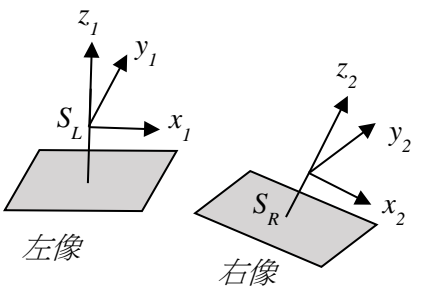
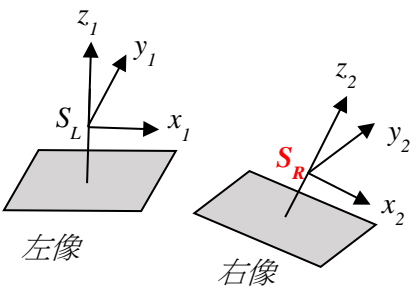
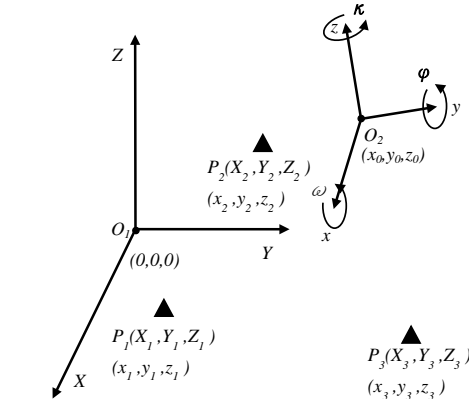
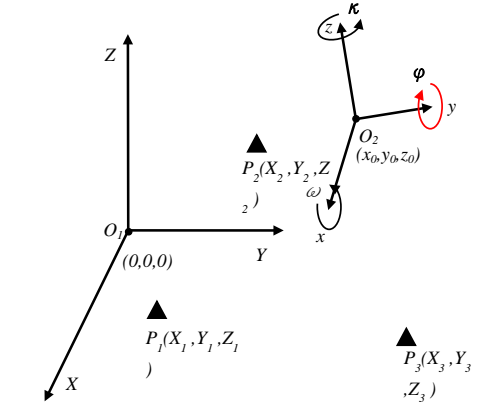


頁碼	位置	原文	修正																								
1-19	例題 1-6 [解]	$\begin{cases} 100.000 \\ 900.000 \\ 600.000 \end{cases} = \begin{bmatrix} -395.19 & -267.58 & 1 \\ 361.81 & 59.42 & 1 \\ 33.37 & 208.15 & 1 \end{bmatrix} \begin{cases} a \\ b \\ c \end{cases}$ $\begin{cases} 100.000 \\ 300.000 \\ 500.000 \end{cases} = \begin{bmatrix} -395.19 & -267.58 & 1 \\ 361.81 & 59.42 & 1 \\ 33.37 & 208.15 & 1 \end{bmatrix} \begin{cases} d \\ e \\ f \end{cases}$	$\begin{cases} 100.000 \\ 900.000 \\ 600.000 \end{cases} = \begin{bmatrix} 90.00 & 10.00 & 1 \\ 847.00 & 337.00 & 1 \\ 518.56 & 485.73 & 1 \end{bmatrix} \begin{cases} a \\ b \\ c \end{cases}$ $\begin{cases} 100.000 \\ 300.000 \\ 500.000 \end{cases} = \begin{bmatrix} 90.00 & 10.00 & 1 \\ 847.00 & 337.00 & 1 \\ 518.56 & 485.73 & 1 \end{bmatrix} \begin{cases} d \\ e \\ f \end{cases}$																								
1-25	例題 1-8 [解]	<table border="1"> <tr><td>cos ω</td><td>0.173648</td></tr> <tr><td>Sin ω</td><td>0.984808</td></tr> <tr><td>cos φ</td><td>0.342020</td></tr> <tr><td>sin φ</td><td>0.939693</td></tr> <tr><td>cos κ</td><td>0.500000</td></tr> <tr><td>sin κ</td><td>0.866025</td></tr> </table>	cos ω	0.173648	Sin ω	0.984808	cos φ	0.342020	sin φ	0.939693	cos κ	0.500000	sin κ	0.866025	<table border="1"> <tr><td>sin ω</td><td>0.173648</td></tr> <tr><td>cos ω</td><td>0.984808</td></tr> <tr><td>sin φ</td><td>0.342020</td></tr> <tr><td>cos φ</td><td>0.939693</td></tr> <tr><td>sin κ</td><td>0.500000</td></tr> <tr><td>cos κ</td><td>0.866025</td></tr> </table>	sin ω	0.173648	cos ω	0.984808	sin φ	0.342020	cos φ	0.939693	sin κ	0.500000	cos κ	0.866025
cos ω	0.173648																										
Sin ω	0.984808																										
cos φ	0.342020																										
sin φ	0.939693																										
cos κ	0.500000																										
sin κ	0.866025																										
