
《GNSS 定位测量》期末考试复习题库（含答案）

一、单选题

1. 在 GNSS 短基线测量中，应尽量采用（）。

- A、单差解
- B、三差解
- C、双差固定解
- D、双差浮点解

答案：C

2. GPS 时与协调世界时相差（）

- A、10s
- B、15s
- C、19s
- D、逐年增大

答案：C

3. 四参数适用于（）的转换。

- A、空间直角坐标系统
- B、平面直角坐标系统
- C、球面坐标系统
- D、高程系统

答案：B

4. 下列选项中的（）是引起整周跳变的原因。

-
- A、信号循环
 - B、信号太强
 - C、信号遮挡
 - D、信号锁死

答案：C

5. 在下列消减多路径效应的措施中，不正确的是（）。

- A、远离坡地和高层建筑
- B、远离大面积水域
- C、采用适当的数学模型进行改
- D、加装天线抑径板

答案：C

6. 某 GPS 控制网有 9 个点，要求每个点观测 2 次，用 3 台 GPS 接收机同步观测，则观测时段数为（）。

- A、3
- B、4
- C、5
- D、6

答案：D

7. 关于 GPS 控制网环闭合差，下述说法正确的是（）

- A、若同步环闭合差小于规范规定的限差，则可说明该同步环基线向量全部合格
- B、独立观测环闭合差的大小，可作为评定基线解算结果质量的有力指标
- C、构成异步环的基线向量可能是相互非独立的。

D、构成同步环的基线向量可能是相互独立的

答案：B

8. GPS 测量中，电离层延迟（）。

A、属于系统误差，可通过双频观测消除

B、属于偶然误差，不能通过双频观测消除

C、属于系统误差，不能通过双频观测消除

D、误差的大小与信号传播路径水汽压的大小有关

答案：A

9. GPS 卫星总是围绕（）旋转且与地球自转无关

A、地心

B、地球质心

C、地球长半轴

D、地球短半轴

答案：B

10. GPS 静态网测量时，若采用 N 台接收机进行同步观测，正常情况下每次可测得（）条独立基线。

A、N-1

B、N

C、N+1

D、不一定

答案：A

11. 边连式与点连式相比，边连式有较多的非同步图形闭合条件，几何强度和可靠性均（ ）于点连式

- A、优于
- B、差于
- C、等同于
- D、无法判断

答案：A

12. （ ）坐标系便于确定卫星的位置

- A、空间直角坐标系
- B、天球坐标系
- C、大地坐标系
- D、站心地平直角坐标系

答案：B

13. 消除对流层影响的方法是（ ）。

- A、单点定位
- B、双点定位
- C、绝对定位
- D、相对定位

答案：D

14. 通常所说的 RTK 定位技术是指（ ）。

- A、位置差分定位
- B、伪距差分定位

C、载波相位差分定位

D、广域差分定位

答案：C

15. GPS 静态控制网测量技术属于（）

A、动态定位、相对定位、实时定位

B、静态定位、相对定位、事后定位

C、静态定位、相对定位、实时定位

D、动态定位、绝对定位、事后定位

答案：B

16. 制作观测计划时主要使用（）值来确定最佳观测时间。

A、PDOP

B、VDOP

C、GDOP

D、HDOP

答案：A

17. P 码属于（）。

A、载波信号

B、伪随机噪声码

C、随机噪声码

D、捕获码

答案：B

18. w_n 表示从 1980 年 1 月 6 日子夜零时 UTC 起算的星期数，即（）

-
- A、GPS 星期数
 - B、GPS 开始时间
 - C、GPS 数据龄期
 - D、GPS 数据健康状态

答案：A

19. 静态定位是（）相对于地面不动。

- A、接收机天线
- B、卫星天线
- C、接收机信号
- D、卫星信号

答案：A

20. GPS 定位中的卫星钟改正参数从（）中获取。

- A、导航电文
- B、测距码
- C、L1 载波
- D、L2 载波

答案：A

21. 在进行 GPSRTK 测量时，参考站不需要（）。

- A、架设于固定点上
- B、配备专门的笔记本电脑用于基准站参数设置
- C、配备电台等通讯设备
- D、配备 GNSS 接收机

答案：B

22. 在进行 GPS 静态控制网外业观测时，不正确操作的时（）

- A、观测期间，电话、对讲机等无线设备在使用时应远离 GNSS 接收机（10m 以上）。
- B、在一个时段内，不允许进行如下操作：关机重启、进行仪器自检、改变截止高度角和采样间隔、改变天线位置、按键关闭文件或删除接收机存储器中的文件。
- C、若接收机由于电池电量耗尽自动关机，更换新电池后重新开机继续观测即可。
- D、若接收机在观测过程中发生关机或重启等现象，应及时报告项目负责人并采取相应补救措施。

