



Dělení a klasifikace zobrazení

Matematická kartografie

Osnova

1. Základní transformace mezi referenčními plochami a rovinnými souřadnicovými systémy
2. Základní vlastnosti jednoduchých zobrazení
3. Základní vlastnosti nepravých zobrazení
4. Základní vlastnosti obecných zobrazení
5. Klasifikace zobrazení podle zkreslení

Projekce a zobrazení

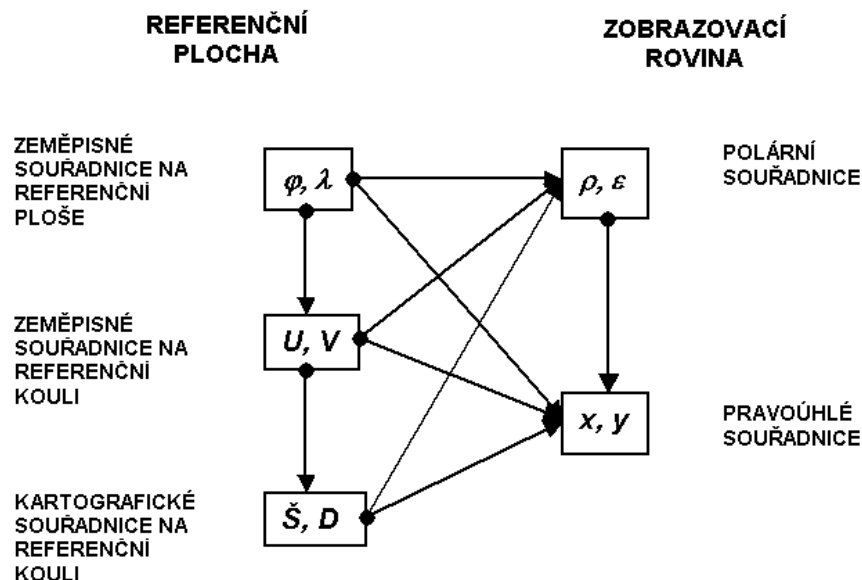
- „projekce“ není „projection“
- projekce = geometrická cesta - funguje jako projektor
- musím znát vzdálenost, ohnisko, vlastnosti zobrazovací plochy

- zobrazení = matematická cesta
- máme prostor φ , λ a druhý prostor x , y (nebo ρ , ε)
- zkoumáme, jaké je matematické pravidlo pro převod z prostoru do prostoru

- je to jednodušší než projekce
- mohu si nastavit předběžné podmínky
- projekce se někdy zahrnují pod jednoduchá zobrazení

Základní transformace mezi referenčními plochami a rovinnými souřadnicovými systémy

- výchozí referenční plocha: zpravidla elipsoid
- cíl: pravoúhlé souřadnice v rovině
- zobrazení – definice matematickou cestou nebo geometrickou cestou (projekce)



Je možnost rovnou převést zem. šířku a délku na X a Y. Např. UTM.
Je možnost složitější cesty přes kouli a kartografické souřadnice.
Např. Křovák.

Jaké souřadnice ve schématu chybí?

Izometrické. Kde by se ve schématu měly objevit q a Q?

Klasifikace zobrazení

- Podle:
 - tvar zobrazovacích rovnic
 - vlastnosti zkreslení obrazu
 - poloha konstrukční osy
 - podle plochy rozvinutelné do roviny
 - tvar zeměpisné sítě v rovině
 - počet na sebe navazujících částí, na které je povrch zobrazován (např. polykónická)
 - apod.

Základní vlastnosti jednoduchých zobrazení

- geometrická představa promítání referenční plochy na plochy rozvinutelné do roviny
- plocha rozvinutelná do roviny:
 - plášť válce - válcová (cylindrical)
 - plášť kužele - kuželová (conic)
 - rovina sama - azimutální (planar, azimuthal)
- konstrukční osa zobrazovací plochy (válec, kužel – osa, rovina – normála v tečném bodě) a její poloha vůči referenční ploše:
 - pólová poloha (normální, polar)
 - příčná poloha (rovníkové, transverzální, transversal)
 - obecná poloha (šikmé, oblique)

Děláme si geometrickou představu, ale ta může být matoucí.