sin ω	0.173648																										
cos ω	0.984808																										
sin φ	0.342020																										
cos φ	0.939693																										
sin κ	0.500000																										
cos κ	0.866025																										
1-27	1-5-2 1-43 式	$m_{11} = \cos \varphi \cos \kappa$ $m_{12} = \sin \omega \sin \varphi \cos \kappa + \cos \omega \sin \kappa$ $m_{13} = -\cos \omega \sin \varphi \cos \kappa + \sin \omega \sin \kappa$ $m_{21} = -\cos \varphi \sin \kappa$ $m_{22} = -\sin \omega \sin \varphi \sin \kappa + \cos \omega \cos \kappa$ $m_{31} = \sin \varphi$ $m_{32} = -\sin \omega \cos \varphi$ $m_{33} = \cos \omega \cos \varphi$ $m_{33} = \cos \omega \cos \varphi$	$m_{11} = \cos \varphi \cos \kappa$ $m_{12} = \sin \omega \sin \varphi \cos \kappa + \cos \omega \sin \kappa$ $m_{13} = -\cos \omega \sin \varphi \cos \kappa + \sin \omega \sin \kappa$ $m_{21} = -\cos \varphi \sin \kappa$ $m_{22} = -\sin \omega \sin \varphi \sin \kappa + \cos \omega \cos \kappa$ $m_{23} = \cos \omega \sin \varphi \sin \kappa + \sin \omega \cos \kappa$ $m_{31} = \sin \varphi$ $m_{32} = -\sin \omega \cos \varphi$ $m_{33} = \cos \omega \cos \varphi$																								
3-56, 3-57, 3-58	圖 3-18 圖 名	圖 3-18 各種四衛星分佈情況之 DOP	圖 3-18 各種衛星分佈情況之 DOP																								
6-25	(6-7)	$m_{11} = \cos \varphi \cos \kappa$ $m_{21} = -\cos \varphi \sin \kappa$ $m_{31} = -\sin \varphi$ $m_{12} = \cos \omega \sin \kappa - \sin \omega \sin \varphi \cos \kappa$ $m_{22} = \cos \omega \cos \kappa - \sin \omega \sin \varphi \sin \kappa$ $m_{32} = -\sin \omega \cos \varphi$ $m_{13} = \sin \omega \sin \kappa + \cos \omega \sin \varphi \cos \kappa$ $m_{23} = \sin \omega \cos \kappa - \cos \omega \sin \varphi \sin \kappa$ $m_{33} = \cos \omega \cos \varphi$	$m_{11} = \cos \varphi \cos \kappa$ $m_{12} = \cos \omega \sin \kappa - \sin \omega \sin \varphi \cos \kappa$ $m_{13} = \sin \omega \sin \kappa + \cos \omega \sin \varphi \cos \kappa$ $m_{21} = -\cos \varphi \sin \kappa$ $m_{22} = \cos \omega \cos \kappa + \sin \omega \sin \varphi \sin \kappa$ $m_{23} = \sin \omega \cos \kappa - \cos \omega \sin \varphi \sin \kappa$ $m_{31} = -\sin \varphi$ $m_{32} = -\sin \omega \cos \varphi$ $m_{33} = \cos \omega \cos \varphi$ <p>由於圖 6-18 的 y 軸與圖 1-13 的 y 軸旋轉方向相反，因此公式(6-7)與公式(1-39)在出現 sin φ 時，正負號會相反。</p>																								

6-36	(6-12)	$\begin{Bmatrix} b_x \\ b_y \\ b_z \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} X_R - X_L \\ Y_R - Y_L \\ Z_R - Z_L \end{Bmatrix} \begin{Bmatrix} u_L \\ v_L \\ w_L \end{Bmatrix} = M_L^T \begin{Bmatrix} x_L - x_{0L} \\ y_L - y_{0L} \\ 0 - f \end{Bmatrix}$ $\begin{Bmatrix} u_R \\ v_R \\ w_R \end{Bmatrix} = M_R^T \begin{Bmatrix} x_R - x_{0R} \\ y_R - y_{0R} \\ 0 - f_R \end{Bmatrix}$	$\begin{Bmatrix} b_x \\ b_y \\ b_z \end{Bmatrix} = \begin{Bmatrix} X_R - X_L \\ Y_R - Y_L \\ Z_R - Z_L \end{Bmatrix} \begin{Bmatrix} u_L \\ v_L \\ w_L \end{Bmatrix} = M_L^T \begin{Bmatrix} x_L - x_{0L} \\ y_L - y_{0L} \\ 0 - f_L \end{Bmatrix}$ $\begin{Bmatrix} u_R \\ v_R \\ w_R \end{Bmatrix} = M_R^T \begin{Bmatrix} x_R - x_{0R} \\ y_R - y_{0R} \\ 0 - f_R \end{Bmatrix}$
6-38	代入 (6-12) 得	$\begin{Bmatrix} u_L \\ v_L \\ w_L \end{Bmatrix} = M_L^T \begin{Bmatrix} x_L - x_{0L} \\ y_L - y_{0L} \\ 0 - f \end{Bmatrix}$	$\begin{Bmatrix} u_L \\ v_L \\ w_L \end{Bmatrix} = M_L^T \begin{Bmatrix} x_L - x_{0L} \\ y_L - y_{0L} \\ 0 - f_L \end{Bmatrix}$
6-38	設 P 點在 右像 x 向 座標-0.06	$\begin{Bmatrix} u_R \\ v_R \\ w_R \end{Bmatrix} = M_R^T \begin{Bmatrix} x_R - x_{0R} \\ y_R - y_{0R} \\ -f_R \end{Bmatrix}$	$\begin{Bmatrix} u_R \\ v_R \\ w_R \end{Bmatrix} = M_R^T \begin{Bmatrix} x_R - x_{0R} \\ y_R - y_{0R} \\ 0 - f_R \end{Bmatrix}$
6-41	例題 6-4	假設攝影測量已經知道四個點 A, C, H, E 的物方空間座標、像平面座標如下，試計算此點的內方位參數、外方位參數。	假設攝影測量已經知道四個點 A, C, H, E 的物方空間座標、像平面座標如下，試計算此點的外方位參數。
6-48	圖 6-39 (b) 相對 定位 2		
6-57	第一行	(2) 左像的像空間座標的 x 軸無旋轉，即 $w_L = 0$	(2) 左像的像空間座標的 x 軸無旋轉，即 $\omega_L = 0$
6-59	圖 6-47		
6-116	第二行	(4) 因不必將儀器座標換算成影像平面座標，所以框標並不需要，適用於專門攝影機。	(4) 因不必將儀器座標換算成影像平面座標，所以框標並不需要，適用於非專門攝影機。