

louských

● Transformace astronomických souřadnic

197.

1. Transformace ve sférických souřadnicích: transformujeme ze soustavy A do soustavy B.

Zadáváme: D - „šířkový“ souřadnice (kolmá na základní rovinu) v soustavě A,
L - „délkový“ souřadnice v soustavě A,
e - vsážený sklon základních rovin soustav A a B.

Řešíme: d - „šířkový“ souřadnice v soustavě B,
l - „délkový“ souřadnice v soustavě B.

20.

Platí převodní vztahy:

$$\begin{aligned}\sin d &= \cos e \sin D - \sin e \cos D \sin L, \\ \sin l \cos d &= \sin e \sin D + \cos e \cos D \sin L, \\ \cos l \cos d &= \cos D \cos L.\end{aligned}$$

Z první rovnice vypočítáme d, z dalších dvou pak l (u kalkulátorů s výhodu vy-
užíváme operaci pro převod do polárních souřadnic

$$\operatorname{tg} l = \frac{\sin e \sin D + \cos e \cos D \sin L}{\cos D \cos L}.$$

EMI výpočtu docesujeme z tabulky souřadnice podle toho, o jakou transformaci se
jedná. Označení:

- h, A - výška nad obzorem a azimut,
- φ, t - zeměpisná šířka místa pozorování a hodinový úhel,
- α, δ - rektascenze a deklinace,
- c - sklon ekliptiky ke světovému rovníku,
- λ, β - ekliptikální délka a šířka,
- α_0 - rektascenze výstupného uzlu galaktického rovníku,
- b, l - galaktická šířka a délka,
- i - sklon galaktického rovníku ke světovému rovníku.

Poznámka: platí $t = z - \alpha$, kde z je místní hvězdný čas.

Tabulka.

Transformace souřadnic	Vstupní údaje			Výstupní údaje	
	D	L	e	d	l
obsluníkové → rovníkové	h	$90^\circ - A$	$90^\circ - \varphi$	δ	$90^\circ - t$
obsluníkové → obsoluníkové	δ	$90^\circ - t$	$\varphi - 90^\circ$	h	$90^\circ - A$
ekliptikální → ekliptikální	δ	α	c	β	λ
ekliptikální → rovníkové	β	λ	-c	δ	α
rovníkové → galaktické	δ	$\alpha - \alpha_0$	i	b	$l - l_0$
galaktické → rovníkové	b	$l - l_0$	-i	δ	$\alpha - \alpha_0$

konstrukce 1950,0 platí: $l_0 = 33^\circ$, $\alpha_0 = 282,25^\circ$ (Publ. Astron. Soc. Pacific,
vol. 6, 541, s. 407).

1971/1.

413

Zastovské příklady:rovňkové \rightarrow obzorníkové:

$$t = 2 \text{ h} = 30^\circ$$

$$\delta = 90^\circ$$

$$\varphi = 90^\circ$$

$$A = 101,599 \ 4760^\circ$$

$$h = 70,846 \ 842 \ 97^\circ$$

ekliptikální \rightarrow rovňkové:

$$\lambda = 100^\circ$$

$$\beta = 10^\circ$$

$$c = 23^\circ$$

$$\alpha = 101,712 \ 1081^\circ = 6 \text{ h } 46 \text{ min } 50,90594 \text{ s}$$

$$\delta = 32,601 \ 519 \ 96^\circ$$

rovňkové \rightarrow galaktické:

$$\alpha = 2 \text{ h} = 30^\circ$$

$$\delta = 90^\circ$$

$$l = 62,6^\circ \text{ (ekvinokcium 1950,0)}$$

$$l = 134,515 \ 7562^\circ$$

$$b = -11,009 \ 784 \ 70^\circ$$

2. Transformace v pravouhlých souřadnicích: indexem „0“ označíme obzorníkové pravouhlé souřadnice, indexem „r1“ souřadnice v první rovňkové soustavě, indexem „r2“ ve druhé rovňkové soustavě, indexem „e“ souřadnice ekliptikální. Označení sférických souřadnic je uvedeno v předchozí části dlohy (navíc: z - zenitová vzdálenost).

Pravouhlé souřadnice jsou rovny (r je průvodič):

$$x_0 = r \sin z \cos A$$

$$y_0 = r \sin z \sin A$$

$$z_0 = r \cos z$$

$$x_{r2} = r \cos \delta \cos \alpha$$

$$y_{r2} = r \cos \delta \sin \alpha$$

$$z_{r2} = r \sin \delta$$

$$x_{r1} = r \cos \delta \cos t$$

$$y_{r1} = r \cos \delta \sin t$$

$$z_{r1} = r \sin \delta$$

$$x_e = r \cos \beta \cos \lambda$$

$$y_e = r \cos \beta \sin \lambda$$

$$z_e = r \sin \beta$$

Transformace mezi jednotlivými soustavami (o stejné počítce):

obzorníkové \leftrightarrow první rovňkové

$$x_0 = x_{r1} \sin \varphi - z_{r1} \cos \varphi$$

$$y_0 = y_{r1}$$

$$z_0 = x_{r1} \cos \varphi + z_{r1} \sin \varphi$$

$$x_{r1} = x_0 \sin \varphi + z_0 \cos \varphi$$

$$y_{r1} = y_0$$

$$z_{r1} = x_0 \cos \varphi - z_0 \sin \varphi$$

první rovňkové \leftrightarrow druhé rovňkové

$$x_{r1} = x_{r2} \cos s + y_{r2} \sin s$$

$$y_{r1} = x_{r2} \sin s - y_{r2} \cos s$$

$$z_{r1} = z_{r2}$$

$$x_{r2} = x_{r1} \cos s + y_{r1} \sin s$$

$$y_{r2} = x_{r1} \sin s - y_{r1} \cos s$$

$$z_{r2} = z_{r1}$$

druhá rovňkové \leftrightarrow ekliptikální

$$x_{r2} = x_e$$

$$y_{r2} = y_e \cos c - z_e \sin c$$

$$z_{r2} = y_e \sin c + z_e \cos c$$

$$x_e = x_{r2}$$

$$y_e = x_{r2} \sin c + y_{r2} \cos c$$

$$z_e = x_{r2} \cos c - y_{r2} \sin c$$