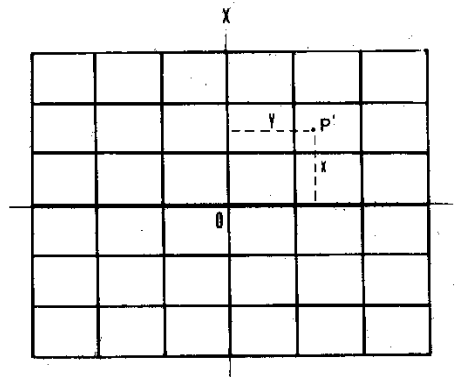
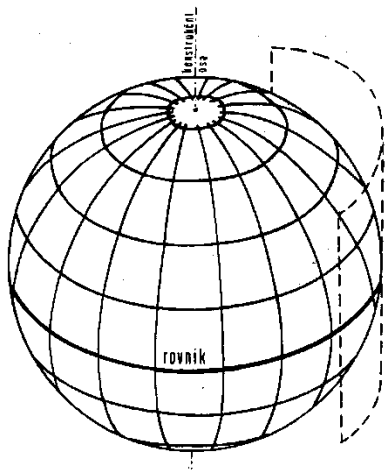
Ve skutečnosti to může být kuželové zobrazení jen čistě teoreticky.

Základní vlastnosti jednoduchých zobrazení

- Všechna jednoduchá zobrazení – úhel mezi rovnoběžkou a poledníkem je vždy 90° .
- Obrazy poledníků a rovnoběžek tvoří vzájemně ortogonální soustavu rovnoběžných přímek, ve kterých leží směry hlavních paprsků zkreslení.
- Platí to pro zeměpisnou síť (pólová poloha) nebo kartografické poledníky a rovnoběžky (příčná či obecná poloha).
- Poledníky se zobrazují jako svazek přímek nebo osnova rovnoběžných přímek.
- Rovnoběžky se zobrazují jako soustava soustředných kružnic nebo osnova rovnoběžných přímek.

Základní vlastnosti jednoduchých zobrazení

Jednoduchá válcová zobrazení

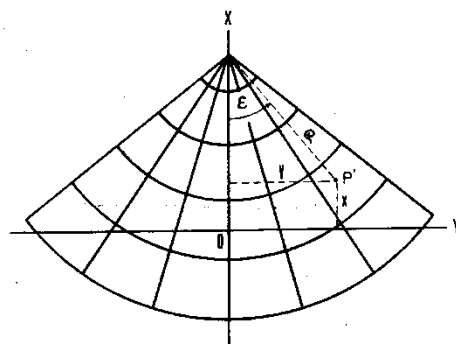
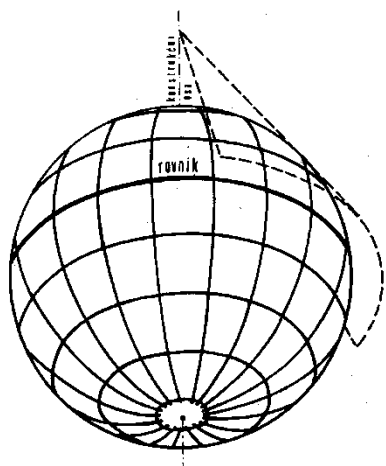


$$x = f(\varphi)$$
$$y = f(\lambda)$$



Základní vlastnosti jednoduchých zobrazení

Jednoduchá kuželová zobrazení

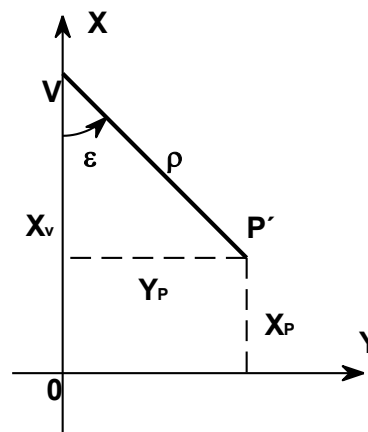


$$\rho = f(\varphi)$$

$$\varepsilon = f(\lambda)$$

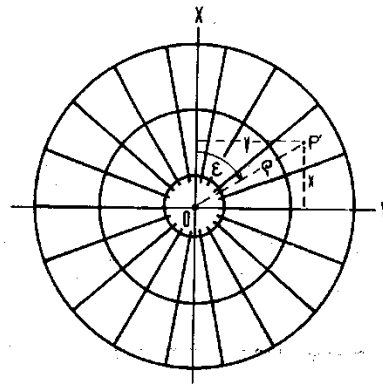
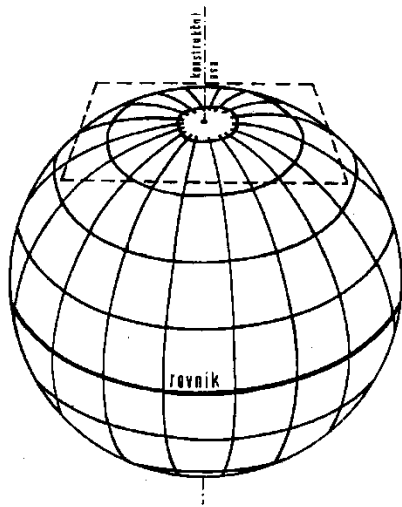
$$\rho = f(U)$$

