

## **Państwowy system odniesień przestrzennych.**

Dz.U.2012.1247 z dnia 2012.11.14

Status: Akt obowiązujący

Wersja od: 31 grudnia 2019r.

**Wejście w życie:**

29 listopada 2012 r.

### **ROZPORZĄDZENIE RADY MINISTRÓW**

z dnia 15 października 2012 r.

#### **w sprawie państwowego systemu odniesień przestrzennych**

Na podstawie art. 3 ust. 5 ustawy z dnia 17 maja 1989 r. - Prawo geodezyjne i kartograficzne (Dz. U. z 2010 r. Nr 193, poz. 1287) zarządza się, co następuje:

#### **Rozdział 1**

##### **Przepisy ogólne**

§ 1. Rozporządzenie określa państwowy system odniesień przestrzennych obowiązujący na terenie całego kraju.

§ 2. Ilekroć w rozporządzeniu jest mowa o:

- 1) ETRS89 - rozumie się przez to geodezyjny europejski ziemski system odniesienia, przyjęty rezolucją nr 7 na XVII Zgromadzeniu Generalnym Międzynarodowej Unii Geodezji i Geofizyki w Canberze w 1979 r., zatwierdzony rezolucją nr 1 na zgromadzeniu podkomisji EUREF (IAG Reference Frame Sub-Commission for Europe) we Florencji w 1990 r. jako identyczny z Międzynarodowym Ziemskim Systemem Odniesienia ITRS (International Terrestrial Reference System) na epokę 1989.0;
- 2) EVRS - rozumie się przez to kinematyczny, europejski system wysokościowy, wykorzystujący różnice potencjału siły ciężkości odniesione do poziomu odniesienia Amsterdam lub odpowiadające im wysokości normalne, zatwierdzony rezolucją nr 5 na zgromadzeniu podkomisji EUREF w Tromsø w 2000 r.;
- 3) konserwacji geodezyjnego układu odniesienia - rozumie się przez to ciągłą lub okresową kontrolę stałości wyznaczanych współrzędnych wektorów położenia i prędkości punktów podstawowej osnowy geodezyjnej realizujących układ odniesienia;
- 4) quasi-geoidzie - rozumie się przez to powierzchnię powstającą przez odłożenie od punktów na powierzchni Ziemi w kierunku ku elipsoidzie odniesienia, wzdłuż normalnych linii pionu, wysokości normalnych tych punktów;
- 5) modelu quasi-geoidy - rozumie się przez to numeryczną, dyskretną (punktową) reprezentację wysokości powierzchni quasi-geoidy, wraz z algorytmem interpolacyjnym umożliwiającym obliczenie tej wysokości w określonym punkcie;
- 6) obiekcie przestrzennym - rozumie się przez to obiekt, o którym mowa w art. 3 pkt 5

ustawy z dnia 4 marca 2010 r. o infrastrukturze informacji przestrzennej (Dz. U. Nr 76, poz. 489 oraz z 2012 r. poz. 951);

7) siatce odniesienia - rozumie się przez to siatkę złożoną z dwóch lub więcej zbiorów krzywych, tak że krzywe każdego zbioru przecinają krzywe innych zbiorów w sposób algorytmiczny;

8) wysokości normalnej - rozumie się przez to wielkość powstałą z podzielenia liczby geopotencjalnej przez przeciętne wartości przyspieszenia normalnego siły ciężkości na elipsoidzie odniesienia.

## **Rozdział 2**

### **Państwowy system odniesień przestrzennych**

#### **§ 3.**

1. Państwowy system odniesień przestrzennych tworzą:

1) geodezyjne układy odniesienia oznaczone symbolami PL-ETRF2000 i PL-ETRF89, będące matematyczną i fizyczną realizacją europejskiego ziemskiego systemu odniesienia ETRS89;

2) układy wysokościowe oznaczone symbolami PL-KRON86-NH i PL-EVRF2007-NH, będące matematyczną i fizyczną realizacją europejskiego ziemskiego systemu wysokościowego EVRS;

3) układy współrzędnych: geocentrycznych kartezjańskich oznaczone symbolem XYZ, geocentrycznych geodezyjnych oznaczone symbolem GRS80h oraz geodezyjnych oznaczone symbolem GRS80H;

4) układy współrzędnych płaskich prostokątnych oznaczone symbolami: PL-LAEA, PL-LCC, PL-UTM, PL-1992 i PL-2000.

2. Parametry techniczne geodezyjnych układów odniesienia, układów wysokościowych i układów współrzędnych, o których mowa w ust. 1, określa załącznik nr 1 do rozporządzenia.

3. Specyfikację modelu pojęciowego państwowego systemu odniesień przestrzennych, w postaci schematu aplikacyjnego UML, określa załącznik nr 2 do rozporządzenia.

#### **§ 4.**

1. Fizyczną realizacją geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF2000 jest sieć europejskich stacji permanentnych EPN (European Permanent Network) o dokładnie wyznaczonych współrzędnych oraz zmianach tych współrzędnych w czasie.

2. Przenoszenie na obszar Polski i konserwacja geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF2000 odbywają się przez sieć stacji permanentnych ASG-EUPOS (Aktywna Sieć Geodezyjna EUPOS).

**§ 5.** Przenoszenie na obszar Polski i konserwacja geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF89 odbywają się przez sieć punktów podstawowej osnowy geodezyjnej za pośrednictwem obserwacji satelitarnych GNSS (Global Navigation Satellite Systems).

#### **§ 6.**

1. Geodezyjny układ wysokościowy PL-EVRF2007-NH tworzą wysokości normalne odniesione do średniego poziomu Morza Północnego, wyznaczonego dla mareografu w

Amsterdamie (Normaal Amsterdams Peil), Holandia.

2. Elipsoidą normalnego pola siły ciężkości jest elipsoida odniesienia GRS80.

**§ 7.** Geodezyjny układ wysokościowy PL-KRON86-NH tworzą wysokości normalne odniesione do średniego poziomu Morza Bałtyckiego, wyznaczonego dla mareografu w Kronsztadzie koło Sankt Petersburga, Federacja Rosyjska.

**§ 8.**

1. Fizyczną realizacją układów wysokościowych, o których mowa w § 3 ust. 1 pkt 2, jest podstawowa osnowa wysokościowa.

2. Wysokości normalne określa się na podstawie pomiarów geodezyjnych odniesionych do pola grawitacyjnego Ziemi, względem przyjętej powierzchni odniesienia, albo na podstawie pomiarów satelitarnych GNSS, z uwzględnieniem wysokości obowiązującej quasi-geoidy nad elipsoidą odniesienia.

3. Wysokości normalne oznacza się literą H i podaje w metrach [m].

**§ 9.** Układ współrzędnych płaskich prostokątnych PL-LAEA jest utworzony na podstawie matematycznie jednoznacznego przyporządkowania punktów na elipsoidzie odniesienia GRS80 odpowiednim punktom na płaszczyźnie według teorii azymutalnego równopowierzchniowego odwzorowania Lamberta.

**§ 10.**

1. Układ współrzędnych płaskich prostokątnych PL-LCC jest utworzony na podstawie matematycznie jednoznacznego przyporządkowania punktów na elipsoidzie odniesienia GRS80 odpowiednim punktom na płaszczyźnie według teorii stożkowego równokątnego odwzorowania Lamberta.

2. Obszar Polski obejmuje jeden pas równoleżnikowy układu współrzędnych PL-LCC.

**§ 11.**

1. Układ współrzędnych płaskich prostokątnych PL-1992 jest utworzony na podstawie matematycznie jednoznacznego przyporządkowania punktów na elipsoidzie odniesienia GRS80 odpowiednim punktom na płaszczyźnie według teorii odwzorowania Gaussa-Krügera.

2. Obszar Polski obejmuje jeden pas południkowy układu współrzędnych PL-1992 o rozciągłości od 14°00'E do 24°30'E i południku osiowym 19°E.

**§ 12.**

1. Układ współrzędnych płaskich prostokątnych PL-UTM jest utworzony na podstawie matematycznie jednoznacznego przyporządkowania punktów na elipsoidzie odniesienia GRS80 odpowiednim punktom na płaszczyźnie według teorii odwzorowania poprzecznego Merkatora.

2. Obszar Polski obejmują trzy pasy południkowe układu współrzędnych PL-UTM o rozciągłości równej 6° długości geodezyjnej każdy, o południkach osiowych: 15°E, 21°E i 27°E, oznaczane odpowiednio numerami: 33, 34 i 35.

**§ 13.**

1. Układ współrzędnych płaskich prostokątnych PL-2000 jest utworzony na podstawie matematycznie jednoznacznego przyporządkowania punktów na elipsoidzie odniesienia

GRS80 odpowiednim punktom na płaszczyźnie według teorii odwzorowania Gaussa-Krügera.

2. Obszar Polski obejmują cztery pasy południkowe układu współrzędnych PL-2000 o rozciągłości równej 3° długości geodezyjnej każdy, o południkach osiowych: 15°E, 18°E, 21°E i 24°E, oznaczane odpowiednio numerami: 5, 6, 7 i 8.

§ 14. Katalog obiektów i atrybutów państwowego systemu odniesień przestrzennych określa załącznik nr 3 do rozporządzenia.

