

# OBSAH

ÚVOD.....	5
<b>1. TRANSFORMACE SOUŘADNIC V ROVINĚ.....</b>	<b>6</b>
1.1 Podobnostní transformace .....	7
1.2 Shodnostní transformace .....	11
1.3 Afinní transformace.....	16
1.4 Posunutí a otočení bodu v rovině .....	18
1.5 Podobnostní (Helmertova) transformace.....	21
1.5.1 Řešení transformace vyrovnáním MNČ.....	23
1.5.2 Kritéria přesnosti při podobnostní transformaci.....	30
1.5.3 Identifikace chybného bodu při výpočtu transformačního klíče .....	33
1.5.4 Praktický postup řešení transformace (shrnutí).....	34
1.5.5 Číselný příklad na Helmertovu transformaci .....	35
1.6 Shodnostní transformace podruhé.....	39
<b>2. ÚLOHY PROTÍNÁNÍ A JEJICH PŘESNOST.....</b>	<b>44</b>
2.1 Obecná formulace chybového modelu .....	46
2.2 Střední elipsa chyb (přehled vzorců).....	52
2.3 Výpočet prvků matice A.....	53
2.4 Přesnost bodu určeného protínáním .....	56
2.4.1 Rajón .....	59
2.4.2 Rajón zpět.....	63
2.4.3 Protínání z délek.....	67
2.4.4 Protínání vpřed z úhlů .....	70
2.4.5 Protínání zpět.....	75
2.5 Přesnost bodu určeného volným polygonovým pořadem.....	82
2.6 Přesnost bodu určeného protínáním v příkladech.....	87
2.6.1 Rajón .....	87
2.6.2 Rajón zpět.....	89
2.6.3 Protínání z délek.....	90
2.6.4 Protínání vpřed z úhlů .....	91
2.6.5 Protínání zpět.....	93
2.7 Střední elipsa chyb .....	94
<b>3. VYROVNÁNÍ OSNOVY SMĚRŮ MĚŘENÝCH VE SKUPINÁCH.....</b>	<b>107</b>
3.1 Vyrovnání osnovy směrů.....	108
3.2 Střední chyby.....	111
3.3 Vliv chyby v dostředění přístroje a cíle na měřený úhel .....	115
3.3.1 Chyba v dostředění přístroje .....	115
3.3.2 Chyba v dostředění cíle .....	118
<b>4. VYROVNÁNÍ POLOHOVÝCH SÍTÍ V KOSTCE .....</b>	<b>120</b>
Literatura .....	129