

ZOZNAM MOŽNÝCH PRAKTICKÝCH ÚLOH :

- A. Centrácia a horizontácia geodet. prístroja (rýchlosť a presnosť)
- B. Vyhľadanie geodet.bodu podľa polopisnej situácie doplnenej vodorovnými dĺžkami (rýchlosť)
- C. Určenie prevýšenia medzi dvojicou bodov niveláciou (rýchlosť a presnosť)
- D. Zameranie vodorovného uhla optickým teodolitom (rýchlosť a presnosť)
- E. Meranie dĺžky pásmom (rýchlosť a presnosť)
- F. Trigonometrické určenie výšky objektu (rýchlosť a presnosť)
- G. Určenie výmery
- H. Orientácia na „slepej“ mape Európy (presnosť v časovom limite – poloha štátov, hlavných a najväčších miest, hlavných pohorí, riek a jazier)

DATABÁZA OTÁZOK PRE VEDOMOSTNÝ TEST :

1. Družicový systém GPS vznikol na základe využitia poznatkov z predchádzajúcich :
2. Záložné pohotovostné družice má byť možné umiestniť na obežnej dráhe a uviesť do plného chodu do :
3. Písmeno F v názve družíc bloku IIF znamená :
4. Monitorovacia stanica Diego García sa nachádza v :
5. Master Control Station sa nachádza :
6. Výška dráh družíc GPS nad Zemou je približne
7. Skratka PRN v problematike GPS znamená
8. Vysielacia frekvencia $L1 = 1575.42$ MHz je vo vzťahu k základnej f_0
9. Rámec (frame) ako časť navigačnej správy má dĺžku
10. Menej presné parametre obežných dráh všetkých družíc umiestnených v kozmickom segmente (v podobe keplerovských efemeríd) a údaje o stave týchto družíc sú prenášané v časti správy nazvanej :
11. Čas GPS je uvádzaný
12. C/A kód znamená
13. Zabudované mechanizmy umožňujúce znepřístupnenie neautorizovaným užívateľom sa nazývajú :
14. Medzi chyby pri určovaní polohy patria chyby z
15. Statické merania vykonávame
16. Systém Galileo má pre kozmický segment globálneho komponentu plánovaných

17. Družice systému Galileo majú byť umiestnené
18. Hlavné riadiace centrum systému GLONASS sa nachádza neďaleko
19. Výpočet parametrov obežnej dráhy družice s využitím Dopplerovho efektu vyriešili na
20. Systém NAVSTAR je
21. Charakterizujte dôveryhodnosť GIS informácií!
22. Je výhodnejšie používanie rastrového, alebo vektorového dátového modelu?
23. Pri tvorbe GIS sa vždy máme snažiť o zaobstaranie čo najväčšieho objemu informácií?
24. Historické informácie z hľadiska GIS
25. V pravom slova zmysle raster znamená
26. Línia (line) v GIS – e sa exaktne popisuje
27. Primárny kľúč je množina atribútov relácie s vlastnosťami
28. Štruktúra TIN je využívaná
29. Primárne zdroje údajov pre GIS sú
30. Booleovské operátory mapovej algebry sú
31. Veľkosť, vzor, farba, forma, ... sú parametre vyjadrujúce možnosti
32. Pri manipulácii s rastrovými dátami používaný výraz „edge-matching“ znamená
33. Objekty objektovo orientovaného modelu komunikujú navzájom
34. Vzťah trojuholníkov Delaunay a vrcholov Voronoi polygónu je
35. Medzi líniové pokrytie nepatria
36. Moduly pre transformáciu – reštrukturalizáciu by ste zaradili medzi
37. Geoobjekty sa navzájom odlišujú
38. Priestorová interpolácia v GIS – e znamená
39. Trojrozmerná bunka rastra sa nazýva
40. Líniové objekty v rastrovej reprezentácii sú
41. Vrstevnice sú
42. Interval vrstevníc je
43. Spádnica je čiara , ktorá spája body
44. Chrbátnica má zo všetkých spádnic na ploche chrbátu

