

# Fichier:Faucheuse guid e par GPS RTK FonctionBoussole.bmp

```
byte boussole(float angle) // Transformation d'un angle d'azimut en direction boussole
{
  int angle_boussole;

  if (angle > 180) angle = angle - 360; // l'angle doit toujours être compris entre 180° et -180°
  if (angle < 180) angle = angle + 360; // l'angle doit toujours être compris entre 180° et -180°
  if (angle < 0) {angle = angle + 360;}

  angle_boussole = -255. / 360. * angle + 61 ; // offset = 61 lié à l'orientation de la boussole sur la machine
  angle_boussole = angle_boussole - sin(6.28*(angle-30.)/380.)* 8. ; // correction erreur cyclique fittée sur des mesures

  if (angle_boussole > 255) {angle_boussole = angle_boussole - 255;}
  if (angle_boussole < 0 ) {angle_boussole = angle_boussole + 255;}

  return angle_boussole;
}
```


Taille de cet aperçu PNG de ce fichier BMP :800 × 566 pixels.

Fichier d'origine (1 123 × 794 pixels, taille du fichier : 2,55 Mio, type MIME : image/x-bmp)

Faucheuse\_guid\_e\_par\_GPS\_RTK\_FonctionBoussole

## 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	6 juin 2023 à 21:21		1 123 × 794 (2,55 Mio)	Occitan (discussion   contributions)	Faucheuse_guid_e_par_GPS_RTK_FonctionBoussole

Vous ne pouvez pas remplacer ce fichier.

## Utilisation du fichier

La page suivante utilise ce fichier :

Faucheuse guidée par GPS RTK