

頁	正	誤																																																																
P.118																																																																		
P.160	<p>GPSとIMUで求められているため、機首が水平(ピッチング角がゼロ)の場合は極めて簡単である。</p> <p>図示の記号を用いて計算式を示す。機首が水平でない場合の計算式は省略する。</p> $b = d \sin(a + \theta), \quad X_P = X - b \sin \beta, \quad Y_P = Y + b \cos \beta$ $x_p = -b \sin \beta$ $y_p = b \cos \beta$ $X_P = X + x_p$ $Y_P = Y + y_p$	<p>GPSとIMUで求められているため、極めて簡単である。</p> <p>図示の記号を用いて計算式を示す。</p> $b = d \sin(a + \theta), \quad X_P = X - b \sin \phi, \quad Y_P = Y + b \cos \phi$ $x_p = -b \sin \phi$ $y_p = b \cos \phi$ $X_P = X + x_p$ $Y_P = Y + y_p$																																																																
P.374	<table border="1"> <tr> <td></td> <td>可視・反射赤外リモートセンシング</td> <td>熱赤外リモートセンシング</td> <td>マイクロウェーブリモートセンシング</td> </tr> <tr> <td>放射源</td> <td>太陽光線 センサー</td> <td>対象物 センサー</td> <td>対象物 センサー レーダー</td> </tr> <tr> <td>方式</td> <td colspan="2">← 受動方式リモートセンシング</td> <td>→ 能動RS</td> </tr> <tr> <td>対象物</td> <td>反射率</td> <td>熱放射(温度・放射率)</td> <td>マイクロ波放射 後方散乱係数</td> </tr> <tr> <td>分光放射輝度</td> <td colspan="3"> </td> </tr> <tr> <td>電磁波スペクトル</td> <td>紫外線</td> <td>可視光線</td> <td>反射赤外線 熱赤外線</td> </tr> <tr> <td>センサー</td> <td>0.01μm 1μm 0.3μm カメラ 0.9μm</td> <td>1mm マイクロ波センサー</td> <td>30cm</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0.3μm 検知素子</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		可視・反射赤外リモートセンシング	熱赤外リモートセンシング	マイクロウェーブリモートセンシング	放射源	太陽光線 センサー	対象物 センサー	対象物 センサー レーダー	方式	← 受動方式リモートセンシング		→ 能動RS	対象物	反射率	熱放射(温度・放射率)	マイクロ波放射 後方散乱係数	分光放射輝度				電磁波スペクトル	紫外線	可視光線	反射赤外線 熱赤外線	センサー	0.01μm 1μm 0.3μm カメラ 0.9μm	1mm マイクロ波センサー	30cm		0.3μm 検知素子			<table border="1"> <tr> <td></td> <td>可視・反射赤外リモートセンシング</td> <td>熱赤外リモートセンシング</td> <td>マイクロウェーブリモートセンシング</td> </tr> <tr> <td>放射源</td> <td>太陽光線 センサー</td> <td>対象物 センサー</td> <td>対象物 センサー レーダー</td> </tr> <tr> <td>方式</td> <td colspan="2">← 受動方式リモートセンシング</td> <td>→ 能動RS</td> </tr> <tr> <td>対象物</td> <td>反射率</td> <td>熱放射(温度・放射率)</td> <td>マイクロ波放射 後方散乱係数</td> </tr> <tr> <td>分光放射輝度</td> <td colspan="3"> </td> </tr> <tr> <td>電磁波スペクトル</td> <td>紫外線</td> <td>可視光線</td> <td>反射赤外線 熱赤外線</td> </tr> <tr> <td>センサー</td> <td>0.01μm 1μm 0.3μm カメラ 0.9μm</td> <td>1mm マイクロ波センサー</td> <td>30cm</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0.3μm 検知素子</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>		可視・反射赤外リモートセンシング	熱赤外リモートセンシング	マイクロウェーブリモートセンシング	放射源	太陽光線 センサー	対象物 センサー	対象物 センサー レーダー	方式	← 受動方式リモートセンシング		→ 能動RS	対象物	反射率	熱放射(温度・放射率)	マイクロ波放射 後方散乱係数	分光放射輝度				電磁波スペクトル	紫外線	可視光線	反射赤外線 熱赤外線	センサー	0.01μm 1μm 0.3μm カメラ 0.9μm	1mm マイクロ波センサー	30cm		0.3μm 検知素子		
	可視・反射赤外リモートセンシング	熱赤外リモートセンシング	マイクロウェーブリモートセンシング																																																															
放射源	太陽光線 センサー	対象物 センサー	対象物 センサー レーダー																																																															
方式	← 受動方式リモートセンシング		→ 能動RS																																																															
対象物	反射率	熱放射(温度・放射率)	マイクロ波放射 後方散乱係数																																																															
分光放射輝度																																																																		
電磁波スペクトル	紫外線	可視光線	反射赤外線 熱赤外線																																																															
センサー	0.01μm 1μm 0.3μm カメラ 0.9μm	1mm マイクロ波センサー	30cm																																																															
	0.3μm 検知素子																																																																	
	可視・反射赤外リモートセンシング	熱赤外リモートセンシング	マイクロウェーブリモートセンシング																																																															
放射源	太陽光線 センサー	対象物 センサー	対象物 センサー レーダー																																																															
方式	← 受動方式リモートセンシング		→ 能動RS																																																															
対象物	反射率	熱放射(温度・放射率)	マイクロ波放射 後方散乱係数																																																															
分光放射輝度																																																																		
電磁波スペクトル	紫外線	可視光線	反射赤外線 熱赤外線																																																															
センサー	0.01μm 1μm 0.3μm カメラ 0.9μm	1mm マイクロ波センサー	30cm																																																															
	0.3μm 検知素子																																																																	