### **Rozdział 3**

#### **Stosowanie państwowego systemu odniesień przestrzennych**

##### **§ 15.**

1. Państwowy system odniesień przestrzennych stosuje się w pracach geodezyjnych i kartograficznych oraz przy tworzeniu zbiorów danych przestrzennych przez organy władzy publicznej, przy czym:

1) układ współrzędnych PL-LAEA stosuje się na potrzeby analiz przestrzennych i sprawozdawczości na poziomie ogólnoeuropejskim;

2) układ współrzędnych PL-LCC stosuje się na potrzeby wydawania map w skali 1:500 000 i w mniejszych skalach;

3) układ współrzędnych PL-UTM stosuje się na potrzeby wydawania standardowych opracowań kartograficznych w skalach od 1:10 000 do 1:250 000, wydawania map morskich oraz wydawania innych map przeznaczonych na potrzeby bezpieczeństwa i obronności państwa;

4) układ współrzędnych PL-2000 stosuje się na potrzeby wykonywania map w skalach większych od 1:10 000 - w szczególności mapy ewidencyjnej i mapy zasadniczej.

2. W pracach geodezyjnych i kartograficznych innych niż wymienione w ust. 1 pkt 1-4 stosuje się układ współrzędnych PL-UTM lub układ współrzędnych PL-1992.

3. W pracach geodezyjnych i kartograficznych, pracach hydrograficznych na akwenach morskich, a także przy tworzeniu zbiorów danych przestrzennych, będących przedmiotem umów międzynarodowych, których Polska jest sygnatariuszem, mogą być stosowane inne niż określone w § 3 układy odniesienia, układy wysokościowe lub układy współrzędnych.

4. W przypadku gdy prace, o których mowa w ust. 3, dotyczą obiektów przestrzennych znajdujących się w bazach danych, o których mowa w art. 4 ust. 1a i 1b ustawy z dnia 17 maja 1989 r. - Prawo geodezyjne i kartograficzne, do określenia położenia tych obiektów oprócz układów odniesienia, układów wysokościowych lub układów współrzędnych określonych w umowie stosuje się także państwowy system odniesień przestrzennych.

5. W pracach, w których wymagana dokładność określenia współrzędnych nie przekracza 1 m, a wykorzystuje się geocentryczne systemy odniesienia i powiązane z figurą Ziemi układy współrzędnych zgodne z konwencją Międzynarodowej Służby Ruchu Obrotowego Ziemi (IERS) z 1996 r., w szczególności:

1) Światowy System Geodezyjny 1984 (WGS84),

2) Międzynarodowy Ziemi System Odniesienia (ITRS),

### 3) Europejski Ziemi System Odniesienia 1989 (ETRS89)

- nie stosuje się transformacji współrzędnych między tymi systemami a układami odniesienia, o których mowa w § 3 ust. 1 pkt 1.

## § 16.

1. Położenie obiektów przestrzennych w geodezyjnych układach odniesienia, o których mowa w § 3 ust. 1 pkt 1, określa się za pomocą układów współrzędnych:

1) układu współrzędnych geocentrycznych kartezjańskich XYZ, którego osie są oznaczane literami: X, Y, Z, a wartości współrzędnych podawane w metrach [m], lub

2) układu współrzędnych geocentrycznych geodezyjnych GRS80h, którego osie są oznaczane literami:

a) szerokość geodezyjna - literą  $\varphi$ ,

b) długość geodezyjna - literą  $\lambda$

- wartości tych współrzędnych są podawane w stopniach [ $^{\circ}$ ], minutach [ $'$ ] i sekundach [ $''$ ], przy czym za wartością współrzędnej  $\varphi$  dodaje się literę N (North), a za wartością współrzędnej  $\lambda$  dodaje się literę E (East),

c) wysokość elipsoidalna - literą h, wartość tej współrzędnej jest podawana w metrach [m].

2. W przypadkach, w których wyznaczenie wysokości elipsoidalnych jednocześnie z wyznaczeniem współrzędnych geodezyjnych  $\varphi$  i  $\lambda$  jest niemożliwe, położenie obiektów przestrzennych określa się za pomocą współrzędnych geodezyjnych w układzie GRS80H oraz wysokości normalnych H.

3. Osie układów współrzędnych płaskich prostokątnych, o których mowa w § 3 ust. 1 pkt 4, oznacza się literami: oś północną - literą x, a oś wschodnią - literą y, przy czym za wartością współrzędnej x dodaje się literę N (North), a za wartością współrzędnej y dodaje się literę E (East).

## § 17.

1. Graficzną prezentacją współrzędnych, o których mowa w § 16 ust. 1 pkt 2 oraz ust. 2 i 3, na opracowaniach kartograficznych są siatki odniesienia, odpowiednio: siatka kartograficzna - dla współrzędnych geodezyjnych i siatka kilometrowa - dla współrzędnych płaskich prostokątnych, przy czym:

1) współrzędne geodezyjne narożników arkuszy map i linie siatki kartograficznej opisuje się w pełnych stopniach, minutach lub sekundach;

2) linie siatki kilometrowej opisuje się w metrach lub kilometrach;

3) dopuszcza się podawanie tylko punktów przecięcia siatek odniesienia, o których mowa w pkt 1 i 2.

2. Siatka kilometrowa otrzymuje nazwę od układu współrzędnych, dla którego została obliczona, przy czym:

1) początek siatki pokrywa się z początkiem układu współrzędnych płaskich prostokątnych;

2) linie siatki biegną z południa na północ i z zachodu na wschód;

3) punktem odniesienia komórki siatki jest dolny lewy narożnik komórki siatki.

3. Na potrzeby jednoznacznych odniesień i jednoznacznej identyfikacji komórki siatki

stosuje się kod komórki, który zawiera wielkość komórki oraz współrzędne dolnego lewego rogu tej komórki. Wielkość komórki wyraża się w metrach [m] dla komórek o wielkości 100 m lub mniejszej oraz w kilometrach [km] dla komórek o wielkości 1000 m lub większej.

Wartości współrzędnych północnych i współrzędnych wschodnich dzieli się przez  $10^n$ , gdzie  $n$  oznacza liczbę zer znaczących dla wartości określającej wielkość komórki.

4. Rozdzielczość siatki kilometrowej w zależności od skali mapy określa załącznik nr 4 do rozporządzenia.

## § 18.

1. Podstawą podziału na arkusze mapy i nadawania im godła w układzie współrzędnych PL-LCC, PL-UTM lub PL-1992 jest arkusz mapy w skali 1:1 000 000. Godło każdego arkusza składa się z litery i liczb oddzielonych myślnikiem, wynikających z podziału Międzynarodowej Mapy Świata w skali 1:1 000 000 na arkusze o wymiarach  $4^\circ$  szerokości i  $6^\circ$  długości, gdzie:

1) litera oznacza pas równoleżnikowy (pas), do którego przynależy arkusz,

2) dwucyfrowa liczba oznacza pas południkowy (słup), do którego przynależy arkusz - przy czym obszar Polski leży na przecięciu dwóch pasów oznaczonych literami M i N w kierunku z południa na północ i trzech słupów oznaczonych liczbami: 33, 34 i 35 w kierunku z zachodu na wschód.

2. Godło arkusza mapy w skali 1:500 000, 1:250 000, 1:100 000, 1:50 000, 1:25 000 i 1:10 000 powstaje przez dodanie do godła mapy w skali 1:1 000 000 liter i liczb, wynikających z podziału odpowiednio:

1) arkusza mapy w skali 1:1 000 000 na 4 arkusze mapy w skali 1:500 000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone literami A, B, C i D, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;

2) arkusza mapy w skali 1:500 000 na 4 arkusze mapy w skali 1:250 000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone literami a, b, c i d, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;

3) arkusza mapy w skali 1:1 000 000 na 144 arkusze mapy w skali 1:100 000, po 12 arkuszy w rzędzie, oznaczone liczbami od 001 do 144, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;

4) arkusza mapy w skali 1:100 000 na 4 arkusze mapy w skali 1:50 000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone literami A, B, C i D, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;

5) arkusza mapy w skali 1:50 000 na 4 arkusze mapy w skali 1:25 000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone literami a, b, c i d, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;

6) arkusza mapy w skali 1:25 000 na 4 arkusze mapy w skali 1:10 000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone cyframi 1, 2, 3 i 4, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej.

3. W pracach geodezyjnych i kartograficznych, pracach hydrograficznych na akwenach morskich, a także przy wydawaniu map będących przedmiotem umów międzynarodowych, których Polska jest sygnatariuszem, może być stosowany inny niż określony w ust. 1 i 2 podział map na arkusze i inny sposób nadawania godła.

## § 19.

1. Podstawą podziału na arkusze mapy i nadawania im godła w układzie współrzędnych PL-2000 jest arkusz mapy w skali 1:10 000 o wymiarach 5 km na 8 km, przy czym godło każdego arkusza mapy w skali 1:10 000 składa się z trzech liczb rozdzielonych kropkami, gdzie:

- 1) pierwsza, jednocyfrowa liczba oznacza numer pasa południkowego (5, 6, 7 lub 8) i powstaje przez podzielenie wartości południka osiowego pasa południkowego przez liczbę 3;
- 2) druga, trzycyfrowa liczba określa numer rzędu, do którego przynależy arkusz, i powstaje jako liczba całkowita dzielenia ( $x_i - 4920$ ) przez 5, gdzie  $x_i$  oznacza współrzędną północną dowolnego punktu z pasa południkowego wyrażoną w kilometrach [km];
- 3) trzecia, dwucyfrowa liczba określa numer kolumny, do której przynależy arkusz, i powstaje jako liczba całkowita dzielenia ( $y_i - 332$ ) przez 8, gdzie  $y_i$  oznacza współrzędną wschodnią dowolnego punktu z pasa południkowego wyrażoną w kilometrach [km] z pominięciem początkowej cyfry oznaczającej numer pasa południkowego.

