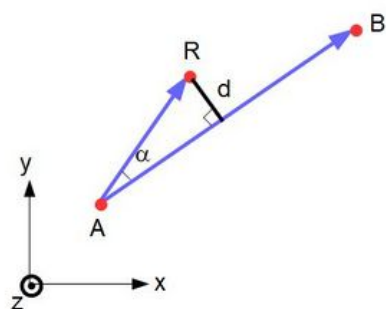


Fichier:Fauceuse guid e par GPS RTK

CalculPositionRobot.jpg



A et B sont deux WP dont les coordonnées sont lues dans le fichier fauchage.

R est la position courante du robot

Il faut déterminer si le robot est à droite ou à gauche de la ligne AB et à quelle distance d

$$\vec{AR} \wedge \vec{AB} = \begin{vmatrix} X_R - X_A & Y_R - Y_A & 0 \\ X_B - X_A & Y_B - Y_A & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ (X_R - X_A) \times (Y_B - Y_A) - (X_B - X_A) \times (Y_R - Y_A) \end{vmatrix}$$
$$|\vec{AR} \wedge \vec{AB}| = |\vec{AB}| \times |\vec{AR}| \times \sin(\alpha) = |\vec{AB}| \times d$$
$$d = \frac{(X_R - X_A) \times (Y_B - Y_A) - (X_B - X_A) \times (Y_R - Y_A)}{|\vec{AB}|}$$

Si d > 0, R est à droite de AB
Si d < 0, R est à gauche de AB

Taille de cet aperçu : 800 × 566 pixels
Fichier d'origine (1 123 × 794 pixels, taille du fichier : 63 Kio, type MIME : image/jpeg)
Fauceuse_guid_e_par_GPS_RTK_CalculPositionRobot

Historique du fichier

Cliquer sur une date et heure pour voir le fichier tel qu'il était à ce moment-là.

	Date et heure	Vignette	Dimensions	Utilisateur	Commentaire
actuel	8 septembre 2023 à 17:27		1 123 × 794 (63 Kio)	Occitan (discussion contributions)	Fauceuse_guid_e_par_GPS_RTK_CalculPositionRobot

Vous ne pouvez pas remplacer ce fichier.

Utilisation du fichier

Aucune page n'utilise ce fichier.