

Способ стереофотограмметрической съемки местности основан на использовании цифровой оптической камеры, GPS-приемника и компьютерной обработки данных. При каждой экспозиции с заданной точностью определяют углы отклонения оптической оси цифровой камеры относительно вертикали в двух взаимно перпендикулярных плоскостях (ZOX) и (ZOY), которые соответствуют осям фотоприемной матрицы, выполняют классификацию объектов, которые выделяются на фоне местности, и оцифровку их изображений для первой и второй экспозиций, определяют на фотоприемной матрице координаты точки зенита и точки нулевого отсчета соответственно положению оптической оси цифровой камеры. По данным отклонения от вертикали и разностям координат отсчетов изображений объектов по осям фотоприемной матрицы определяют высоты объектов. По полученным значениям высот уточняют значение ординат объектов местности.