2. Godło arkusza mapy w skali 1:5000, 1:2000, 1:1000 i 1:500 powstaje przez dodanie do godła mapy w skali 1:10 000 liczby wynikającej z podziału odpowiednio:

- 1) arkusza mapy w skali 1:10 000 na 4 arkusze mapy w skali 1:5000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone liczbami 1, 2, 3 i 4, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;
- 2) arkusza mapy w skali 1:10 000 na 25 arkuszy mapy w skali 1:2000, po 5 arkuszy w rzędzie, oznaczone liczbami od 01 do 25, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;
- 3) arkusza mapy w skali 1:2000 na 4 arkusze mapy w skali 1:1000, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone liczbami 1, 2, 3 i 4, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej;
- 4) arkusza mapy w skali 1:1000 na 4 arkusze mapy w skali 1:500, po 2 arkusze w rzędzie, oznaczone liczbami 1, 2, 3 i 4, poczynając od górnego lewego arkusza, rzędami z lewej do prawej.

§ 20. Podział i oznaczenia arkuszy map w układach współrzędnych: PL-LCC, PL-1992, PL-UTM oraz PL-2000 określa załącznik nr 5 do rozporządzenia.

## Rozdział 4

### Przepisy przejściowe i końcowe

§ 21. Tworzenie, aktualizacja i udostępnianie parametrów technicznych państwowego systemu odniesień przestrzennych są realizowane zgodnie ze schematem aplikacyjnym GML, określonym w załączniku nr 6 do rozporządzenia oraz umieszczonym na ePUAP.

§ 22. Faktyczne granice pasów południkowych w układzie współrzędnych PL-2000 wyznacza się wzdłuż granic jednostek administracyjnych szczebla powiatowego, przy czym w przypadku jednostek administracyjnych przecinanych na dwie części przez południki

graniczne pasów południkowych: 16,5°E, 19,5°E lub 22,5°E o przynależności obszaru powiatu do określonego pasa południkowego przesądza część o większej powierzchni.

§ 23. Dane określające wartości modelu:

- 1) różnic współrzędnych pomiędzy układami odniesienia PL-ETRF2000 a PL-ETRF89,
- 2) różnic wysokości pomiędzy układami wysokościowymi PL-EVRF2007-NH a PL-KRON86-NH,
- 3) obowiązującej quasi-geoidy

- publikuje się w Biuletynie Informacji Publicznej Głównego Urzędu Geodezji i Kartografii, nie później niż w dniu 1 stycznia 2014 r.

§ 24.

1. <sup>1</sup> Układ wysokościowy PL-KRON86-NH stosuje się do czasu wdrożenia układu wysokościowego PL-EVRF2007-NH na obszarze całego kraju, nie dłużej jednak niż do dnia 31 grudnia 2023 r.

2. Parametry techniczne geodezyjnych układów odniesienia, układów wysokościowych i układów współrzędnych płaskich prostokątnych obowiązujących na mocy dotychczasowych przepisów, w przypadku wycofania tych układów, archiwizuje się w sposób zapewniający w razie potrzeby wykonanie przeliczeń lub transformacji współrzędnych i wysokości określonych w tych układach do układów tworzących państwowy system odniesień przestrzennych, o których mowa w § 3 ust. 1.

§ 25. Traci moc rozporządzenie Rady Ministrów z dnia 8 sierpnia 2000 r. w sprawie państwowego systemu odniesień przestrzennych (Dz. U. Nr 70, poz. 821).

§ 26. Rozporządzenie wchodzi w życie po upływie 14 dni od dnia ogłoszenia.

## ZAŁĄCZNIKI

### ZAŁĄCZNIK Nr 1

#### PARAMETRY TECHNICZNE GEODEZYJNYCH UKŁADÓW ODNIESIENIA, UKŁADÓW WYSOKOŚCIOWYCH I UKŁADÓW WSPÓLRZĘDNYCH

Tabela 1. Parametry techniczne geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF2000

Parametry techniczne geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF2000		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ odniesienia	identyfikator	PL-ETRF2000
	pełna nazwa	Europejski Ziemi Układ Odniesienia 2000
	inna nazwa	ETRF2000, European Terrestrial Reference Frame 2000
	epoka realizacji	2011
	punkt przyłożenia	18 stacji permanentnych EPN



	informacja dodatkowa	Współrzędne pochodzą z wyrównania kampanii obserwacyjnej GNSS przeprowadzonej w latach 2008-2011
Elipsoida	nazwa	GRS80
	duża półość	6 378 137 m
	odwrotność spłaszczenia	298,2572221
	informacja dodatkowa	Moritz, H. (1988): Geodetic Reference System 1980. Bulletin Geodesique, The Geodesists Handbook, 1988, International Union of Geodesy and Geophysics
Południk początkowy	nazwa	Greenwich
	wartość	0°
	informacja dodatkowa	
Układy współrzędnych	nazwy układów	Geocentryczny układ współrzędnych kartezjańskich albo geocentryczny układ współrzędnych geodezyjnych

Tabela 2. Parametry techniczne geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF89

Parametry techniczne geodezyjnego układu odniesienia PL-ETRF89		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ odniesienia	identyfikator	PL-ETRF89
	pełna nazwa	Europejski Ziemiński Układ Odniesienia 1989
	inna nazwa	EUREF89, ETRF89, European Terrestrial Reference Frame 1989
	epoka realizacji	1992,5
	punkt przyłożenia	11 punktów EUREF-POL
	informacja dodatkowa	Współrzędne wyznaczone z wyrównania wyników kampanii GPS EUREF-POL 92 przeprowadzonej w lipcu 1992 r.
Elipsoida	nazwa	GRS80
	duża półość	6 378 137 m
	odwrotność spłaszczenia	298,2572221

	informacja dodatkowa	Moritz, H. (1988): Geodetic Reference System 1980. Bulletin Geodesique, The Geodesists Handbook, 1988, International Union of Geodesy and Geophysics
Południk początkowy	nazwa	Greenwich
	wartość	0°
	informacja dodatkowa	
Układy współrzędnych	nazwy układów	Geocentryczny układ współrzędnych geodezyjnych

Tabela 3. Parametry techniczne układu współrzędnych geocentrycznych kartezjańskich XYZ

Parametry techniczne układu współrzędnych geocentrycznych kartezjańskich XYZ		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	XYZ
	nazwa	Geocentryczny układ współrzędnych kartezjańskich
	typ	Kartezjański
	liczba osi	3
	zastosowanie	Stosowany w nawigacji i geodezji, w szczególności w pracach wykorzystujących satelitarne techniki oraz pracach związanych z konserwacją systemu odniesienia ETRS89
Oś układu	nazwa osi	Geocentryczny X
	oznaczenie	X
	zwrot	Geocentryczny X (oś jest zwrócona od środka elipsoidy do punktu przecięcia równika z południkiem Greenwich)
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	Oś X jest utworzona przez przecięcie płaszczyzny południka Greenwich z płaszczyzną równika przechodzącą przez początek układu
	nazwa osi	Geocentryczny Y

	oznaczenie	Y
	zwrot	Geocentryczny Y (oś jest zwrócona od środka elipsoidy do punktu przecięcia równika z południkiem 90°)
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	Prostopadła do osi X i Z dopełniająca przestrzenny, prawoskrętny układ współrzędnych
	nazwa osi	Geocentryczny Z
	oznaczenie	Z
	zwrot	Geocentryczny Z (oś jest zwrócona od środka elipsoidy do północnego bieguna geograficznego)
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	Kierunek osi odpowiada kierunkowi ku biegunowi ziemskiemu zredukowanemu na epokę układu odniesienia

Tabela 4. Parametry techniczne układu współrzędnych geocentrycznych geodezyjnych GRS80h

Parametry techniczne układu współrzędnych geocentrycznych geodezyjnych GRS80h		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80h
	inna nazwa	Geocentryczny układ współrzędnych geodezyjnych
	typ	Geodezyjny
	liczba osi	3
	zastosowanie	Stosowany w pracach geodezyjnych, w szczególności przy wykorzystaniu satelitarnych technik pomiaru
Oś układu	nazwa osi	Szerokość geodezyjna
	oznaczenie	$\varphi$
	inne oznaczenie	FI, Lat, B
	zwrot	Północ
	jednostka miary	Stopień

	informacja dodatkowa	Kąt pomiędzy płaszczyzną równika a linią prostopadłą do powierzchni elipsoidy odniesienia przechodzącej przez dany punkt. Szerokość geodezyjna jest równa 0° na równiku i 90°N na biegunie północnym
	nazwa osi	Długość geodezyjna
	oznaczenie	$\lambda$
	inne oznaczenie	LA, Lon, L
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Stopień
	informacja dodatkowa	Kąt pomiędzy południkiem 0° (Greenwich) a południkiem przechodzącym przez dany punkt, mierzony w płaszczyźnie równika
	nazwa osi	Wysokość elipsoidalna
	oznaczenie	h
	zwrot	Góra
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	Odległość danego punktu od powierzchni elipsoidy odniesienia mierzona wzdłuż normalnej do elipsoidy