$$\varepsilon = f(V)$$



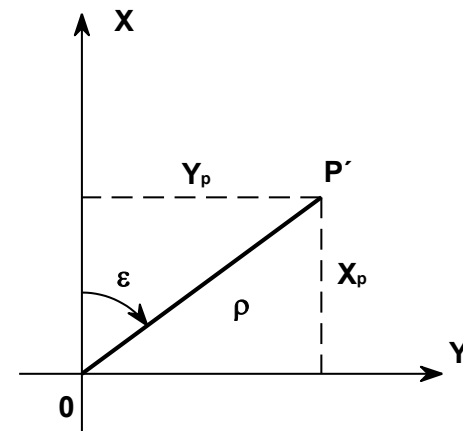
Základní vlastnosti jednoduchých zobrazení

Jednoduchá azimutální zobrazení



$$\rho = f(\varphi)$$
$$\varepsilon = f(\lambda)$$

$$\rho = f(U)$$
$$\varepsilon = f(V)$$



Základní vlastnosti nepravých zobrazení

- nepravá zobrazení (pseudozobrazení – "pseudo" projections)
- jedna zobrazovací rovnice – funkce obou souřadnic na referenční ploše
- poledníky a rovnoběžky nejsou vzájemně ortogonální
- základní referenční plocha – zpravidla referenční koule
- převážně pro mapy malých měřítek
- zpravidla pouze pólová poloha

- základní zobrazovací rovnice:
 - nepravá válcová (pseudoválcová) zobrazení
 - nepravá kuželové, resp. azimutální (pseudokónická, resp. pseudoazimutální) zobrazení

$$x = f(U)$$

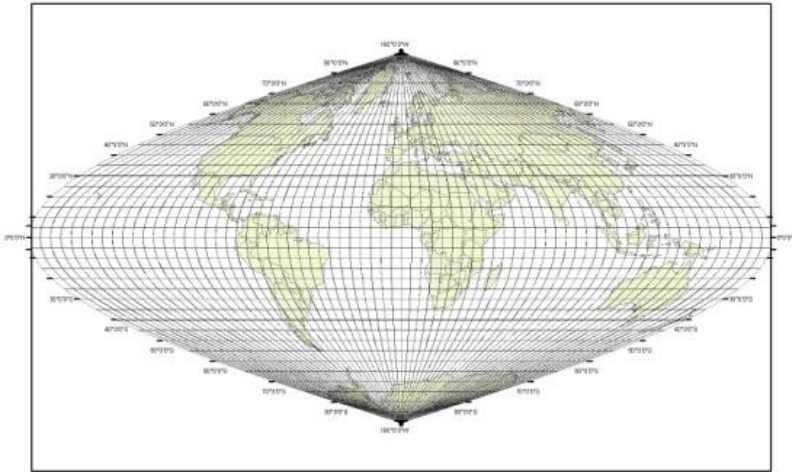
$$y = f(U, V)$$

$$\rho = f(U)$$

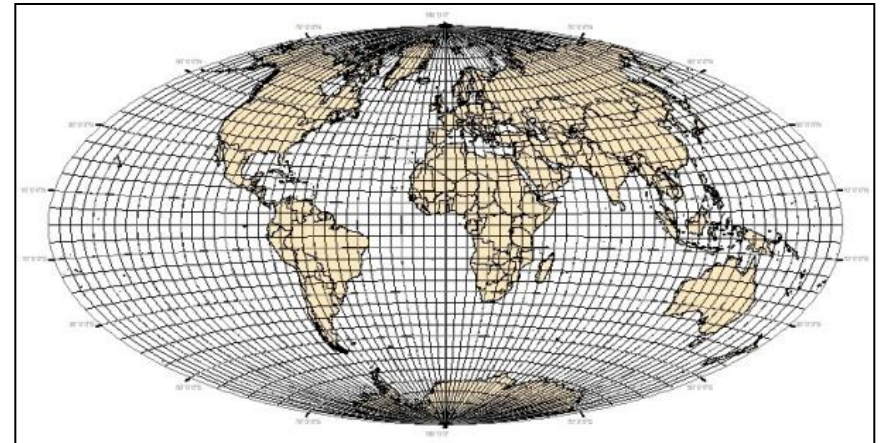
$$\varepsilon = f(U, V)$$

Jak budou vypadat rovnoběžky a poledníky?

