



$$\begin{pmatrix} h_1 & h_2 & h_3 & h_4 \\ h_1 & 1 & 0 & 0 \\ h_2 & 0 & 1 & 0 \\ h_3 & 0 & 0,7 & 1 \\ h_4 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \\ w_4 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

18
21 de verschillende band spectra

24 juni 2013

1 $\frac{1}{3} \cdot 20 + \frac{1}{3} \cdot 2 + \frac{1}{3} \cdot 4 = 8,6$

2 $\left. \begin{matrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \end{matrix} \right\} \frac{1}{3}$

3 $\begin{matrix} p_1 = 1,2 \\ p_2 = 1,4 \\ p_3 = 0,8 \\ p_4 = 1,3 \end{matrix} \quad \frac{1,4 + 4 + 31 + 21}{2,7 + 0,6} = \frac{57,4}{4,25} = 13,5$

4 $\begin{matrix} p_1 = 0,8 \\ p_2 = 1,1 \\ p_3 = 1,25 \\ p_4 = 1,1 \end{matrix}$

5 relatief minden, ligt verder weg dan de rest

6 R

7 21

8 R

9 buitenkant


10 Kan niet, niet tussen 3 planten





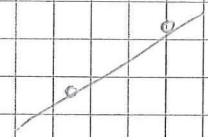
- 11 $\frac{1}{4} + 2 \cdot 0 + \frac{1}{4} - 2 \cdot 1 + \frac{1}{4} - 2 + \frac{1}{4} - 1 = 11,25$
- 12 0 en 0,5
- 13 $p_1 = \frac{1}{3}$
 $p_2 = \frac{1}{3}$
 $p_3 = \frac{1}{6}$
 $p_4 = \frac{1}{6}$
- 14 $\frac{1}{4}$
- 15 Range $\rho = \frac{1}{2}$ still = $\text{max COV, covariance at short dist}$
- 16
$$\begin{matrix} p_i & p_2 & p_3 & p_4 \\ \begin{matrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \\ p_4 \end{matrix} & \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & \frac{1}{2} & 1 \end{pmatrix} & \begin{matrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{matrix} \end{matrix} = \begin{matrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \\ w_4 \end{matrix}$$
- 17
$$\begin{matrix} p_1 = 2 \\ p_2 = 2 \\ p_3 = 1,5 \\ p_4 = 1,8 \end{matrix} \Rightarrow \begin{matrix} 0 \\ 0 \\ 0,1 \\ 0,05 \end{matrix}$$
- 18 ?
- 19 *elkaar de gemeten hoogtes kruising respectieel deze, er is daar geen afwijking*
- 20 $\frac{1}{2}$
- 21 gps, Lidar, photogrammetry
- 22 een datatype dat opstaat in rijen en kolommen
- 23 e , , in punten en polygonen

SIMPLE





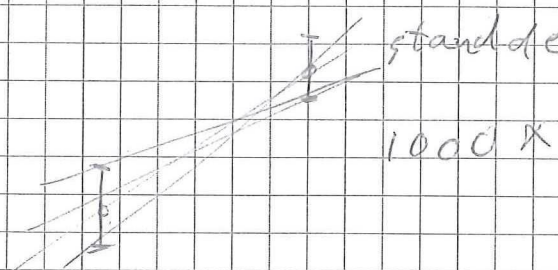
24 Om de verromming zo klein mogelijk te houden.
 25 dat het van een ellips uit gaat

26  hoogteverschil over een bepaalde afstand

27

a	b	c
d	e	f
g	h	i

$$AVE = \sqrt{\frac{(b-h)^2 + (f-d)^2}{2}}$$

28  standard dev
 1000 x doen met matlab

29 om te vegetatie en soorten vegetatie uit
 elkaar te houden
 om te bepalen welke klassen waarschijnlijk zijn.

30 14

31 super rigid, zelf klassen bepaald

32 we They determine the mean of each class and then we make a voronoi diagram of it.

33 Dat het niet zo mogelijk is om bepaalde klassen van elkaar te onderscheiden.

34 Dat een pixel die als bos geclassificeerd wordt moeten worden niet als bos is geclassificeerd.

35 met behulp van correlatie kan je kijken welke banden niet gecorreleert, deze zullen de klassen van elkaar onderscheiden.



36 ja; door de gebouwen kunnen er weer kaatsingen optreden die deze kan zullen de nauwkeurigheid aantasten.

37 $y = ax + b + c$

plane $z = ax + by + c$

$z = e e^4 x$

38 hoogte? $\begin{matrix} 1300 \\ 1640 \\ 1570 \\ 1800 \end{matrix}$ \mathcal{R}

39 $a = \frac{y}{x} d$

$\frac{d}{dx} ax = a$
 $\vec{x} = \begin{pmatrix} d^2 a^2 \\ d^2 a^2 \end{pmatrix} \vec{y}$

$\mathcal{Q} = \begin{pmatrix} 10 \\ 20 \\ 30 \\ 40 \end{pmatrix}$

$\vec{x} = \frac{a \cdot y}{a^2}$

41 $1124 / 1612 = 69 \text{ m/mm}$

42 de hoogte, die bepaalde tijden volgens de formule hebben.

43

44 - twee punten nemen en er een lijn door trekken
- afwijking overige punten bepalen
- probeer zo veel mogelijk punten met kleine afwijking te vinden

45 50 m deviation/afwijking