Tabela 5. Parametry techniczne układu współrzędnych geodezyjnych GRS80h

Parametry techniczne układu współrzędnych geodezyjnych GRS80H		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80H
	inna nazwa	Układ współrzędnych geodezyjnych
	typ	Geodezyjny
	liczba osi	2
	zastosowanie	Stosowany w pracach geodezyjnych, w szczególności przy wykorzystaniu punktów osnowy geodezyjnej oraz klasycznych technik

		pomiarowych
Oś układu	nazwa osi	Szerokość geodezyjna
	oznaczenie	$\varphi$
	inne oznaczenie	FI, Lat, B
	zwrot	Północ
	jednostka miary	Stopień
	informacja dodatkowa	Kąt pomiędzy płaszczyzną równika a linią prostopadłą do powierzchni elipsoidy odniesienia przechodzącej przez dany punkt. Szerokość geodezyjna jest równa $0^\circ$ na równiku i $90^\circ$ N na biegunie północnym
	nazwa osi	Długość geodezyjna
	oznaczenie	$\lambda$
	inne oznaczenie	LA, Lon, L
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Stopień
	informacja dodatkowa	Kąt pomiędzy południkiem $0^\circ$ (Greenwich) a południkiem przechodzącym przez dany punkt, mierzony w płaszczyźnie równika

Tabela 6. Parametry techniczne układu wysokościowego PL-EVRF2007-NH

Parametry techniczne układu wysokościowego PL-EVRF2007-NH		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ odniesienia	identyfikator	PL-EVRF2007
	pełna nazwa	System wysokości normalnych Amsterdam
	inna nazwa	EVRF2007, EVRF2007-AMST, 2007-AMST, European Vertical Reference Frame 2007, Normal Amsterdams Peil, NAP
	epoka realizacji	2008
	poziom odniesienia	Średni poziom Morza Północnego wyznaczony dla mareografu w Amsterdamie (Holandia)

	informacja dodatkowa	Wysokości normalne otrzymane z łącznego wyrównania wyników kampanii niwelacji precyzyjnej przeprowadzonej w latach 1998-2012 w nawiązaniu do fundamentalnej osnowy wysokościowej
Układ współrzędnych	identyfikator	NH
	inna nazwa	Wysokości normalne
	typ	Pionowy
	liczba osi	1
	zastosowanie	
Oś układu	nazwa osi	Wysokości normalne
	oznaczenie	H
	zwrot	W górę
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	Powiązany z polem grawitacyjnym Ziemi. Wartości dodatnie powyżej i wartości ujemne poniżej poziomu odniesienia

Tabela 7. Parametry techniczne układu wysokościowego PL-KRON86-NH

Parametry techniczne układu wysokościowego PL-KRON86-NH		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ odniesienia	identyfikator	PL-KRON86
	pełna nazwa	System wysokości normalnych Kronsztad
	inna nazwa	Kronsztad86, System wysokości Mołodieńskiego
	epoka realizacji	1982
	poziom odniesienia	Średni poziom Morza Bałtyckiego wyznaczony dla mareografu w Kronsztadzie koło Sankt Petersburga (Federacja Rosyjska)
	informacja dodatkowa	Stosowany w pracach geodezyjnych od 1986 r., nie dłużej niż do dnia 31.12.2019 r.

Układ współrzędnych	identyfikator	NH
	inna nazwa	Wysokości normalne
	typ	Pionowy
	liczba osi	1
	zastosowanie	
Oś układu	nazwa osi	Wysokości normalne
	oznaczenie	H
	zwrot	W górę
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	Powiązany z polem grawitacyjnym Ziemi. Wartości dodatnie powyżej i wartości ujemne poniżej poziomu odniesienia

Tabela 8. Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-LAEA

Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-LAEA		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80H
	inna nazwa	Geodezyjny
	typ	Odwzorowany
	liczba osi	2
	zastosowanie	
Oś układu	nazwa osi	Współrzędna północna
	oznaczenie	x
	zwrot	Północ
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
	nazwa osi	Współrzędna wschodnia
	oznaczenie	y
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
Odwzorowanie	identyfikator	PL-LAEA
	inna nazwa	LAEA
	typ odwzorowania	Odwzorowanie azymutalne ukośne, równopowierzchniowe Lamberta

	zastosowanie	Stosowany na potrzeby analizy przestrzennej i sprawozdawczości na poziomie ogólnoeuropejskim
	formuły obliczeniowe	US Geological Survey Professional Publication 1395, "Map Projection - A Working Manual" by John P. Snyder
	informacja dodatkowa	
Parametr odwzorowania	nazwa parametru	Szerokość geodezyjna początku układu współrzędnych
	wartość parametru	52°N
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Długość geodezyjna początku układu współrzędnych
	wartość parametru	10°E
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej północnej
	wartość parametru	3 210 000,00 m
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej wschodniej
	wartość parametru	4 321 000,00 m
	informacja dodatkowa	

Tabela 9. Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-LCC

Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-LCC		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80H
	inna nazwa	Geodezyjny
	typ	Odwzorowany
	liczba osi	2
	zastosowanie	
Oś układu	nazwa osi	Współrzędna północna
	oznaczenie	x
	zwrot	Północ
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	



	nazwa osi	Współrzędna wschodnia
	oznaczenie	y
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
Odwzorowanie	identyfikator	PL-LCC
	inna nazwa	LCC
	typ odwzorowania	Odwzorowanie stożkowe sieczne, równokątne Lamberta
	zastosowanie	Stosowany na potrzeby wydawania map w skali 1:500 000 i w mniejszych skalach
	formuły obliczeniowe	Lambert Conformal Conic Projection, in Hooijberg, Practical Geodesy, 1997
	informacja dodatkowa	
Parametry	nazwa parametru	Dolny równoleżnik sieczny
	wartość parametru	35°N
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Górny równoleżnik sieczny
	wartość parametru	65°N
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Szerokość geodezyjna początku układu współrzędnych
	wartość parametru	52°N
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Długość geodezyjna początku układu współrzędnych
	wartość parametru	10°E
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej północnej
	wartość parametru	2 800 000,00 m
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej wschodniej
	wartość parametru	4 000 000,00 m

informacja dodatkowa

Tabela 10. Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-1992

Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-1992		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80H
	inna nazwa	Geodezyjny
	typ	Odwzorowany
	liczba osi	2
	zastosowanie	
Oś układu	nazwa osi	Współrzędna północna
	oznaczenie	x
	zwrot	Północ
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
	nazwa osi	Współrzędna wschodnia
	oznaczenie	y
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
Odwzorowanie	identyfikator	PL-1992
	inna nazwa	1992
	typ odwzorowania	Odwzorowanie walcowe poprzeczne wiernokątne Gaussa-Krügera
	zastosowanie	Układ stosowany w opracowaniach kartograficznych w skali 1:10 000 i mniejszej, większej jednak od 1:500 000
	formuły obliczeniowe	Transverse Mercator Mapping Equations, in Hooijberg, Practical Geodesy, 1997, Panasiuk J., Balcerzak J, Gdowski B.: Państwowy układ współrzędnych geodezyjnych -1992, Główny Geodeta Kraju 1995
	informacja dodatkowa	Obowiązujący na obszarze całego kraju

Parametry	nazwa parametru	Szerokość geodezyjna punktu przyłożenia
	wartość parametru	0°
	informacja dodatkowa	Od równika na północ
	nazwa parametru	Długość geodezyjna punktu przyłożenia
	wartość parametru	19°E
	informacja dodatkowa	Wartość południka osiowego mierzona od południka 0° na wschód
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej północnej
	wartość parametru	-5 300 000,00 m
	informacja dodatkowa	Na równiku
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej wschodniej
	wartość parametru	500 000,00 m
	informacja dodatkowa	Na południku osiowym
	nazwa parametru	Współczynnik skali na południku osiowym
	wartość parametru	0,9993
	informacja dodatkowa	Zniekształcenie długości na południku osiowym -0,7m/km
	nazwa parametru	Szerokość strefy odwzorowawczej
	wartość parametru	10°30' długości geodezyjnej
	informacja dodatkowa	W praktyce granice strefy odwzorowawczej pokrywają się z granicami administracyjnymi jednostek administracyjnych
	nazwa parametru	Zakres długości geodezyjnej strefy
	wartość parametru	Od 14°00'E do 24°30'E
	informacja dodatkowa	

