

---

## 1+X 测绘地理信息智能应用(初级)认证考试题库(核心版)

### 一、单选题

1. 在地形起伏较大、精度要求高的一些山区,需要用到()计算土方量,保证精度

- A、断面法
- B、DTM 法
- C、方格网法
- D、等高线法

答案: B

2. 场区向外放坡是指?

- A、由场区范围线向内部放坡
- B、由场区范围线向外部放坡
- C、由场区范围线向上部放坡
- D、由场区范围线向下部放坡

答案: B

3. 道路横断面线和道路纵断面线是()关系

- A、垂直
- B、平行
- C、相切
- D、交会

答案: A

---

4. 北斗卫星定位系统在全球的定位精度为(),测速精度为(),授时精度为()

- A、5m, 0.1m/s, 20 纳秒
- B、10m, 0.1m/s, 5 纳秒
- C、10m, 0.2m/s, 20 纳秒

答案: C

解析: 第 27 页, 共 39 页

5. 地形变化较为平缓的情况大多数用那种方法计算土方量

- A、三角网法
- B、方格网法
- C、平均高程法
- D、插值法

答案: B

6. DTU 又叫做()

- A、数据传输单元
- B、数据直传单元
- C、远程数据单元

答案: A

7. 在使用全站仪进行横断面测量时,一般平坦地区,()测量一个点,有起伏时,地形变换处都要测量。

- A、1 米
- B、5 至 15 米

---

C、50 米

答案：B

8. 隧道土方量计算, 一般采用哪种土方计算方法?

A、方格网法

B、断面法

C、田块法

D、三角网法

答案：B

9. 土石方中涉及到的坡度比是?

A、垂直距离/水平距离

B、垂直距离/坡面距离

C、水平距离/垂直距离

D、水平距离/坡面距离

答案：A

10. 斜面坡度 1:1, 代表斜面和水平面夹角为?

A、 $30^\circ$

B、 $60^\circ$

C、 $45^\circ$

D、 $35^\circ$

答案：C

解析：第 23 页, 共 39 页

---

11. 三维激光扫描仪进行土石方测量的内业处理步骤一般为: 拼接-

()-计算-出报告

A、分割

B、除噪

C、剪切

D、导出

答案: B

12. 使用全站仪测量横断面时精度较高的一种方法是 ()

A、在中桩处架好仪器对中整平后瞄准垂直于路线的横断面方向, 测量出每个变化点处距离和高差

B、使用全站仪自带的对边测量功能, 测量出所需数据

C、任意一点架仪器, 直接测量出每个变化点的坐标和高程

答案: A

13. 按基本等高距绘出的等高线称为 ()

A、计曲线

B、间曲线

C、首曲线

D、助曲线

答案: C

14. 表面位移监测工作主要用到哪种监测设备

A、加速度计

B、移动监测站

---

C、雨量计

答案：B

解析：第 29 页, 共 39 页

15. 采用断面法测量土方量时, 需要使用全站仪放样出()

A、断面线

B、高程点

C、方格点

答案：A

16. 关于北斗 B3 最大的优势描述正确的是

A、超长距离的高精度差分解算

B、提高信噪比

C、搜星速度更快

答案：A

17. GPS 系统由()、地面控制部分和用户部分三部分组成

A、太空部分

B、高空部分

C、空间部分

答案：C

18. 8、两期土方计算是指对同一区域进行两次测量, 并计算区域内的土方量变化

A、正确

B、错误

---

答案：A

解析：第 14 页, 共 39 页

19. 按 1/2 基本等高距描绘出的等高线为

- A、计曲线
- B、间曲线
- C、首曲线
- D、助曲线

答案：B

解析：第 10 页, 共 39 页

20. 根据实地测定的地面点坐标 (X, Y, Z) 和设计高程, 通过生成三角网来计算每一个三棱锥的填挖方量, 最后累计得到指定范围内填方和挖方的土方量, 并绘出填挖方分界线, 这种土方量计算方法称为:

- A、断面法
- B、方格网法
- C、等高线法
- D、不规则三角网法

答案：D

21. 道路超高指的是道路路线转弯的时候为了减少车辆在高速转弯的时候受离心力影响而偏移出去, 把路面做成 () 的形式。

- A、内高外低
- B、外高内低
- C、左高右低

---

D、左低右高

答案：B

22. 土方计算结果出现填方, 说明出现以下哪种情况?

