Przeliczanie współrzędnych z jednego układu prostokątnego na drugi

Transformacja współrzędnych dla 3 punktów dostosowania

***u* = *v* =**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | |  | | |  |  | |  |  | |  | | | |  | | | |
| Oznaczenie lub nr punktu | | Układ pierwotny | | | | | | | | | Układ wtórny | | | | | | Oznaczenie lub nr punktu | Wzory, obliczenia pomocnicze, uwagi, szkice |
| Współrzędne | | | Przyrosty | | | | | | Przyrosty | | | Współrzędne | | |
| *XP* | | *YP* | Δ*xP* | | | Δ*yP* | | | Δ*xW* | | Δ*yW* | *XW* | *YW* | |
| ...............................  ............................... | |  | |  |  | | |  | | |  | |  |  |  | |  | Obliczenie współrzędnych bieguna przekształcenia *B* w obu układach:  ( *n* – liczba punktów dostosowania)      Obliczenie w obu układach przyrostów pomiędzy poszczególnymi punktami dostosowania a biegunem (zamieścić w osobnej tabeli):    Obliczenie współczynników transformacji: *u,v.*    *n* tabel  Obliczenie przyrostów w układzie wtórnym pomiędzy kolejnymi punktami, na podstawie analogicznych przyrostów w układzie pierwotnym: |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
| ...............................  ............................... | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |
|  | |  | |  |  |  | |  |
|  | | |  | | |  | |  |

Obliczenie w obu układach przyrostów pomiędzy poszczególnymi punktami dostosowania a biegunem:

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | *X=* | | *Y=* |  | | *X=* | *Y=* | | |  | |  |
| Oznaczenie punktu  dostosowania | Układ pierwotny | | | | | Układ wtórny | | | | | | Oznaczenie punktu  dostosowania |
| Współrzędne | | | Przyrosty | | Współrzędne | | | Przyrosty | | |
| *XP* | *YP* | | Δ*xP* | Δ*yP* | *XW* | | *YW* | Δ*xW* | | Δ*yW* |
|  |  |  | |  |  |  | |  |  | |  |  |
|  |  |  | |  |  |  | |  |  | |  |  |
|  |  |  | |  |  |  | |  |  | |  |  |
|  |  |  | |  |  |  | |  |  | |  |  |
|  |  |  | |  |  |  | |  |  | |  |  |
|  |  |  | |  |  |  | |  |  | |  |  |

Zestawienie formy rachunkowej do obliczenia współczynników transformacji:

