
satellite image map	6. 59
satellite perturbation	4. 118
satellite photograph deflection	4. 125
satellite photograph skew	4. 125
satellite photography	4. 3
satellite remote sensing	3. 5
scaling of model	5. 106
scan image	6. 48
scan resolution	4. 107
scheimpflug condition	5. 23
scribed original	6. 13
searching area	5. 145
self-calibrating block adjustment	5. 84
side lap	4. 54
side overlap	4. 54
side-looking radar survey	2. 21
signalized point	4. 132
slit length	5. 45
slit width	5. 46
solar azimuth	4. 25
solar elevation	4. 24

solar radiation spectrum	4. 108
spac photography	4. 2
space photogrammetry	2. 3
space remote sensing	3. 4
space similarity transformation	5. 110
spaceborne remote sensing	3. 4
spacial intersection	5. 56
spacial resection	5. 57
spatial filtering	5. 214
spectral emissivity	4. 100
spectral energy distribution	4. 99
spectral reflectivity	4. 101
spectral resolution	4. 106
spectral sensitivity	4. 88
spectral transmissivity	4. 102
spectrum cluster	5. 236
spectrum feature space	5. 235
stage coordinate system	5. 59
standard point of photo	4. 133
stereo orthophoto	6. 16
stereomapping	5. 115
stereo-mate	6. 15
stereomeasurement	5. 92
stereopair	5. 89
stereophoto map	6. 23
stereophotogrammetry	2. 22
stereoplotting	5. 115
stereoscopic drawing	5. 138
stereoscopic pointing	5. 136
stereoscopic transfer	5. 139
stereoscopic view	5. 65
strip aerial triangulation	5. 78
strip deformation	4. 48
supervised classification	5. 240
swing angle	4. 60
synthetic aperture radar	4. 151

T

target area	5. 144
tasseled cap transformation	5. 186
terrestrial photogrammetry	2. 4
terrestrial photograph	6. 42
texture enhancement	5. 218

thermal infrared image	6. 45
tie point	5. 86
tilt angle of photograph	4. 57
time parallax at a single station	4. 146
time resolving power	4. 105
TIN	6. 28
topographic database	6. 34
training area	5. 239
transmitting reduction	5. 9
tree classification	5. 254
triangular irregular network	6. 28
ture color image	6. 51
two-dimensional correlation	5. 152
two-medium photogrammetry	2. 8

U

ultra-close-range photogrammetry	2. 10
uncertainty of relative orientation	5. 102
underwater photogrammetry	2. 18
universal method of photogrammetry	5. 118
unsupervised classification	5. 249

V

vanishing point	5. 27
vegetation index	5. 201
velocity-height	4. 92
vertical parallax	5. 53
vertical photography	4. 6
vertical(elevation)photo control point	4. 130
VI	5. 201
video map	6. 39
visible spectral remote sensing	3. 8
visual interpretation	4. 144

W

Walsh transformation	5. 183
wavelet transform	5. 189

X

X-parallax	5. 54
X-ray photogrammetry	2. 17

Y

yaw	4. 60
Y-parallax	5. 53

Z

zonal rectification	5. 20
---------------------------	-------

