

## Proyección Cilíndrica EQUIVALENTES.

- 1.- el Meridiano central es recto y los paralelos se distribuyen como en la proyección equivalente azimutal ecuatorial.
- 2.- es pseudocilíndrica.
- 3.- es equivalente.

El Item 2 significa que los paralelos son rectas horizontales:

$\Rightarrow$

$$\hat{\lambda} = \phi \hat{e}_x + \frac{\partial f}{\partial \lambda} \hat{e}_y$$

El Item 3 significa que:

$$\iint ||\varphi \times \lambda|| d\varphi d\lambda = \iint ||\hat{\varphi} \times \hat{\lambda}|| d\varphi d\lambda$$

Item 1:

la proyección cilíndrica equivalente. Por lo de un punto en el ecuador y mapea las coordenadas  $(\alpha, \delta)$ , es decir azimut y distancia, sobre  $(w, \varphi)$  de las coordenadas polares.



$$w = \alpha$$

$$\varphi = f(\delta)$$

$$\|\underline{x} \times \underline{\delta}\| = \|R^2 \sin \delta\| \quad (\text{Por análogo con } \underline{x} \text{ y } \underline{(\frac{\pi}{2}-\varphi)})$$

en el Meridiano Central:

$$\delta = 19^\circ$$

$$\|\hat{\underline{\delta}} \times \hat{\underline{\alpha}}\| = \|\underline{\delta}\| \cdot \|\underline{\alpha}\| \underbrace{\sin(\angle(\hat{\underline{\delta}}, \hat{\underline{\alpha}}))}_{1}$$

$$\frac{\partial \vartheta}{\partial \delta} \cdot \underbrace{\|\underline{\vartheta}\|}_{1} \cdot \underbrace{\vartheta}_{g}$$

$$R^2 \sin \delta = \frac{\partial \vartheta}{\partial \delta} \cdot g$$

En nuestro caso Tomamos solo el M.C.

$$\int R^2 \sin(\varphi) d\varphi = \int x dx$$

$$-R^2 \cos \varphi + C = \frac{x^2}{2}$$

$$x = \sqrt{-2R^2 \cos \varphi + C}$$

$$x = 0 \text{ en } \varphi = 0 \Rightarrow C = 2R^2$$

$$x = \sqrt{2R^2 \cdot (1 - \cos \varphi)}$$

$$x = \sqrt{2R^2 \left(1 - (\cos^2(\frac{\varphi}{z}) - \sin^2(\frac{\varphi}{z}))\right)}$$

$$x = \sqrt{2R^2 (1 - \sin^2(\frac{\varphi}{z}))}$$

$$\boxed{x = z R \sin\left(\frac{\varphi}{z}\right)} \rightarrow \text{en el M.C.}$$

Por la condición 2 sabemos que

$$\frac{\partial x}{\partial \lambda} = \emptyset \Rightarrow \text{la } x \text{ tiene solo en el M.C.}\\ \text{valor en cualquier } \lambda$$

ya tenemos la  $x$ .

$$\|\hat{\underline{x}} \times \hat{\underline{\lambda}}\| = \left\| \left( \frac{\partial x}{\partial \varphi} \hat{e}_x + \frac{\partial y}{\partial \varphi} \hat{e}_y \right) \times \left( \frac{\partial x}{\partial \lambda} \hat{e}_x + \frac{\partial y}{\partial \lambda} \hat{e}_y \right) \right\| \\ = \left| \frac{\partial x}{\partial \varphi} \frac{\partial y}{\partial \lambda} - \underbrace{\frac{\partial x}{\partial \lambda} \frac{\partial y}{\partial \varphi}}_0 \right|$$

$$\|\hat{\underline{x}} \times \hat{\underline{\lambda}}\| = \left| \frac{1}{z} x R \cos\left(\frac{\varphi}{z}\right) \right| \left| \frac{\partial y}{\partial \lambda} \right|$$

Por Item 3, podemos lo anterior con  $\|\hat{\underline{x}} \times \hat{\underline{\lambda}}\| = R^2 \cos \varphi$

$$\left| R^2 \cos \varphi \right| = \left| R \cos \frac{\varphi}{z} \frac{\partial y}{\partial \lambda} \right|$$

$$\left| \frac{R^2 \cos \varphi}{R \cos\left(\frac{\varphi}{z}\right)} \right| = \frac{\partial y}{\partial \lambda}$$

$$\boxed{y = \int \left| R \frac{\cos \varphi}{\cos\left(\frac{\varphi}{z}\right)} \right| d\lambda = \lambda R \frac{\cos \varphi}{\cos\left(\frac{\varphi}{z}\right)}}$$