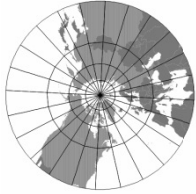
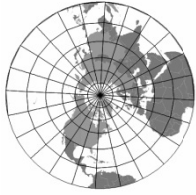
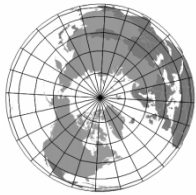
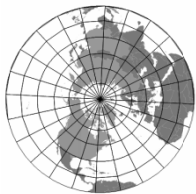
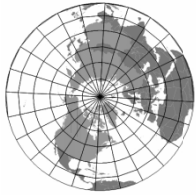

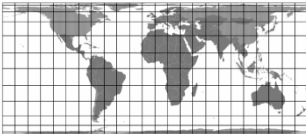
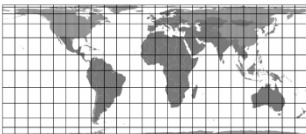






Azimutální

zobrazení	zobrazovací rovnice	vlastnosti + jevnost	obraz zeměpisné sítě	grafické odvození zobr. rovnic
Gnómonická projekce (promítání přes střed)	$\varepsilon = \lambda$ $\rho = r \cdot \operatorname{tg} \delta$			
Stereografická projekce (promítání přes pól)	$\varepsilon = \lambda$ $\rho = 2 \cdot r \cdot \operatorname{tg} \frac{\delta}{2}$			
Ortografická projekce (promítání z protilehlého bodu v nekonečnu)	$\varepsilon = \lambda$ $\rho = r \cdot \sin \delta$			
Postelovo	$\varepsilon = \lambda$ $\rho = r \cdot \operatorname{arc} \delta$			
Lambertovo	$\varepsilon = \lambda$ $\rho = 2 \cdot r \cdot \sin \frac{\delta}{2}$			

Válcová				
zobrazení	zobrazovací rovnice	vlastnosti + jevnost	obraz zeměpisné sítě	grafické odvození zobr. rovnic
Marinovo	$x = r \cdot \text{arc } \lambda$ $y = r \cdot \text{arc } \varphi$			
Lambertovo	$x = r \cdot \text{arc } \lambda$ $y = r \cdot \sin \varphi$			
Behrmannovo	$x = r \cdot \cos \varphi_0 \cdot \text{arc } \lambda$ $y = r \cdot \frac{\sin \varphi}{\cos \varphi_0}$			
Čtvercové	aplikace Lambertova zobrazení pro $n = \sqrt{\frac{2}{\pi}}$,			
Mercatorovo	$x = r \cdot \text{arc } \lambda$ $y = \frac{r}{\log e} \cdot \log \cotg \frac{\delta}{2}$			

Kuželová zobrazení

zobrazení	zobrazovací rovnice	vlastnosti + jevnost	obraz zeměpisné sítě	grafické odvození zobr. rovnic
Ptolemaiovo	$r - \delta]]$			
Lambertovo	$\varepsilon = \lambda \cdot \cos^2 \frac{\delta_0}{2}$ $\rho = 2 \cdot r \cdot \sin \frac{\delta}{2} : \cos \frac{\delta_0}{2}$ $n = \cos^2 \frac{\delta_0}{2}$			
Delislovo	$\rho = r \left(\frac{\arcsin \delta_2 \cdot \sin \delta_1 - \arcsin \delta_1 \cdot \sin \delta_2}{\sin \delta_2 - \sin \delta_1} + \arcsin \delta \right)$ $\varepsilon = \lambda \cdot \frac{\sin \delta_1 - \sin \delta_2}{\arcsin(\delta_1 - \delta_2)}$			
Gaussovo	$\varepsilon = \lambda \cdot \cos \delta_0$ $\rho = r \cdot \operatorname{tg} \delta_0 \left(\operatorname{tg} \frac{\delta}{2} \cdot \operatorname{cot} g \frac{\delta_0}{2} \right)^{\cos \delta_0}$		