

# OBSAH

Předmluva .....	5
<b>Kap. 1 TRANSFORMACE SOUŘADNIC V ROVINĚ</b>	
1.1 Podobnostní transformace .....	6
1.2 Afinity transformace .....	10
1.3 Zjednodušení transformačních rovnic .....	12
1.4 Otočení a posunutí bodu v rovině .....	16
1.5 Podobnostní transformace při nadbytečném počtu identických bodů (Helmertova transformace) .....	19
1.5.1 Řešení transformace vyrovnáním MNC .....	21
1.5.2 Kritéria přesnosti při podobnostní transformaci .....	29
1.5.3 Identifikace chybného identického bodu při výpočtu transformačního klíče .....	32
1.5.4 Praktický postup řešení transformace při ručním zpracování .....	33
1.5.5 Číselný příklad na transformaci souřadnic .....	35
1.5.6 Shodnostní transformace .....	39
<b>Kap. 2 GEODETICKÉ ÚLOHY A JEJICH PŘESNOST</b>	
2.1 Úvod .....	44
2.2 Obecná formulace matematického a chybového modelu .....	46
2.2.1 Střední elipsa chyb (přehled vzorců) .....	51
2.3 Odvození vzorců na výpočet prvků matice A .....	52
2.4 Přesnost bodu určeného protínáním .....	57
2.4.1 Rajón .....	59
2.4.2 Rajón zpět .....	64
2.4.3 Protínání z délek .....	68
2.4.4 Protínání vpřed z úhlů (ze směrníků) .....	72
2.4.5 Protínání zpět .....	77
2.4.6 Přesnost bodu určeného volným polygonovým pořadem .....	85
2.4.6.1 Formulace matematického a chybového modelu pro volný polygonový pořad .....	86
2.5 Přesnost bodu určeného protínáním v příkladech .....	92
2.5.1 Rajón .....	92
2.5.2 Rajón zpět .....	94
2.5.3 Protínání z délek .....	95
2.5.4 Protínání vpřed z úhlů .....	97
2.5.5 Protínání zpět .....	98
2.6 Přesnost geodetického určení polohy bodu v rovině (střední elipsa chyb) .....	100
<b>Kap. 3 VYROVNÁNÍ OSNOVY SMĚRŮ MĚŘENÝCH VE SKUPINÁCH</b>	
3.1 Úvod .....	113
3.2 Vyrovnání osnovy směrů .....	115
3.3 Střední chyby .....	117
3.4 Vliv chyby v dostředění teodolitu a cíle na měřený úhel .....	124
<b>DODATEK</b>	
4.1 Vyrovnání polohových sítí v kostce .....	130
Literatura .....	146