

```

for i = 1:siz_CS1(1)
    rezidual(i,2) = y0+q*(-
sin(rotace)*coord_sys1(i,1)+cos(rotace)*coord_sys1(i,2)); %- rez X
    rezidual(i,1) =
x0+q*(cos(rotace)*coord_sys1(i,1)+sin(rotace)*coord_sys1(i,2)); %- rez Y
end
rezidua2 = coord_sys2-rezidual;           %- rezidua vztazene k coord_sys 2

```

Tabulka 1: Výstupy z koregistrační metody využívající korelační koeficient – LLS Leica a LMS

Rezidua				Parametry transformace	
-před transformací		-po transformaci		dX	-24,5789
X	Y	X	Y	dY	27,3309
-7,8038	2,6932	-0,9016	2,7426	rotace	0,0093
2,9141	-11,1916	0,6558	-3,5813	měřítko	1,0493
3,5881	4,8698	-2,6010	1,8654	Odchyšky	
5,5646	1,8387	-1,0389	3,6097	RMSE X	2,1319
0,1627	2,5823	2,5153	-0,1322	RMSE Y	1,3911
-12,2646	0,7179	-2,0443	-1,5506	σ_0	1,9569
5,7850	4,2645	0,4612	-1,6574	Čas [s]	
-12,6009	-8,4641	-0,5914	1,6130	5,1516	
-0,3629	4,7718	-1,8853	-1,0389		
6,3048	0,2803	-0,6406	2,8851		
6,5376	-7,5113	-0,1207	0,0885		
-3,8160	-1,4661	0,3449	2,1932		
5,9912	6,6145	-0,1298	-1,0602		

Tabulka 2: Výstupy z koregistrační metody využívající sdílenou informaci – LLS Leica a LMS

Rezidua				Parametry transformace	
-před transformací		-po transformaci		dX	-23,7889
X	Y	X	Y	dY	26,8682
-7,8038	2,6932	-0,7753	2,2243	rotace	0,0055
2,9141	-11,1916	-0,3007	-2,8185	měřítko	1,0526
3,5881	4,8698	-0,4841	0,6385	Odchylky	
5,5646	1,8387	-0,8435	3,1032	RMSE X	1,7754
0,1627	2,5823	1,5323	-0,9458	RMSE Y	1,2795
-12,2646	0,7179	-1,6073	-2,1577	σ_0	1,6822
5,7850	4,2645	2,4348	-1,7393	Čas [s]	
-12,6009	-8,4641	-1,5274	0,8942	Čas [s]	25,7407
-0,3629	4,7718	-2,1811	0,7518		
6,3048	0,2803	-0,7275	2,6902		
6,5376	-7,5113	0,2935	0,0446		
-3,8160	-1,4661	0,2141	1,3566		
5,9912	6,6145	0,1362	-0,2057		

Tabulka 3: Výstupy z komparační funkce NTP – LLS Leica a LMS

Rezidua				Výsledky
-po transformaci				
X	Y	Parametry transformace		
-0,9806	2,7397	dX	-24,31286	0
0,3259	-2,5279	dY	26,85648	0
-3,0274	1,6013	rotace	0,00675	1
-1,6725	3,6725	měřítko	1,05114	1
2,1835	-0,2338	Odchylky		0
-0,8939	-1,6225	RMSE X	1,9888	0
0,4355	-1,7088	RMSE Y	1,4106	0
-1,0299	1,4579	σ_0	1,8743	1
-1,7805	-1,3769	Čas [s]		0
-0,6905	2,6673	Čas [s]	0,5198	0
1,0266	0,5487			
0,6311	1,8126			
-0,1268	-1,4308			

Tabulka 4: Výstupy z koregistrační metody využívající korelační koeficient – LLS Optech a LMS

Rezidua				Parametry transformace	
-před transformací		-po transformaci		dX	62,9816
X	Y	X	Y	dY	18,5363
-8,0975	0,6275	-0,9463	1,9707	rotace	0,0099
10,2605	-17,7444	-0,0813	-2,1163	měřítko	1,0481
4,2559	1,2215	-1,7738	1,3367	Odchytky	
-16,7473	1,2167	-1,4368	3,1738	RMSE X	1,7004
2,6082	7,2912	2,7567	0,0267	RMSE Y	1,2673
-6,8048	3,2671	-1,7111	-0,6482	σ_0	1,6302
7,8701	7,1218	-0,5505	-0,3551	Čas [s]	
-12,0889	-17,2363	-0,7578	-0,5581	Čas [s]	4,6994
5,7937	7,1385	-0,5609	-0,4025		
9,5365	2,8801	-1,3089	2,6497		
7,6590	-3,7382	2,1326	-0,7879		
-19,1968	6,5939	0,0456	1,8479		
14,9513	1,3606	-1,2721	-0,6723		

Tabulka 5: Výstupy z koregistrační metody využívající sdílenou informaci – LLS Optech a LMS

