

**Поправка к ГОСТ 32453—2013 Глобальная навигационная спутниковая система. Системы координат. Методы преобразований координат определяемых точек**

В каком месте	Должно быть
<p>Подраздел 5.3. Формула (23). Экспликация. Пояснение для символа «<i>m</i>» Пункт 5.4.2. Формула (32), формула (33)</p>	$e^2 = \frac{e_B^2 + e_A^2}{2};$ $B_0 = \beta + \sin 2\beta(0,00252588685 - 0,00001491860 \sin^2 \beta + 0,00000011904 \sin^4 \beta);$ $\Delta B = -z_0^2 \sin 2B_0(0,251684631 - 0,003369263 \sin^2 B_0 + 0,000011276 \sin^4 B_0 -$
<p>Приложение Б. Пункт Б.2</p>	$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}_{\text{СК-42}} = \begin{bmatrix} 1 & +3,1998 \cdot 10^{-6} & -1,6968 \cdot 10^{-6} \\ -3,1998 \cdot 10^{-6} & 1 & 0 \\ +1,6968 \cdot 10^{-6} & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}_{\text{ПЗ-90}} - \begin{bmatrix} +25 \\ -141 \\ -80 \end{bmatrix}.$
<p>Приложение Г. Пункт Г.1</p>	$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}_{\text{WGS-84}} = (1 - 0,12 \cdot 10^{-6}) \cdot \begin{bmatrix} 1 & -0,9696 \cdot 10^{-6} & 0 \\ +0,9696 \cdot 10^{-6} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}_{\text{ПЗ-90}} + \begin{bmatrix} -1,10 \\ -0,30 \\ -0,90 \end{bmatrix}.$

(ИУС № 4 2016 г.)