Tabela 11. Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-UTM

Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-UTM		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80H

	inna nazwa	Geodezyjny
	typ	Odwzorowany
	liczba osi	2
	zastosowanie	
Oś układu	nazwa osi	Współrzędna północna
	oznaczenie	x
	inne oznaczenie	N, Northing
	zwrot	Północ
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
	nazwa osi	Współrzędna wschodnia
	oznaczenie	y
	inne oznaczenie	E, Easting
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
Odwzorowanie	identyfikator	PL-UTM
	inna nazwa	UTM
	typ odwzorowania	Odwzorowanie walcowe poprzeczne równokątne Merkatora
	zastosowanie	Stosowany w opracowaniach kartograficznych w skalach nie większych niż 1:10 000
	formuły obliczeniowe	Transverse Mercator Mapping Equations, in Hooijberg, Practical Geodesy, 1997
	informacja dodatkowa	Stosowany w pracach geodezyjnych i kartograficznych, w pracach hydrograficznych na akwenach morskich na potrzeby wydawania map morskich oraz w systemach informacji o terenie, mających znaczenie dla obronności i bezpieczeństwa państwa
Parametry	nazwa parametru	Szerokość geodezyjna punktu przyłożenia
	wartość parametru	0°

	informacja dodatkowa	W każdej strefie od równika na północ
	nazwa parametru	Długość geodezyjna punktu przyłożenia
	wartość parametru	15°E, 21°E, 27°E
	informacja dodatkowa	Wartość południka osiowego strefy liczona od południka 0° na wschód
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej północnej
	wartość parametru	0,00 m
	informacja dodatkowa	W każdej strefie
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej wschodniej
	wartość parametru	$500\ 000,00\text{ m} + n \times 1\ 000\ 000,00\text{ m}$ , gdzie n oznacza numer strefy
	informacja dodatkowa	Dla strefy o południku osiowym 15°E wartość początkowa współrzędnej wschodniej wyniesie: $500\ 000,00 + 33 \times 1\ 000\ 000,00\text{ m} = 33\ 500\ 000,00\text{ m}$
	nazwa parametru	Współczynnik skali w południku osiowym
	wartość parametru	0,9996
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Szerokość strefy odwzorowawczej
	wartość parametru	6° długości geodezyjnej
	informacja dodatkowa	
	nazwa parametru	Numer strefy odwzorowawczej (n)
	wartość parametru	n = 33 dla południka osiowego 15°E
		n = 34 dla południka osiowego 21°E
		n = 35 dla południka osiowego 27°E

	informacja dodatkowa	Numer strefy odwzorowawczej jest liczony od południka przeciwnego południkowi Greenwich na wschód
	nazwa parametru	Zakres długości geodezyjnej strefy
	wartość parametru	Strefa 33: od 12°E do 18°E
		Strefa 34: od 18°E do 24°E
		Strefa 35: od 24°E do 30°E
	informacja dodatkowa	

Tabela 12. Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-2000

Parametry techniczne układu współrzędnych płaskich prostokątnych PL-2000		
element	nazwa parametru	wartość parametru
Układ współrzędnych	identyfikator	GRS80H
	inna nazwa	Geodezyjny
	typ	Odwzorowany
	liczba osi	2
	zastosowanie	
	Oś układu	nazwa osi
oznaczenie		x
zwrot		Północ
jednostka miary		Metr
informacja dodatkowa		
Odwzorowanie		nazwa osi
	oznaczenie	y
	zwrot	Wschód
	jednostka miary	Metr
	informacja dodatkowa	
	Odwzorowanie	identyfikator
inna nazwa		2000
typ odwzorowania		Odwzorowanie walcowe poprzeczne wiernokątne Gaussa-Krügera
zastosowanie		Układ stosowany w pracach geodezyjnych i opracowaniach kartograficznych w skali większej od 1:10 000

	formuły obliczeniowe	Transverse Mercator Mapping Equations, in Hooijberg, Practical Geodesy, 1997, Panasiuk J., Balcerzak J., Gdowski B.: Państwowy układ współrzędnych geodezyjnych - 1992, Główny Geodeta Kraju 1995
	informacja dodatkowa	Obowiązujący na obszarze całego kraju
Parametry	nazwa parametru	Szerokość geodezyjna punktu przyłożenia
	wartość parametru	0°
	informacja dodatkowa	W każdej strefie od równika na północ
	nazwa parametru	Długość geodezyjna punktu przyłożenia
	wartość parametru	15°E, 18°E, 21°E, 24°E
	informacja dodatkowa	Wartość południka osiowego strefy liczona od południka Greenwich na wschód
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej północnej
	wartość parametru	0,00 m
	informacja dodatkowa	W każdej strefie
	nazwa parametru	Wartość początkowa współrzędnej wschodniej
	wartość parametru	$500\ 000,00 + n \times 1\ 000\ 000,00$ m, gdzie n oznacza numer strefy
	informacja dodatkowa	Dla strefy o południku osiowym 15°E wartość początkowa współrzędnej wschodniej wyniesie: $500\ 000,00 + 5 \times 1\ 000\ 000,00$ m = 5 500 000,00 m
	nazwa parametru	Współczynnik skali w południku osiowym
	wartość parametru	0,999923
	informacja dodatkowa	

	nazwa parametru	Szerokość strefy odwzorowawczej
	wartość parametru	3° długości wschodniej
	informacja dodatkowa	W praktyce granice strefy odwzorowawczej pokrywają się z granicami jednostek administracyjnych szczebla powiatowego
	nazwa parametru	Numer strefy odwzorowawczej (n)
	wartość parametru	5, 6, 7, 8
	informacja dodatkowa	Numer strefy odwzorowawczej jest liczony od południka 0° na wschód
	nazwa parametru	Zakres długości geodezyjnej strefy
	wartość parametru	Strefa 5: od 13°30'E do 16°30'E
		Strefa 6: od 16°30'E do 19°30'E
		Strefa 7: od 19°30'E do 22°30'E
		Strefa 8: od 22°30'E do 25°30'E
	informacja dodatkowa	

## ZAŁĄCZNIK Nr 2

### SPECYFIKACJA MODELU POJĘCIOWEGO PAŃSTWOWEGO SYSTEMU ODNIESIEN PRZESTRZENNYCH

1. Schemat aplikacyjny UML: Państwowy system odniesień przestrzennych  
wzór
2. Schemat aplikacyjny UML: Słowniki  
wzór
3. Model podstawowy  
wzór

## ZAŁĄCZNIK Nr 3

### KATALOG OBIEKTÓW I ATRYBUTÓW PAŃSTWOWEGO SYSTEMU ODNIESIEN PRZESTRZENNYCH

Tabela nr 1



<b>Klasa: SOP_Elipsoida</b>		
	Nazwa:	elipsoida
	Definicja:	Elipsoida obrotowa, wykorzystywana w geodezji jako najlepsze przybliżenie figury Ziemi (powierzchni geoidy). Jej osią obrotu jest oś krótsza.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	nazwa
	Nazwa (pełna):	nazwa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Przyjęta nazwa elipsoidy. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	duzaPolos
	Nazwa (pełna):	duża półoś
	Dziedzina:	Distance
	Liczność:	1
	Definicja:	Półowa dłuższej osi elipsoidy wyrażonej w metrach.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	odwrotnoscSpłaszczenia
	Nazwa (pełna):	odwrotność spłaszczenia
	Dziedzina:	Real
	Liczność:	1
	Definicja:	Parametr określający odstępstwo kształtu elipsoidy od kształtu sfery. Wyraża je stosunek dużej półosi do różnicy dużej półosi i krótkiej półosi $1/f = a/(a-b)$ .
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString

	Liczność:	0..1
	Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca elipsoidy.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_UkladGeodezyjny
	Liczność:	1..*
	Definicja:	Układ geodezyjny, w którego skład wchodzi elipsoida.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Association
	Rola:	geoida2
	Dziedzina:	SOP_Geoida
	Liczność:	0..*
	Definicja:	Określa powiązanie modelu quasi-geoidy z elipsoidą, na której została oparta.

Tabela nr 2

<b>Klasa: SOP_Geoida</b>		
	Nazwa:	model quasi-geoidy
	Definicja:	Dyskretny model będący aproksymacją quasi-geoidy, wyrażony w postaci regularnej siatki, dla której punktów węzłowych zostały określone odległości (odstęp) powierzchni quasi-geoidy od powierzchni elipsoidy odniesienia.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	nazwa
	Nazwa (pełna):	nazwa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Przyjęta nazwa geoidy. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.

<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	innaNazwa
	Nazwa (pełna):	inna nazwa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..*
	Definicja:	Alternatywna nazwa, przez którą jest określany model quasi-geoidy.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	epokaRealizacji
	Nazwa (pełna):	epoka realizacji
	Dziedzina:	Date
	Liczność:	1
	Definicja:	Określenie daty, na którą zostały wyznaczone parametry geoidy.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	rozdzielczoscPol
	Nazwa (pełna):	rozdzielczość wzdłuż południka
	Dziedzina:	Angle
	Liczność:	1
	Definicja:	Odległość pomiędzy punktami węzłowymi mierzona wzdłuż południka. Jednostką zapisu jest minuta.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	rozdzielczoscRown
	Nazwa (pełna):	rozdzielczość wzdłuż równoleżnika
	Dziedzina:	Angle
	Liczność:	1
	Definicja:	Odległość pomiędzy punktami węzłowymi mierzona wzdłuż równoleżnika. Jednostką zapisu jest minuta.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString

	Liczność:	0..1
	Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca quasi-geoidy.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_UkladWysokosciowy
	Liczność:	1
	Definicja:	Układ wysokościowy, w którego skład wchodzi geoida.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Association
	Rola:	elipsoida2
	Dziedzina:	SOP_Elipsoida
	Liczność:	1
	Definicja:	Określa elipsoidę, na której został obliczony model quasi-geoidy.

Tabela nr 3

<b>Klasa: SOP_Odwzorowanie</b>		
	Nazwa:	odwzorowanie kartograficzne
	Definicja:	Definicja i zbiór parametrów przedstawiający relację między elipsoidą a płaszczyzną odwzorowania.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	identyfikator
	Nazwa (pełna):	identyfikator odwzorowania
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Przyjęta nazwa odwzorowania kartograficznego. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	innaNazwa
	Nazwa (pełna):	inna nazwa odwzorowania
	Dziedzina:	CharacterString

	Liczność:	0..*
	Definicja:	Alternatywna nazwa, przez którą jest określone odwzorowanie.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	typOdwz
	Nazwa (pełna):	typ odwzorowania
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Określenie typu odwzorowania.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	parametr
	Nazwa (pełna):	parametr odwzorowania
	Dziedzina:	SOP_ParametrOdwzor
	Liczność:	4..8
	Definicja:	Parametr odwzorowania.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	formulyObliczeniowe
	Nazwa (pełna):	formuły obliczeniowe
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..*
	Definicja:	Informacja na temat literatury, w której zostały opisane formuły odwzorowawcze danego odwzorowania.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	zastosowanie
	Nazwa (pełna):	zastosowanie
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Rodzaj prac oraz dziedziny gospodarki, w których może być zastosowane odwzorowanie.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1

	Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca odwzorowania.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Association
	Rola:	siatkaKarto
	Dziedzina:	SOP_SiatkaKarto
	Liczność:	1
	Definicja:	Określa siatkę kartograficzną dla konkretnego odwzorowania kartograficznego.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Association
	Rola:	uklWspGeod
	Dziedzina:	SOP_UklWspGeod
	Liczność:	2
	Definicja:	Określa układ współrzędnych geodezyjnych, w którym jest realizowane odwzorowanie. Jeden z układów współrzędnych geodezyjnych jest układem wyjściowym, a drugi układem odwzorowanym.

Tabela nr 4

<b>Klasa: SOP_OsUkladu</b>		
	Nazwa:	oś układu
	Definicja:	Opis poszczególnych osi dla występujących układów współrzędnych.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	nazwa
	Nazwa (pełna):	nazwa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Przyjęta nazwa osi.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	oznaczenie
	Nazwa (pełna):	oznaczenie

	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Przyjęte oznaczenie dla nazwy osi.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	jednostkaMiary
	Nazwa (pełna):	jednostka miary
	Dziedzina:	SOP_Jednostka
	Liczność:	1
	Definicja:	Jednostka miary wybrana dla osi. W zależności od układu współrzędnych są to metry lub stopnie.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	zwrot
	Nazwa (pełna):	zwrot osi
	Dziedzina:	SOP_ZwrotOsi
	Liczność:	1
	Definicja:	Kierunek zmian jednostki osi uznany za dodatni.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Informacja dodatkowa na temat wybranej osi współrzędnych.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_UkladWsp
	Liczność:	1..*
	Definicja:	Układ współrzędnych, w którego skład wchodzi oś układu.

Tabela nr 5

<b>Klasa: SOP_PojSystOdn</b>		
	Nazwa:	pojedynczy system odniesienia

	Definicja:	Definicja systemu odniesienia.
	Klasa bazowa:	SOP_SystOdn
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	identyfikator
	Nazwa (pełna):	identyfikator
	Dziedzina:	SOP_IdSystOdn
	Liczność:	1
	Definicja:	Identyfikator systemu odniesienia. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	typ
	Nazwa (pełna):	typ systemu odniesienia
	Dziedzina:	SOP_TypSystOdn
	Liczność:	1
	Definicja:	Informacja na temat typu systemu odniesienia określająca, czy dany układ jest układem geodezyjnym, odwzorowanym czy wysokościowym.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	zastosowanie
	Nazwa (pełna):	zastosowanie
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Asortyment prac oraz dziedzin gospodarki, w których może być stosowany zdefiniowany system odniesienia.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	ukladOdn
	Dziedzina:	SOP_UkladOdn
	Liczność:	1
	Definicja:	Układ odniesienia wchodzący w skład pojedynczego systemu odniesienia.



<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	ukladWsp
	Dziedzina:	SOP_UkladWsp
	Liczność:	1
	Definicja:	Układ współrzędnych wchodzący w skład pojedynczego systemu odniesienia.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_SystOdn
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_ZlozSystOdn
	Liczność:	0..*
	Definicja:	Złożony system odniesienia, w którego skład wchodzi pojedyncze systemy odniesienia.

Tabela nr 6

<b>Klasa: SOP_PolPocz</b>		
	Nazwa:	południk początkowy
	Definicja:	Południk, względem którego oblicza się długości geodezyjne innych południków.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	nazwa
	Nazwa (pełna):	nazwa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Przyjęta nazwa południka początkowego. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.
<b>Atrybut:</b>		

	Nazwa:	wartosc
	Nazwa (pełna):	wartość
	Dziedzina:	Angle
	Liczność:	1
	Definicja:	Wartość długości geodezyjnej określana w stopniach, wyrażana względem południka Greenwich.
<b>Atrybut:</b>		
	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca południka początkowego.
<b>Relacja:</b>		
	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_UkladGeodezyjny
	Liczność:	1..*
	Definicja:	Układ geodezyjny, w którego skład wchodzi południk początkowy.

Tabela nr 7

<b>Klasa: SOP_SiatkaKarto</b>		
	Nazwa:	siatka kartograficzna
	Definicja:	Opis siatki kartograficznej.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>		
	Nazwa:	naroznik
	Nazwa (pełna):	narożnik
	Dziedzina:	DirectPosition
	Liczność:	1
	Definicja:	Współrzędne dolnego lewego narożnika siatki kartograficznej.
<b>Atrybut:</b>		
	Nazwa:	jednostka
	Nazwa (pełna):	jednostka rozdzielczości

	Dziedzina:	SOP_Jednostka
	Liczność:	1
	Definicja:	Określenie jednostek, w których jest wyrażona rozdzielczość siatki kartograficznej.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	rozdzielczoscN
	Nazwa (pełna):	rozdzielczość północna
	Dziedzina:	Angle
	Liczność:	1
	Definicja:	Rozdzielczość siatki kartograficznej określona dla składowej północnej. Jednostką zapisu jest stopień, minuta lub sekunda łuku.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	rozdzielczoscE
	Nazwa (pełna):	rozdzielczość wschodnia
	Dziedzina:	Angle
	Liczność:	1
	Definicja:	Rozdzielczość siatki kartograficznej określona dla składowej wschodniej. Jednostką zapisu jest stopień, minuta lub sekunda łuku.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca siatki kartograficznej.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Association
	Rola:	odwzorowanie2
	Dziedzina:	SOP_Odwzorowanie
	Liczność:	1
	Definicja:	Określa odwzorowanie kartograficzne według siatki

Tabela nr 8

<b>Klasa: SOP_SystOdn Abstract</b>		
Nazwa:		system odniesienia
Definicja:		Zbiór informacji pozwalający na wyrażenie położenia obiektu w świecie rzeczywistym za pomocą układu współrzędnych zrealizowanym w konkretnym układzie odniesienia.
Stereotypy:		«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		idIIP
Nazwa (pełna):		identyfikator IIP
Dziedzina:		BT_Identyfikator
Liczność:		1
Definicja:		Identyfikator obiektu infrastruktury informacji przestrzennej.
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		innaNazwa
Nazwa (pełna):		inna nazwa
Dziedzina:		CharacterString
Liczność:		0..*
Definicja:		Alternatywna nazwa, przez którą jest określany system odniesienia.
<b>Relacja:</b>		
Typ:		Generalization
Dziedzina:		SOP_PojSystOdn
<b>Relacja:</b>		
Typ:		Generalization
Dziedzina:		SOP_ZlozSystOdn

Tabela nr 9

<b>Klasa: SOP_UklWspGeod</b>		
Nazwa:		układ współrzędnych geodezyjnych
Definicja:		Szczególny typ układu współrzędnych zawierający

	Klasa bazowa:	dwie lub trzy osie określające położenie obiektu. SOP_UkladWsp
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_UkladWsp
<b>Relacja:</b>	Typ:	Association
	Rola:	odwzorowanie1
	Dziedzina:	SOP_Odwzorowanie
	Liczność:	1
	Definicja:	Określa odwzorowanie dla układu współrzędnych geodezyjnych.
	Ograniczenie:	tylkoDlaOdwzorowania Relacja jest realizowana tylko dla obiektu układ współrzędnych geodezyjnych, przy założeniu, że parametr typ odwzorowania został określony jako "odwzorowany". inv: if SOP_PojSystOdn.typ='odwzorowany' then self--> notEmpty() else self--> isEmpty() endif

Tabela nr 10

<b>Klasa: SOP_UklWspPion</b>		
	Nazwa:	układ pionowy
	Definicja:	Szczególny typ układu współrzędnych zawierający tylko jedną oś związaną z pionem.
	Klasa bazowa:	SOP_UkladWsp
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_UkladWsp

Tabela nr 11

<b>Klasa: SOP_UkladGeodezyjny</b>		
Nazwa:	geodezyjny układ odniesienia	
Definicja:	Układ odniesienia opisujący związek dwu- lub trójwymiarowego układu współrzędnych z Ziemią.	
Klasa bazowa:	SOP_UkladOdn	
Stereotypy:	«FeatureType»	
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:	punktPrzylozenia	
Nazwa (pełna):	punkt przyłożenia	
Dziedzina:	CharacterString	
Liczność:	1	
Definicja:	Definicja fizycznych punktów na powierzchni Ziemi, dla których została określona relacja z elipsoidą.	
<b>Relacja:</b>		
Typ:	Generalization	
Dziedzina:	SOP_UkladOdn	
<b>Relacja:</b>		
Typ:	Aggregation	
Rola:	elipsoida1	
Dziedzina:	SOP_Elipsoida	
Liczność:	1	
Definicja:	Elipsoida wchodząca w skład układu geodezyjnego.	
<b>Relacja:</b>		
Typ:	Aggregation	
Rola:	polPocz	
Dziedzina:	SOP_PolPocz	
Liczność:	1	
Definicja:	Południk początkowy wchodzący w skład układu geodezyjnego.	