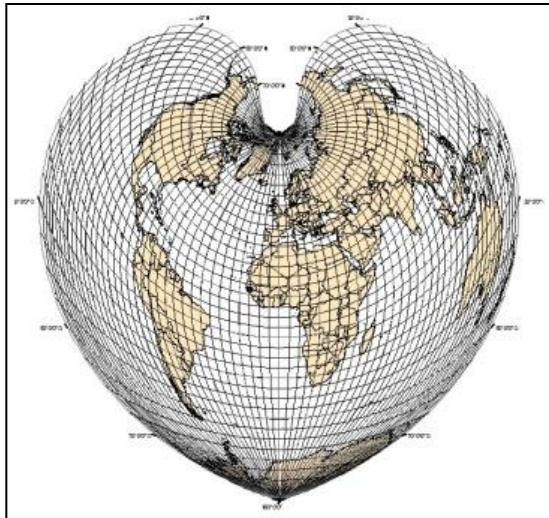
Základní vlastnosti nepravých zobrazení



Mercator-Sansonovo



Aitovovo



Bonneovo

Základní vlastnosti obecných zobrazení

- obě zobrazovací rovnice jsou funkcí obou souřadnic na referenční ploše
- zpravidla v pólové poloze
- některé konformní, většina z nich je vyrovnávací – zkreslují vše
- tvary zobrazovacích rovnic:
 - referenční elipsoid
 - referenční koule

referenční elipsoid:

$$x = f(\varphi, \lambda)$$

$$y = f(\varphi, \lambda)$$

$$\rho = f(\varphi, \lambda)$$

$$\varepsilon = f(\varphi, \lambda)$$

referenční koule:

