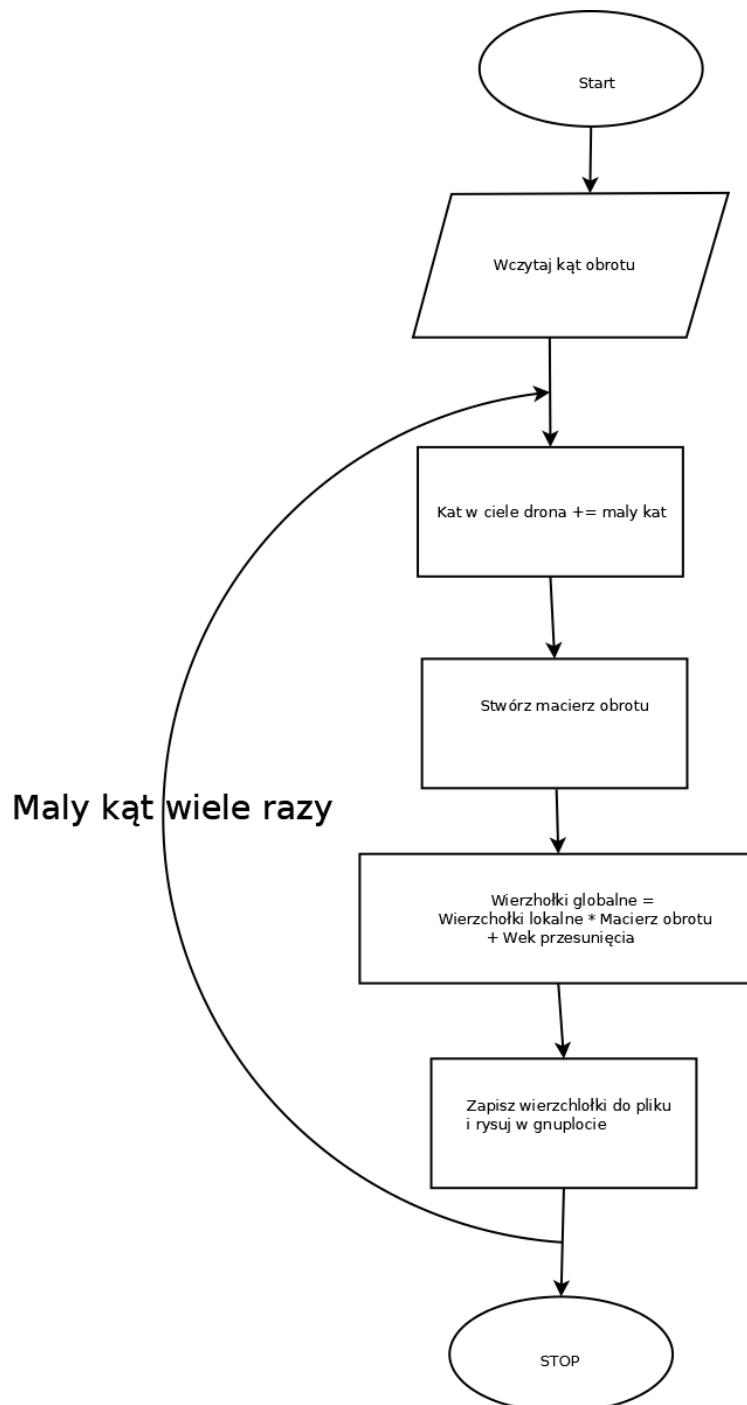


1. Obrót

Dron ma zapisane współrzędne lokalne i globalne

Każdy z wierzchołków lokalny przemnażamy przez macierz obrotu (Środek drona w układzie lokalnym ma współrzędne (0,0,0), więc obróci się dobrze) I przesuwamy o zapisany wektor aktualnego położenia drona. Dzielimy podany kąt na mniejsze i obracamy wiele razy o małe kąty.



2. Ruch do przodu z unoszeniem, opadaniem

Za pomocą sinusa i cosinusa kąta aktualnego obrotu drona tworzę wektor „wypadkowy” dla kierunków X i Y

Następnie robie to samo dla podanego kąta opadania/wnoszenia dla kierunków Z oraz wypadkowego kierunku X i Y

Co daje mi wektor w kierunku opadania / wznoszenia. Następnie do wierzchołków Globalnych dodać ten wektor (zmienić wektor położenia drona) i wyrysować gnuplocie. Powtórzyć tyle razy ile podana odległość