45. Údolnica spája
46. Vodorovný chrbát má pretiahnutý tvar v smere
47. Tvarovou čiarou sedla je štvoruholník
48. Rebro je terénny tvar pretiahnutý obyčajne
49. Terasa je terénny tvar pretiahnutý
50. Brehy bývalých riečisk sa volajú
51. Terénny tvar , ktorý sa nachádza na úpätnici je
52. Niveláciu používame na určenie
53. Ktorú súčiastku by ste na kompenzátorovom nivelačnom prístroji nenašli?
54. Ak používame dve nivelačné laty pri nivelačnom ťahu , zvolíme si
55. Ťahovú niveláciu je najvhodnejšie vykonať
56. Pri trigonometrickom určovaní výšok opravu zo zakrivenia Zeme a refrakcie vždy
57. Tachymetrickou metódou určujeme
58. Komparácia je
59. Inerciálne meračské systémy sú zariadenia umiestnené
60. Gauss-Krügerove zobrazenie je
61. Čo znamená slovo „**kartografia**“
62. Čím sa zaoberá **matematická kartografia**?
63. K mapám **veľkej mierky** patria...
64. Aké hodnoty potrebujeme poznať na výpočet **vzdialenosti** medzi dvoma bodmi **na poludníku**?
65. **Polomer** ľubovolnej **rovnobežky** vypočítame zo vzťahu...
66. Čo vyjadruje **pomer** medzi vzdialenosťou na mape a na origináli(guľa, elipsoid)?
67. **Maximálne uhlové skreslenie** je vyjadrené vzťahom...
68. Na vyjadrenie **plošného skreslenia** používame vzťah...
69. „**Azimutálne**“ zobrazenie znamená...
70. Zobrazenie, pri ktorom sa **neskresľujú plochy** sa nazýva...

71. **Tranzverzálna poloha** zobrazenia znamená...
72. Čo je **ortodróma**?
73. Čo je **loxodróma**?
74. **Zemepisná dĺžka** je uhol...
75. Čo znamená „**stereografické**“ zobrazenie?
76. **Pseudocylindrické** zobrazenie znamená, že...
77. Zobrazovacie metódy **podľa zobrazovacej plochy** delíme na...
78. Nakresli: **valcové** zobrazenie **vo všeobecnej** polohe
79. **Štvorcová mapa** vznikne, keď použijeme pri zobrazení...
80. **Ofsetová tlač** je tlač...
81. Prvky vnútornej orientácie sú:
82. Orientácia snímok vzhľadom na existujúci súradnicový systém sa nazýva:
83. Prvky vonkajšej orientácie sú:
84. Vlicovacie body sú:
85. Horizontálnu paralaxu vypočítame zo vzťahu:
86. Stereokomparátor slúži na meranie:
87. Na mechanické vyhodnotenie snímok slúži:
88. Letecké meračské snímky so sklonom osi záberu do 10° označujeme:
89. Pre stereoskopické vyhodnotenie leteckých snímok sa vyžaduje minimálny stereoskopický pozdĺžny prekryt:
90. Výšku letu určíme na základe:
91. Štatoskop slúži na:
92. Ortogonálne prekreslená snímka sa nazýva:
93. Ortofotomapa vznikne:
94. Metóda zberu a spracovanie informácii pomocou nekontaktných snímacích systémov sa nazýva:
95. Priečny prekryt leteckých snímok je:
96. Umelé stereoskopické videnie umožňuje:
97. Snímky vyhotovené fotografovaním objektu súčasne vo viacerých spektrálnych pásmach nazývame:
98. Orientácia snímok do polohy identickej s okamihom expozície sa označuje:
99. Konštanta fotokomory je:
100. Pomocou pozemných staníc sa prevádza navigácia: