作業:座標轉換

- 請撰寫三個類別。第一個類別為平面座標系類別,第二個為直角座標系類別,第三個為極座標系類別,平面座標系類別為另外兩個類別的父類別。
- 所有座標皆以整數表示,座標系必須具備鏡像的功能,且必須支援多型 技術。

 C:\Windows\system32\cmd.exe

 請選擇平面座標系:
 1. 直角座標系 2. 極座標系 3. 対象原點的距離(r): 4. 対象原點的距離(r): 3. 対象原點的速線相對於X軸的來角(θ): 60

 X軸鏡像:(5,-10)
 X軸鏡像:(3,300)

 X軸鏡像:(-5,10)
 X軸鏡像:(3,120)

 計存任音鍵機響

```
Program.cs
```

```
Console.WriteLine();
                   break;
               case choosesystem.polarcoordinate:
                   coordinatesystem = new polarcoordinate();
                   Console.WriteLine("輸入與原點的距離(r):");
                   coordinatesystem.X = Convert.ToInt32(Console.ReadLine());
                   Console. WriteLine ("輸入該點與原點的連線相對於X軸的夾角(\theta):");
                   coordinatesystem.Y = Convert.ToInt32(Console.ReadLine());
                   Console.WriteLine();
                   break;
               default:
                   Console.WriteLine("輸入錯誤");
                   break;
           }
           coordinatesystem.Mirror(mirrorType.Xaxis);
           coordinatesystem.Mirror(mirrorType.Yaxis);
       }
   }
}
```

MyClass.cs

```
namespace 平面座標系
{
    enum choosesystem
    {
        none,
        rectangular coordinate,
        polar coordinate
    }
    enum mirror Type
    {
            Xaxis,
            Yaxis,
        }
        class Coordinate System
```

```
{
   public CoordinateSystem()
       m_X = 0;
       m_Y = 0;
   }
   public int m_X;
   public int m_Y;
   public int X
       get
         return m_X;
       }
       set
          m_X = value;
       }
   }
   public int Y
       get
       {
         return m_Y;
       }
       set
          m_Y = value;
       }
   virtual public void Mirror(mirrorType type)
      // Console.Write("{0}使出", m_X);
   }
}
```

```
using System;
namespace 平面座標系
{
    class rectangularcoordinate : CoordinateSystem
    {
        public rectangularcoordinate()
        {
            Console.WriteLine("建立直角坐標系.");
        }
        override public void Mirror(mirrorType type)
        {
            base.Mirror(type);
            if (type == mirrorType.Xaxis) Console.WriteLine("X軸鏡像:({0},{1})",m_X,-m_Y);
            else Console.WriteLine("Y軸鏡像:({0},{1})", -m_X, m_Y);
        }
    }
}
```

Class2.cs

```
using System;
namespace 平面座標系
{
    class polarcoordinate : CoordinateSystem
    {
        public polarcoordinate()
        {
            Console.WriteLine("建立極坐標系.");
        }
        override public void Mirror(mirrorType type)
        {
                base.Mirror(type);
                if (type = mirrorType.Xaxis) Console.WriteLine("X軸鏡像:({0},{1})", m_X, 360 - m_Y);
```

```
else Console.WriteLine("Y軸鏡像:({0},{1})", m_X, 180 - m_Y);
}
}
```