



	K kartezjański, prostokątny	C Cylindryczny, walcowy	S Sferyczny, kulisty
punkt	$P(x, y, z)$ $x, y, z \in (-\infty, +\infty)$	$P(\rho, \varphi, z)$ $\rho \in \langle 0, +\infty \rangle; \varphi \in \langle 0, 2\pi \rangle$ $z \in (-\infty, +\infty)$	$P(r, \theta, \varphi)$ $r \in \langle 0, +\infty \rangle; \theta \in \langle 0, \pi \rangle; \varphi \in \langle 0, 2\pi \rangle$
Transformacja p-tu	(x, y, z)	$\rho = (x^2 + y^2)^{1/2}$ $\varphi = \arctg(y/x)$ $z = z$	$r = (x^2 + y^2 + z^2)^{1/2}$ $\theta = \arccos(z/(x^2 + y^2 + z^2)^{1/2})$ $\varphi = \arctg(y/x)$
	$x = \rho \cos \varphi$ $y = \rho \sin \varphi$ $z = z$	(ρ, φ, z)	$r = (\rho^2 + z^2)^{1/2}$ $\theta = \text{tg}^{-1}(\rho/z)$ $\varphi = \varphi$
	$x = r \sin \theta \cos \varphi$ $y = r \sin \theta \sin \varphi$ $z = r \cos \theta$	$\rho = r \sin \theta$ $\varphi = \varphi$ $z = r \cos \theta$	(r, θ, φ)
wersory	$\bar{i}, \bar{j}, \bar{k}$	$\bar{l}_\rho, \bar{l}_\varphi, \bar{l}_z$	$\bar{l}_r, \bar{l}_\theta, \bar{l}_\varphi$

	$\bar{1}_x, \bar{1}_y, \bar{1}_z$ $\bar{a}_x, \bar{a}_y, \bar{a}_z$		
wektor	$\bar{\mathbf{A}} = A_x \bar{1}_x + A_y \bar{1}_y + A_z \bar{1}_z$ $\bar{\mathbf{A}} = (A_x, A_y, A_z)$	$\bar{\mathbf{A}} = A_\rho \bar{1}_\rho + A_\varphi \bar{1}_\varphi + A_z \bar{1}_z$ $\bar{\mathbf{A}} = (A_\rho, A_\varphi, A_z)$	$\bar{\mathbf{A}} = A_r \bar{1}_r + A_\theta \bar{1}_\theta + A_\varphi \bar{1}_\varphi$ $\bar{\mathbf{A}} = (A_r, A_\theta, A_\varphi)$
Transformacja współrzęd. wektora	(A_x, A_y, A_z)	$\begin{bmatrix} A_\rho \\ A_\varphi \\ A_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} A_r \\ A_\theta \\ A_\varphi \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sin \Theta \cos \varphi & \sin \Theta \sin \varphi & \cos \Theta \\ \cos \Theta \cos \varphi & \cos \Theta \sin \varphi & -\sin \Theta \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{bmatrix}$
	$\begin{bmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi & 0 \\ \sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_\rho \\ A_\varphi \\ A_z \end{bmatrix}$	(A_ρ, A_φ, A_z)	$\begin{bmatrix} A_r \\ A_\theta \\ A_\varphi \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sin \Theta & 0 & \cos \Theta \\ \cos \Theta & 0 & -\sin \Theta \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_\rho \\ A_\varphi \\ A_z \end{bmatrix}$
	$\begin{bmatrix} A_x \\ A_y \\ A_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sin \Theta \cos \varphi & \cos \Theta \cos \varphi & -\sin \varphi \\ \sin \Theta \sin \varphi & \cos \Theta \sin \varphi & \cos \varphi \\ \cos \Theta & -\sin \Theta & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_r \\ A_\theta \\ A_\varphi \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} A_\rho \\ A_\varphi \\ A_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sin \Theta & \cos \Theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ \cos \Theta & -\sin \Theta & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_r \\ A_\theta \\ A_\varphi \end{bmatrix}$	$(A_r, A_\theta, A_\varphi)$