A、设计标高<自然标高

B、设计标高=自然标高

C、设计标高>自然标高

D、设计标高异常

答案：C

第 24 页, 共 39 页

23. 方格网法计算场地平整土方量步骤为 ()

A、①设立方格网②测定各方格角点的地面高程③确定各角点的设计标高④求各角点的施工高程⑤绘制施工零线⑥土方计算

B、①设立方格网②求各角点的施工高程③确定各角点的设计标高④测定各方格角点的地面高程⑤绘制施工零线⑥土方计算

C、①设立方格网②确定各角点的设计标高③绘制施工零线④求各角点的施工高程⑤测定各方格角点的地面高程⑥土方计算

答案：A

解析：第 28 页, 共 39 页

24. 列描述中不属于北斗系统优势的是 ()

A、兼容其他定位系统, 更加安全可靠

B、基于北斗的高精度定位产品能够长时间的以低 PDOP 值进行工作

C、精度远远超过 GPS

---

答案：C

25. ()适用于地形起伏较大、精度要求高的山区土方量计算

A、断面法

B、方格网法

C、等高线法

D、不规则三角网法

答案：D

26. 区域土方平衡是指?

A、填方=挖方

B、填方 $\geq$ 挖方

C、填方标高=挖方标高

D、填方标高 $\geq$ 挖方标高

答案：A

解析：第 19 页, 共 39 页

27. 与卫星有关的误差主要包括卫星星历误差、卫星钟差和()的影响。

A、平流层延迟

B、电离层延迟

C、多路径效应

答案：C

28. 中国的北斗和美国的 GPS、俄罗斯的()、欧盟的 Galileo 系统

并称为全球四大卫星导航系统

---

A、GLONASS

B、QZSS

C、IRNSS

答案：A

第 7 页, 共 39 页

29. 相对于平均海平面的航高, 指摄影物镜在摄影瞬间的真实海拔高度。通过  $H_{绝}=H+A$  地计算得到的航高:

A、绝对航高

B、相对航高

C、真实航高

D、摄影航高

答案：A

30. 关于无人机倾斜摄影操作, 下列行为不当的为

A、航飞的起飞点和降落点需要选择开阔无人的地方

B、像控点布设在大树下, 防止雨水冲刷

C、无人机航测飞行, 尽量在天气晴朗, 气流平稳条件下作业

D、起飞前, 需要进行航测参数的设置, 保证飞行质量

答案：B

31. 现有一个方格网, 属于一点填方挖方, 方格网边长为

A, 四个角点的高程分别为  $h_1$ 、 $h_2$ 、 $h_3$ 、 $h_4$ , 3 号角点到填挖边界线的两个边长分别为  $bc$ , 计算该方格网的填挖方量公式为 ()

A、 $V=a*a*(h_1+h_2+h_3+h_4)/4$

---

B、 $V=h3*b*c/6$

C、 $V=(a*a-b*c/2)*(h1+h2+h4)/5$

答案：B

32. () 适用于特别复杂的地形起伏变化较大的狭长带状地形场地的土方量计算

A、断面法

B、方格网法

C、等高线法

D、不规则三角网法

答案：A

33. 在数据质量分析中, 多路径效应一般应小于 ()

A、0.4

B、0.5

C、0.6

答案：B

34. DTM 法计算土石方时, 是通过获取实地坐标和 () 生成三角网

A、设计高程

B、实际高程

答案：A

35. RTU 又叫做 ()

A、远程数据终端

B、远程遥测终端

---

C、远程终端单元

答案：C

解析：第 11 页, 共 39 页

36. 路基(路面)横断方向的横坡率一般为?

A、0.05

B、0.1

C、0.02

D、0.3

答案：C

37. GNSS 监测站建设方式主要分为混凝土立柱方式和()。

A、混凝土立柱方式

B、直立柱方式

C、镀锌钢管立柱方式

答案：C

38. 在狭长地带, 比如公路、渠道、沟道等, 则适宜使用()进行计算

土方量

A、DTM 法

B、方格网法

C、等高线法

D、断面法

答案：D

39. 方格网法土方测量时, 使用全站仪放样方格网点, 不应使用()

- 
- A、极坐标法
  - B、后方交会法
  - C、三联脚架法

答案：C

第 4 页, 共 39 页

40. 无人机航空摄影中, 地面分辨率也称空间分辨率。是指

- A、沿同一航线的相邻像片上有同一地面影像部分
- B、相邻航线之间两相邻像片的重叠
- C、图像上能够显示出探测地物的最小尺寸的能力
- D、飞机在飞行过程中距地球上某一基准面的垂直距离。

答案：C

第 25 页, 共 39 页

41. 采用三角网法测量土方量, 需要用全站仪根据地形来采集()

- A、断面线
- B、高程点
- C、方格点

答案：B

42. 裂缝计与终端单元一般使用()协议进行数据传输与采集

- A、485
- B、Modbus
- C、TCP/IP

---

答案：B

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/795214212213011200>