

$$R_2 = \frac{1}{|\vec{T}|^2} \begin{vmatrix} C_x & C_y & C_z \\ T_x & T_y & T_z \\ B_{x_{r1}} & B_{y_{r1}} & B_{z_{r1}} \end{vmatrix} \quad (7.28)$$

得られた R_1 および R_2 を式(7.23)および式(7.24)に代入して、 \vec{P}_1 および \vec{P}_2 を得る。
最終的に求める地上観測点の位置 $\vec{P}(X, Y, Z)$ は以下となる。

$$\vec{P} = \frac{1}{2}(\vec{P}_1 + \vec{P}_2) \quad (7.29)$$

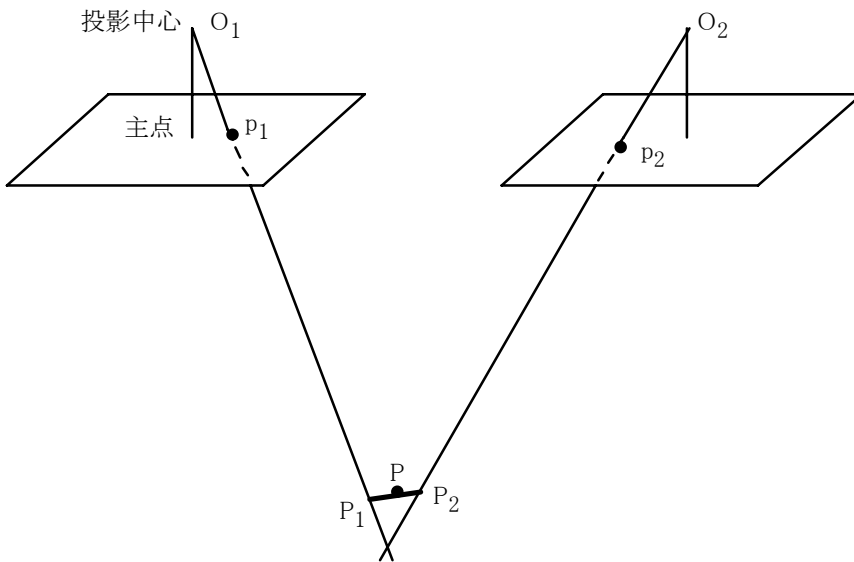


図7-13 光学センサのステレオ画像による地形計測原理

参考文献

- [1] (編)日本リモートセンシング研究会, 図解リモートセンシング, (社)日本測量協会, 1992
- [2] (編)日本リモートセンシング研究会, リモートセンシング通論, 日本リモートセンシング研究会, 2000
- [3] (編)高木幹雄, 下田陽久, 画像解析ハンドブック, (社)東京大学出版会, 1991
- [4] (社)日本写真測量学会, 解析写真測量, (社)日本写真測量学会, 1983
- [5] NASA, MODIS Level 1A Earth Location : ATBD on WWW
- [6] NASA, Algorithm Theoretical Basis Document for ASTER Level-1 Data Processing on