$$x = f(U, V)$$

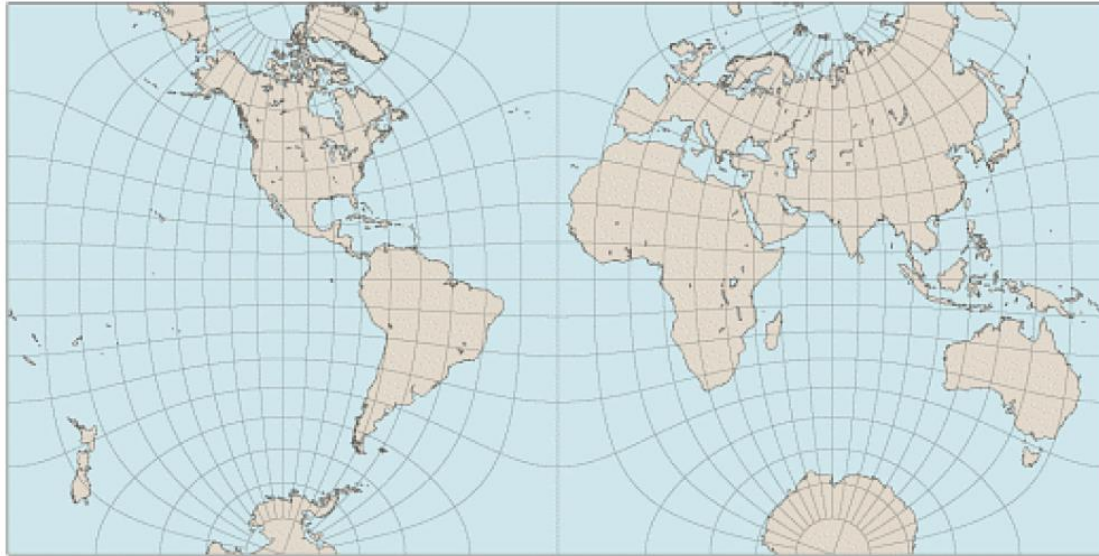
$$y = f(U, V)$$

$$\rho = f(U, V)$$

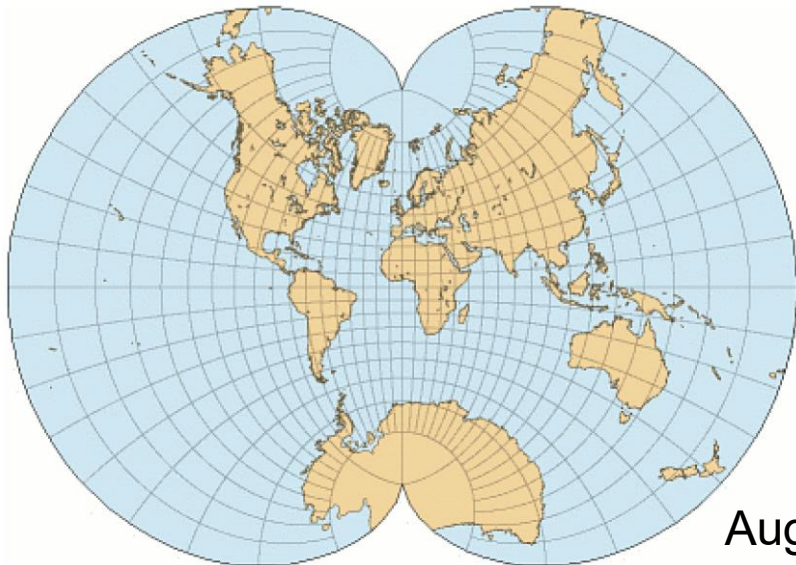
$$\varepsilon = f(U, V)$$

V praxi se používají pouze některá – vhodná pro definování zobrazení v referenčních souřadnicových systémech.

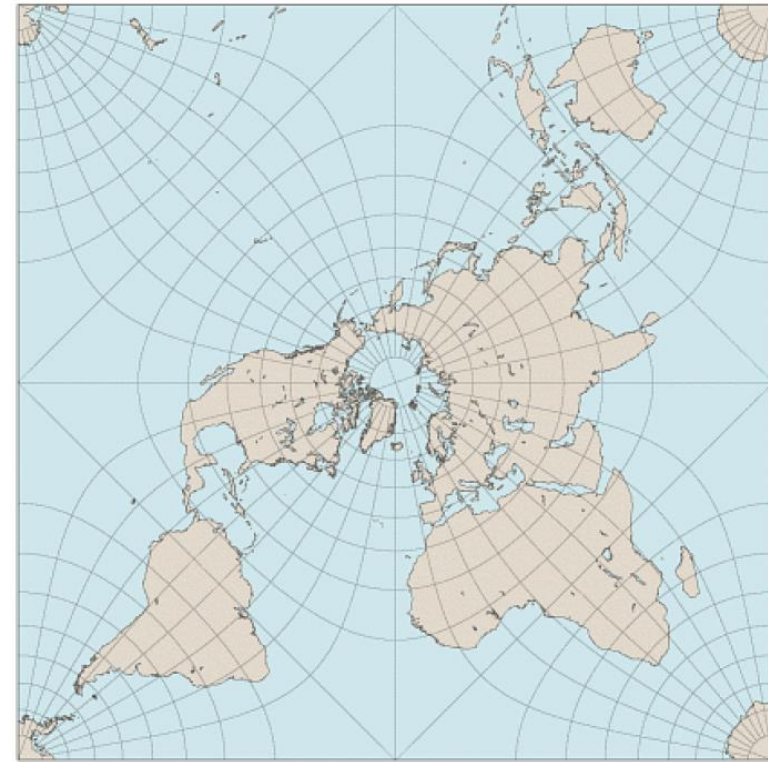
Základní vlastnosti obecných zobrazení



Guyouovo zobrazení (Guyou projection)



Augustovo zobrazení



Peirceovo zobrazení

Pozor na pojmy

- Pozor na záměnu:
zobrazení v obecné poloze x obecné zobrazení.
- Pozor na názvy zobrazení:
 - někdy se píše „Albers projection“,
 - někdy „equal-area conic projection“.

Klasifikace zobrazení podle zkreslení

- rovinný obraz referenční plochy je vždy zkreslen
- obecně jsou deformovány jak vzájemné polohy bodů, tak tvary (křivosti) čar
- zkreslení (distortion) roste se zvětšujícím se rozsahem území, pokud je zobrazováno do roviny jako celek
- při odvozování jednotlivých zobrazení se uvažují požadavky na průběh a celkový charakter zkreslení rovinného obrazu
- zobrazení potom mohou být koncipována jako:
 - ekvidistantní (stejnodélná, equidistant)
 - ekvivalentní (stejnoplochá, equivalent)
 - konformní (stejnoúhlá, conformal)
 - kompenzační (vyrovnávací)