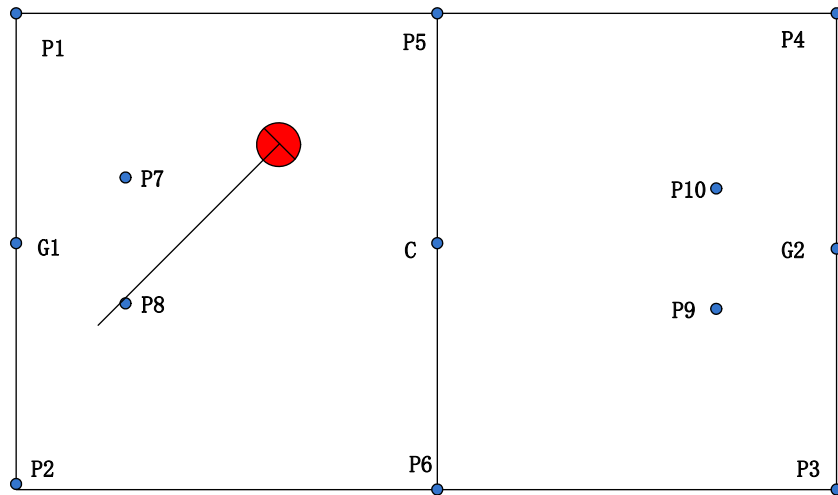


第三次作业

题目：已知 2 个点的信息,定位自己的绝对坐标。



设图中 $C(0,0)$, $P1(-52.5,-32)$, $P2(-52.5, 32)$, $P3(52.5,32)$, $P4(52.5,-32)$, $P5(0,-32)$, $P6(0,32)$, $P7(-30,-7)$, $P8(-30, 7)$, $P9(30,7)$, $P10(30, -7)$, $G1(-52.5,0)$, $G2(52.5,0)$

随机得到附近 2 点距离自己的信息(r, θ), r 表示目标点距离自己的距离, θ 表示以自己中心的极角. (顺时针 $(0, 180)$, 逆时针 $(0, -180)$). 计算自己的位置。

输入示例: $(P8 \ 22 \ 0) \ (P7 \ 27.7 \ 30)$

$(P8 \ 22 \ 0) \ (P7 \ 10.4 \ 30)$

$(P8 \ 14 \ -30) \ (P7 \ 14 \ 30)$

$(C \ 10 \ 45) \ (P5 \ 43.17 \ 76.65)$

求出机器人在场上的绝对位置。

第一个案例的输出为: $px=-8.2$, $py=10.14$;