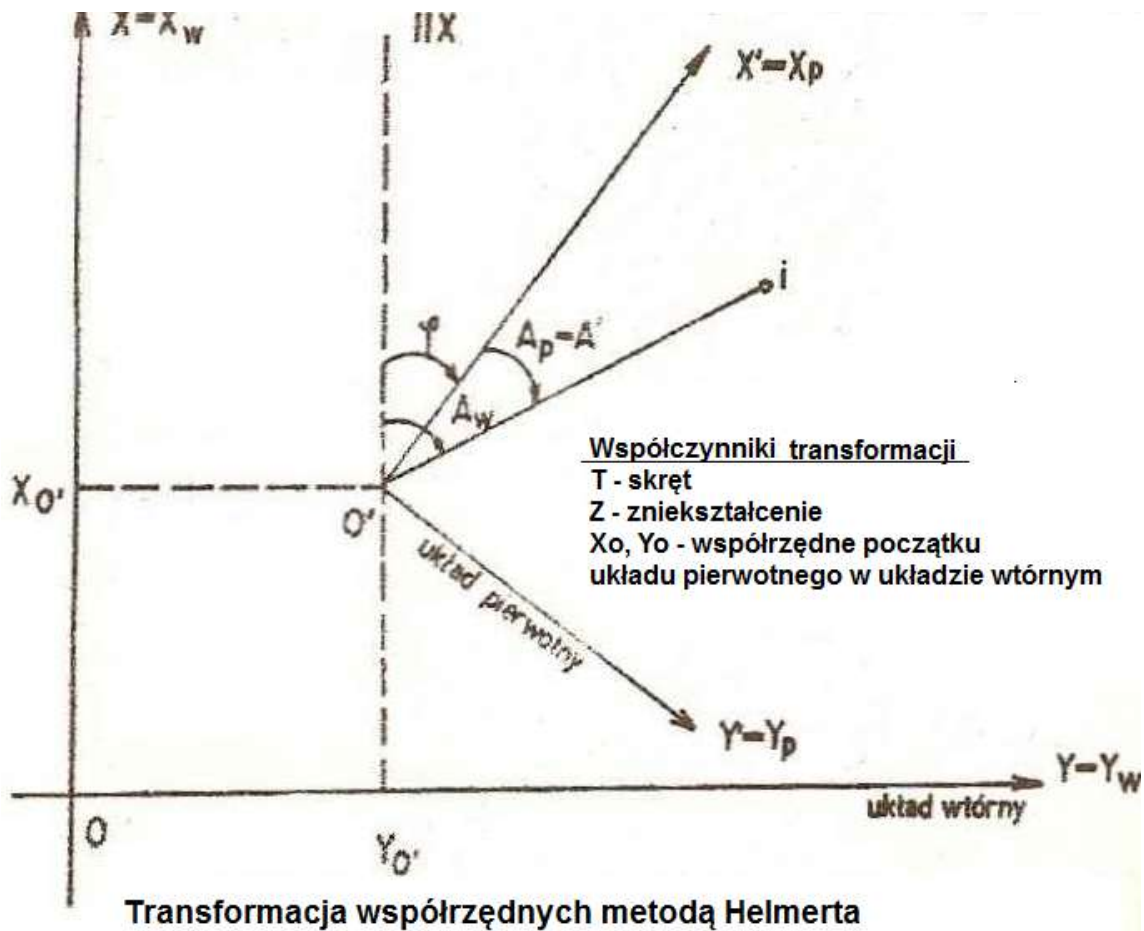


Transformacja współrzędnych płaskich metodą Helmerta
 – współczynniki X_0, Y_0, Z, T



Transformacja współrzędnych płaskich metodą Helmerta jest często stosowaną w praktyce, m.in. ze względu na wygodny sposób obliczeń, w którym przy następnych masowych obliczeniach nie trzeba już podawać punktów dostosowania a wykorzystuje się określone współczynniki.

W celu uzyskania wymaganej dokładności transformacji praktyczny jest iteracyjny sposób obliczeń współczynników z kolejnym odrzuceniem punktów o największych odchyłkach liniowych aż do osiągnięcia zadanego błędu transformacji.

Na podstawie wyznaczonych w ten sposób **współczynników transformacji:**

skrętu T,

zniekształcenia Z

i współrzędnych X_0, Y_0 początku układu pierwotnego w układzie wtórnym, można obliczyć **kąt skrętu F_i** i **współczynnik skali q** ze wzorów:

$$F_i = \arctg(T/(1+Z))$$

$$q = \sqrt{(1+Z)^2 + T^2} = (1+Z)/\cos(F_i) = T/\sin(F_i)$$

gdzie:

$F_i = A - A'$ – różnica azymutów w układzie wtórnym XY i pierwotnym X'Y'

$q = s/s'$ – stosunek długości w układzie wtórnym s i pierwotnym s'

Współczynniki T, Z, X₀, Y₀ pozwalają wykonywać przeliczenia z układu pierwszego (pierwotnego) X'Y' na układ drugi (wtórny) X,Y według wzorów:

$$X = X_0 + (1+Z) \cdot X' - T \cdot Y'$$

$$Y = Y_0 + (1+Z) \cdot Y' + T \cdot X'$$

Chcąc wykonać przeliczenia z układu drugiego ZY na układ pierwszy x'Y' przy znajomości współczynników transformacji z układu pierwszego na drugi można postąpić dwojako:

a) zastosować zmienione wzory transformacji:

$$X' = ((1+Z) \cdot (X - X_0) + T \cdot (Y - Y_0)) / ((1+Z)^2 + T^2)$$

$$Y' = ((1+Z) \cdot (Y - Y_0) - T \cdot (X - X_0)) / ((1+Z)^2 + T^2)$$

b) obliczyć odwrotne współczynniki transformacji i stosować zwykłe wzory:

$$T' = -T / ((1+Z)^2 + T^2)$$

$$Z' = (1+Z) / ((1+Z)^2 + T^2) - 1$$

$$X' = (-1 + Z) \cdot (X_0 - T \cdot Y_0) / ((1+Z)^2 + T^2)$$

$$Y' = (-1 + Z) \cdot (Y_0 + T \cdot X_0) / ((1+Z)^2 + T^2)$$

$$X' = X_0 + (1+Z') \cdot X - T' \cdot Y$$

$$Y' = Y_0 + (1+Z') \cdot Y + T' \cdot X$$

Z obliczonych wartości T', Z', X₀', Y₀' można obliczyć analogicznie **F_i'** i **q'**

$$F_i' = \arctg(T' / (1+Z'))$$

$$q' = \sqrt{(1+Z')^2 + T'^2} = (1+Z') / \cos(F_i') = T' / \sin(F_i')$$

Współczynniki F_i' i q' związane są z F_i i q następującymi zależnościami:

$$F_i' = 400[\text{grad}] - F_i$$

$$q' = 1/q$$

Jeśli nie są znane bezpośrednio współczynniki do przeliczenia współrzędnych z układu I na układ III, a znane są współczynniki pośrednie między układami I i II oraz II i III to można obliczyć współczynniki wypadkowe.

Współczynniki wypadkowe można obliczyć też dla większej ilości współczynników pośrednich.