Tabela nr 12

<b>Klasa: SOP_UkladOdn</b>		
Nazwa:	układ odniesienia	

<p>Definicja:</p> <p>Stereotypy:</p>	<p>Zbiór parametrów definiujący położenie początku układu, skalę i orientację układu współrzędnych.</p> <p>«FeatureType»</p>
<p><b>Atrybut:</b></p>	<p>Nazwa: identyfikator</p> <p>Nazwa (pełna): identyfikator</p> <p>Dziedzina: CharacterString</p> <p>Liczność: 1</p> <p>Definicja: Przyjęta nazwa układu odniesienia. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.</p>
<p><b>Atrybut:</b></p>	<p>Nazwa: nazwaPelna</p> <p>Nazwa (pełna): nazwa pełna</p> <p>Dziedzina: CharacterString</p> <p>Liczność: 1</p> <p>Definicja: Pełna nazwa układu odniesienia.</p>
<p><b>Atrybut:</b></p>	<p>Nazwa: innaNazwa</p> <p>Nazwa (pełna): inna nazwa</p> <p>Dziedzina: CharacterString</p> <p>Liczność: 0..*</p> <p>Definicja: Alternatywna nazwa, przez którą jest określany układ odniesienia.</p>
<p><b>Atrybut:</b></p>	<p>Nazwa: epokaRealizacji</p> <p>Nazwa (pełna): epoka realizacji</p> <p>Dziedzina: Date</p> <p>Liczność: 1</p> <p>Definicja: Określenie daty, na którą zostały wyznaczone</p>

		parametry układu odniesienia.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	informDodatkowa
	Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca układu odniesienia.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_UkladGeodezyjny
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_UkladWysokosciowy
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_PojSystOdn
	Liczność:	1..*
	Definicja:	Pojedynczy system odniesienia, w którego skład wchodzi układ odniesienia.

Tabela nr 13

<b>Klasa: SOP_UkladWsp</b>		
	Nazwa:	układ współrzędnych
	Definicja:	Zbiór reguł matematycznych określających, w jaki sposób punktom są przypisywane współrzędne.
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	identyfikator
	Nazwa (pełna):	identyfikator
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1



	Definicja:	Przyjęta nazwa układu współrzędnych. Ciąg znaków tworzący unikalny identyfikator w ramach bazy danych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	innaNazwa
	Nazwa (pełna):	inna nazwa
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1
	Definicja:	Alternatywna nazwa, przez którą jest określany układ współrzędnych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	typUkladu
	Nazwa (pełna):	typ układu współrzędnych
	Dziedzina:	SOP_TypUkladuWsp
	Liczność:	1
	Definicja:	Informacja na temat typu układu współrzędnych określająca, czy dany układ jest układem kartezjańskim, elipsoidalnym czy pionowym. Wybranie odpowiedniego typu definiuje relacje pomiędzy osiami układu współrzędnych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	zastosowanie
	Nazwa (pełna):	zastosowanie
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	0..1
	Definicja:	Asortyment prac oraz dziedzin gospodarki, w których może być zastosowany układ współrzędnych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	liczbaOsi
	Nazwa (pełna):	liczba osi
	Dziedzina:	Integer
	Liczność:	1

	Definicja:	Wymiar układu współrzędnych definiowany przez liczbę osi układu.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	
	Dziedzina:	SOP_PojSystOdn
	Liczność:	1..*
	Definicja:	Pojedynczy system odniesienia, w którego skład wchodzi układ współrzędnych.
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_UklWspGeod
<b>Relacja:</b>	Typ:	Generalization
	Dziedzina:	SOP_UklWspPion
<b>Relacja:</b>	Typ:	Aggregation
	Rola:	osUkladu
	Dziedzina:	SOP_OsUkladu
	Liczność:	1..3
	Definicja:	Oś układu wchodząca w skład układu współrzędnych.

Tabela nr 14

<b>Klasa: SOP_UkladWysokosciowy</b>		
	Nazwa:	układ wysokościowy
	Definicja:	Układ odniesienia opisujący związek pomiędzy wysokością fizyczną (zależną od pola grawitacyjnego) a Ziemią.
	Klasa bazowa:	SOP_UkladOdn
	Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	poziomOdniesienia
	Nazwa (pełna):	poziom odniesienia
	Dziedzina:	CharacterString
	Liczność:	1

Definicja:	Nazwa punktu lub punktów na powierzchni Ziemi, dla których została określona relacja z polem ciężkości Ziemi (geoidą).
<b>Relacja:</b>	
Typ:	Generalization
Dziedzina:	SOP_UkladOdn
<b>Relacja:</b>	
Typ:	Aggregation
Rola:	geoida1
Dziedzina:	SOP_Geoida
Liczność:	0..1
Definicja:	Geoida wchodząca w skład układu wysokościowego.

Tabela nr 15

<b>Klasa: SOP_ZlozSystOdn</b>	
Nazwa:	złożony system odniesienia
Definicja:	System odniesienia wykorzystujący do opisu położenia dwa niezależne systemy odniesienia.
Klasa bazowa:	SOP_SystOdn
Stereotypy:	«FeatureType»
<b>Atrybut:</b>	
Nazwa:	identyfikator
Nazwa (pełna):	identyfikator systemu złożonego
Dziedzina:	CharacterString
Liczność:	1
Definicja:	Identyfikator składa się z dwóch identyfikatorów systemu pojedynczego, oddzielonych znakiem "/" (ukośnik).
<b>Relacja:</b>	
Typ:	Generalization
Dziedzina:	SOP_SystOdn
<b>Relacja:</b>	
Typ:	Aggregation
Rola:	pojSystOdn

Dziedzina:	SOP_PojSystOdn
Liczność:	2
Definicja:	Pojedynczy system odniesienia wchodzący w skład złożonego systemu odniesienia. systemZlozony
Ograniczenie:	Dopuszcza się jedynie relacje, wówczas gdy pierwszy system jest systemem geodezyjnym lub odwzorowanym, a drugi jest systemem wysokościowym.

Tabela nr 16

<b>Klasa: SOP_IdSystOdn</b>		
Nazwa:		identyfikator systemu odniesienia
Definicja:		Słownik identyfikatorów systemów odniesienia.
Stereotypy:		«enumeration»
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		PL-ETRF89-GRS80H
Nazwa (pełna):		PL-ETRF89-GRS80H
Definicja:		
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		PL-ETRF2000-GRS80H
Nazwa (pełna):		PL-ETRF2000-GRS80H
Definicja:		
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		PL-ETRF2000-GRS80h
Nazwa (pełna):		PL-ETRF2000-GRS80h
Definicja:		
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		PL-ETRF2000-XYZ
Nazwa (pełna):		PL-ETRF2000-XYZ
Definicja:		
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		PL-EVRF2007-NH
Nazwa (pełna):		PL-EVRF2007-NH
Definicja:		
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		PL-KRON86-NH
Nazwa (pełna):		PL-KRON86-NH

Definicja:		
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF89-LAEA
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF89-LAEA
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF89-LCC
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF89-LCC
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF89-UTM
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF89-UTM
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF89-1992
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF89-1992
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF89-2000
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF89-2000
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF2000-LAEA
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF2000-LAEA
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF2000-LCC
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF2000-LCC
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF2000-UTM
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF2000-UTM
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF2000-1992
	Nazwa (pełna):	PL-ETRF2000-1992
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	PL-ETRF2000-2000

Nazwa (pełna):	PL-ETRF2000-2000
Definicja:	

Tabela nr 17

<b>Klasa: SOP_Jednostka</b>	
Nazwa:	jednostka miary
Definicja:	Słownik jednostek miar.
Stereotypy:	«enumeration»
<b>Atrybut:</b>	
Nazwa:	metry
Nazwa (pełna):	metry
Definicja:	Miara zgodna z SI.
<b>Atrybut:</b>	
Nazwa:	stopnie
Nazwa (pełna):	stopnie
Definicja:	Miara zgodna z SI.