答案：C

23. 在基线解算过程中，固定解是指（）。

- A、接收机钟差取整数
- B、整周模糊度参数取非整数的实数
- C、整周模糊度参数取整数
- D、卫星钟差取整数

答案：C

24. GNSS 静态测量时，仪器对中整平后采用测高片测量斜高，需绕三脚架的三个方向测高 3 次，测量结果间互差应不超过（）。

- A、1mm
- B、3mm
- C、5mm
- D、10mm

答案：B

25. 实现 GPS 定位至少需要 () 颗卫星。

A、三颗

B、四颗

C、五颗

D、六颗

答案：B

26. 差分定位时，浮点解的精度比固定解的精度 ()

A、高

B、低

C、相同

D、无关

答案：B

27. GPS 控制网平差分为自由网平差和 () 两大类。

A、约束平差

B、二维坐标平差

C、三维地心坐标平差

D、高程拟合

答案：A

28. 在工程测量中，相比于 GPS 静态控制网方法，GPSRTK ()

A、不要求解整周模糊度

B、不需要解算基线向量

C、由于观测数据较少，精度较差

D、同样需要事后处理才能得到待定点坐标

答案：C

29. GPS 的 RTK 测量时，基站的电台设置为频道 2，则移动站的电台应该设置为

()。

A、1

B、2

C、3

D、4

答案：B

30. GPS 卫星中所安装的时钟是 ()。

A、分子钟

B、原子钟

C、离子钟

D、石英钟

答案：B

31. 最常用的精度衰减因子是 ()

A、PDOP

B、VDOP

C、HDOP

D、GDOP

答案：A

32. 电离层折射误差可用 () 方法消除。

- A、单频观测
- B、双频观测
- C、码相位观测
- D、载波相位观测

答案：B

33. 参考站的电台天线是 () 差分信号的设备。

- A、接收
- B、发射
- C、传输
- D、产生

答案：B

34. GPS 测量获得的是 GPS 基线向量，它属于 WGS—84 坐标系的 ()

- A、三维坐标
- B、三维坐标差
- C、二维坐标
- D、二维坐标差

答案：B

35. GPS 接收机同时接收 () 颗以上的 GPS 卫星发出的信号，用于测定地面点的位置

- A、2
- B、3

C、4

D、5

答案：C

36. GPS 监控系统，主要由分布在全球的五个地面站组成，按其功能分为主控站、监测站和（）。

A、副控站

B、协调站

C、注入站

D、修正站

答案：C

37. GPS 卫星采用两个频率 L1 和 L2 的作用为（）。

A、削弱电离层影响；

B、削弱对流层影响；

C、消除接收机钟差；

D、消除卫星钟差。

答案：A

38. GPS 相对定位的直接成果是（）

A、两接收机天线的坐标

B、两接收机天线之间的方向

C、两接收机天线之间的空间三维基线向量

D、两接收机天线间的空间距离

答案：C

39. 西安 80 大地坐标系属 () 。

- A、协议地球坐标系
- B、协议天球坐标系
- C、参心坐标系
- D、地心坐标系

答案：C

40. 下面哪一种时间系统不是原子时？ ()

- A、北斗时 BDT
- B、协调世界时 UTC
- C、GPS 时 GPST
- D、世界时 UT

答案：D

41. GPS 测量的偶然误差主要包括 ()

- A、GPS 卫星
- B、卫星信号的传播过程
- C、地面接收设备
- D、多路径效应

答案：D

42. 作业调度的作用是： ()

- A、体现权力
- B、统一指挥

C、协调工作

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。

如要下载或阅读全文，请访问：

<https://d.book118.com/337061116015006153>