Rezidua				Parametry transformace	
-před transformací		-po transformaci		dX	63,9447
X	Y	X	Y	dY	18,5498
-8,0975	0,6275	-1,0512	2,1136	rotace	0,0061
10,2605	-17,7444	-0,2954	-1,4201	měřítko	1,0506
4,2559	1,2215	-0,6375	-0,1610	Odchytky	
-16,7473	1,2167	-0,6942	2,9879	RMSE X	1,3564
2,6082	7,2912	1,5881	-0,5781	RMSE Y	1,1592
-6,8048	3,2671	-1,4245	-1,0569	σ_0	1,3716
7,8701	7,1218	0,6294	-1,2340	Čas [s]	
-12,0889	-17,2363	-1,6808	0,8851	Čas [s]	26,5143
5,7937	7,1385	-1,2701	0,8165		
9,5365	2,8801	-1,1835	2,0437		
7,6590	-3,7382	0,9271	-0,2498		
-19,1968	6,5939	0,2450	1,4152		
14,9513	1,3606	-1,1446	0,4305		

Tabulka 6: Výstupy z komparační funkce NTP – LLS Optech a LMS

Rezidua					
-po transformaci					
X	Y			Výsledky	
-0,102	3,7076			1	
0,236	-8,2226			1	
0,161	0,6207	Parametry transformace		1	
-3,033	4,5388	dX	63,8904	1	
2,872	0,2581	dY	17,17723	0	
-1,482	-0,0682	rotace	0,0019	1	
0,514	-0,5414	měřítko	1,05501	1	
-2,181	1,0489			0	
-1,842	1,0176	Odchylky		1	
0,204	2,7702	RMSE X	3,0686	1	
0,063	-0,1480	RMSE Y	1,4318	1	
0,410	2,0240	σ_0	2,6030	1	
-1,606	-1,2187			0	
		Čas [s]	0,5031	0	

Tabulka 7: Výstupy z koregistrační metody využívající korelační koeficient – LLS ČÚZK a LMS

Rezidua				Parametry transformace	
-před transformací		-po transformaci		dX	8,5933
X	Y	X	Y	dY	-5,4288
10,3551	-5,3454	1,5740	-1,0960	rotace	0,0041
-4,0443	-1,4421	-2,8163	1,0265	měřítko	1,0054
4,8035	-0,5743	-1,4249	2,7734	Odchylky	
5,8182	11,5463	-5,5873	0,0529	RMSE X	2,3229
-22,3234	-1,1430	0,5030	3,5029	RMSE Y	2,2424
-0,7542	-12,3782	-0,9182	0,8385	σ_0	2,4819
-5,5425	-4,9041	1,5717	-1,2601	Čas [s]	
4,7708	-8,1205	0,2031	1,0549	8,0350	
-5,4567	22,1876	-0,0708	1,4193		
3,9159	-3,6192	1,4762	-1,2549		
0,8633	-0,4335	-5,5485	4,8100		
0,7034	2,2900	0,0725	0,8499		
6,8911	1,9363	-0,2971	-1,4542		

Tabulka 8: Výstupy z koregistrační metody využívající sdílenou informaci – LLS ČÚZK a LMS

Rezidua				Parametry transformace	
-před transformací		-po transformaci		dX	8,9406
X	Y	X	Y	dY	-4,6151
10,3551	-5,3454	0,6088	0,5328	rotace	0,0042
-4,0443	-1,4421	-0,8150	1,1837	měřítko	1,0056
4,8035	-0,5743	-0,7782	2,1001	Odchylky	
5,8182	11,5463	-4,9906	0,0576	RMSE X	1,9794
-22,3234	-1,1430	-0,0066	3,3324	RMSE Y	1,1000
-0,7542	-12,3782	-1,5403	1,7008	σ_0	1,7407
-5,5425	-4,9041	-1,3853	-1,5637	Čas [s]	
4,7708	-8,1205	0,2025	-0,3647	20,2918	
-5,4567	22,1876	1,2320	0,0713		
3,9159	-3,6192	0,7877	-2,1893		
0,8633	-0,4335	-0,5458	1,8779		
0,7034	2,2900	1,2882	-0,0504		
6,8911	1,9363	0,0797	-0,8253		

Tabulka 9: Výstupy z komparační funkce NTP – LLS ČÚZK a LMS

Rezidua		Parametry transformace		Výsledky
-po transformaci		dX	8,52639	
X	Y	dY	-5,64448	
0,7918	-0,77439	rotace	0,00311	1
-2,2907	0,95973	měřítko	1,00705	0
-1,1468	2,54588	Odchylky		0
-5,3053	-0,15672	RMSE X	2,1705	1
0,8200	3,40411	RMSE Y	1,7466	0
-1,3674	0,72379	σ_0	2,1416	0
1,7960	-1,19921	Čas [s]		0
-0,0298	-0,41139	0,7257		0
1,8888	0,18647			0
0,7755	-1,78703			1
-0,4334	4,67395			0
0,1194	0,02166			0
-1,0764	-2,7285			0