Tabela nr 18

<b>Klasa: SOP_ParametrOdwzor</b>	
Nazwa:	parametr odwzorowania
Definicja:	Wykaz parametrów odwzorowania.
Stereotypy:	«DataType»
<b>Atrybut:</b>	
Nazwa:	nazwaParametru
Nazwa (pełna):	nazwa parametru
Dziedzina:	CharacterString
Liczność:	1
Definicja:	Przyjęta nazwa dla parametru odwzorowania.
<b>Atrybut:</b>	
Nazwa:	wartoscParametru
Nazwa (pełna):	wartość parametru
Dziedzina:	CharacterString
Liczność:	1
Definicja:	Wartość parametru.
<b>Atrybut:</b>	
Nazwa:	informDodatkowa
Nazwa (pełna):	informacja dodatkowa
Dziedzina:	CharacterString
Liczność:	0..1

Definicja:	Informacja dodatkowa dotycząca parametru odwzorowania.
------------	--

Tabela nr 19

<b>Klasa: SOP_TypSystOdn</b>		
Nazwa:		typ systemu odniesienia
Definicja:		Słownik typów systemów odniesienia.
Stereotypy:		«enumeration»
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		geodezyjny
Nazwa (pełna):		geodezyjny System odniesienia opisujący związek dwu- lub
Definicja:		trójwymiarowego układu współrzędnych z Ziemią.
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		wysokosciowy
Nazwa (pełna):		wysokościowy System odniesienia opisujący związki
Definicja:		między wysokością fizyczną a Ziemią.
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:		odwzorowany
Nazwa (pełna):		odwzorowany System odniesienia powstały z
Definicja:		dwuwymiarowego geodezyjnego systemu odniesienia przez zastosowanie odwzorowania.

Tabela nr 20

<b>Klasa: SOP_TypUkladuWsp</b>		
Nazwa:		typ układu współrzędnych
Definicja:		Słownik typów układów

		współrzędnych. «enumeration»
<b>Atrybut:</b>	<b>Stereotypy:</b>	
	Nazwa:	kartezjanski
	Nazwa (pełna):	kartezjański
	Definicja:	Układ współrzędnych, który podaje pozycję punktów względem dwóch lub trzech wzajemnie prostopadłych osi. Wszystkie osie powinny mieć te same jednostki miary.
<b>Atrybut:</b>		
	Nazwa:	elipsoidalny
	Nazwa (pełna):	elipsoidalny
	Definicja:	Układ współrzędnych, w którym położenie jest określone przez szerokość geodezyjną, długość geodezyjną oraz (w przypadku układu trójwymiarowego) wysokość elipsoidalną.
<b>Atrybut:</b>		
	Nazwa:	pionowy
	Nazwa (pełna):	pionowy
	Definicja:	Jednowymiarowy układ współrzędnych używany do wyrażenia wysokości punktu w zależności od pola grawitacyjnego Ziemi.

Tabela nr 21

<b>Klasa: SOP_ZwrotOsi</b>		
Nazwa:	kierunek osi	Definicja:
Słownik zwrotów osi.		Stereotypy: «enumeration»
<b>Atrybut:</b>		
Nazwa:	polnoc	Nazwa (pełna):
północ		Definicja:
<b>Atrybut:</b>		
	Nazwa:	południe
	Nazwa (pełna):	południe
	Definicja:	



<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	wschod
	Nazwa (pełna):	wschód
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	zachod
	Nazwa (pełna):	zachód
	Definicja:	
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	gora
	Nazwa (pełna):	w górę
	Definicja:	Zwrot osi przeciwny do zwrotu siły ciężkości.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	geocentrycznyX
	Nazwa (pełna):	geocentryczny X
	Definicja:	Oś jest zwrócona od środka elipsoidy do punktu przecięcia równika z południkiem Greenwich.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	geocentrycznyY
	Nazwa (pełna):	geocentryczny Y
	Definicja:	Oś jest zwrócona od środka elipsoidy do punktu przecięcia równika z południkiem 90°.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa:	geocentrycznyZ
	Nazwa (pełna):	geocentryczny Z
	Definicja:	Oś jest zwrócona od środka elipsoidy do północnego bieguna geograficznego.

Tabela nr 22

<b>Klasa: BT Identyfikator</b>		
	Nazwa:	identyfikator IIP
	Definicja:	Typ reprezentujący unikalny identyfikator obiektu nadawany przez dostawcę zbioru danych. Identyfikator ten może zostać wykorzystany przez zewnętrzne systemy/aplikacje, aby zbudować referencję do obiektu.

	Stereotypy:	«DataType»
<b>Atrybut:</b>	Nazwa: Nazwa (pełna): Dziedzina: Liczność:  Definicja:	«lokalnyId» identyfikator lokalny CharacterString 1 Lokalny identyfikator obiektu przestrzennego nadawany przez dostawcę zbioru danych. Identyfikator musi być unikalny w zakresie przestrzeni nazw, tzn. że żaden obiekt nie może mieć takiego samego identyfikatora. Unikalność identyfikatora w przestrzeni nazw gwarantuje dostawca zbioru danych.
<b>Atrybut:</b>	Nazwa: Nazwa (pełna): Dziedzina: Liczność:  Definicja:	«przestrzenNazw» przestrzeń nazw CharacterString 1 Nazwa przestrzeni nazw identyfikującej zbiór danych, z którego pochodzi obiekt <b>przestrzenny</b> .
<b>Atrybut:</b>	Nazwa: Nazwa (pełna): Dziedzina: Liczność:  Definicja:	«wersjaId» identyfikator wersji CharacterString 0..1 Identyfikator poszczególnej wersji obiektu przestrzennego. Jeżeli specyfikacja obiektu zawiera informacje o cyklu życia obiektu, identyfikator wersji jest używany do rozróżnienia poszczególnych wersji obiektu. W zestawie wszystkich wersji danego

		obiekту identyfikator wersji musi być unikalny.
<b>Ograniczenie:</b>		
	Nazwa:	dozwolone znaki dla atrybutów lokalnyId i przestrzenNazw Atrybuty lokalnyId i przestrzenNazw mogą być zdefiniowane tylko przy użyciu następującego zestawu znaków: {"A"... "Z", "a"... "z", "0"... "9", "_", ".", "-"}. Dozwolone są tylko litery alfabetu łacińskiego, cyfry, podkreślenie, kropka i myślnik. inv: let allowedChar : Set {'A'..'Z', 'a'..'z', '0'..'9', '_', '.', '-'} in (przestrzenNazw.element->forAll( char   allowedChar->exists(char)) and lokalnyId.element->forAll( char   allowedChar->exists(char) ))
	Język naturalny:	
	OCL:	

#### ZAŁĄCZNIK Nr 4

### ROZDZIELCZOŚĆ SIATKI KILOMETROWEJ W ZALEŻNOŚCI OD SKALI MAPY

Tabela. Rozdzielczość siatki kilometrowej w zależności od skali mapy

Skala mapy	Odstępy linii siatki
1:1 000 000	co 100 000 000 (dopuszczalne co 10 000 m)
1:500 000, 1:250 000	co 10 000 m
1:100 000	co 1000 m (dopuszczalne co 10 000 m)
1:50 000, 1:25 000	co 1000 m
1:10 000, 1:5000	co 1000 m (dopuszczalne co 100 m)
1:2000, 1:1000, 1:500	co 100 m

#### ZAŁĄCZNIK Nr 5

### PODZIAŁ I OZNACZENIA ARKUSZY MAP W UKŁADACH: WSPÓLRZĘDNYCH: PL-LCC, PL-1992, PL-UTM ORAZ PL-2000

Tabela 1. Podział i oznaczenie godeł arkuszy map w układach współrzędnych PL-LCC i PL-1992, PL-UTM (na przykładzie arkusza mapy w skali 1:1 000 000 o godle M-34)

Skala mapy	Arkusz pojedynczy			Arkusz podwójny		
	obszar [°,']		oznaczenie godła mapy	obszar [°,']		oznaczenie godła mapy
	szerokość	długość		szerokość	długość	
1:1 000 000	4°	6°	M-34	4°	12°	M-34,35
1:500 000	2°	3°	M-34-D	2°	6°	M-34-C,D
1:250 000	1°	1,5°	M-34-D-d	1°	3°	M-34-D-c,d
1:100 000	20'	30'	M-34-144	20'	1°	M-34- 143,144
1:50 000	10'	15'	M-34-144-D	10'	30'	M-34-144- C,D
1:25 000	5'	7,5'	M-34-144- D-d	5'	15'	M-34-144- D-c,d
1:10 000	2,5'	3,75'	M-34-144- D-d-4	2,5'	7,5'	M-34-144- D-d-3,4

Tabela 2. Podział i oznaczenia arkuszy map w układzie współrzędnych PL-2000 (na przykładzie arkusza mapy w skali 1:10 000 o godle 6.115.27)

Skala mapy	Obszar [km]		Oznaczenie godła mapy
	szerokość	długość	
1:10 000	5,0	8,0	6.115.27
1:5 000	2,5	4,0	6.115.27.4
1:2 000	1,0	1,6	6.115.27.25
1:1 000	0,5	0,8	6.115.27.25.4
1:500	0,25	0,4	6.115.27.25.4.4

**ZAŁĄCZNIK Nr 6**  
**SCHEMAT APLIKACYJNY GML PAŃSTWOWEGO SYSTEMU ODNIESIENÍ**  
**PRZESTRZENNYCH**

wzór

<sup>1</sup> § 24 ust. 1 zmieniony przez § 1 rozporządzenia z dnia 19 grudnia 2019 r. (Dz.U.2019.2494) zmieniającego nin. rozporządzenie z dniem 31 grudnia 2019 r.