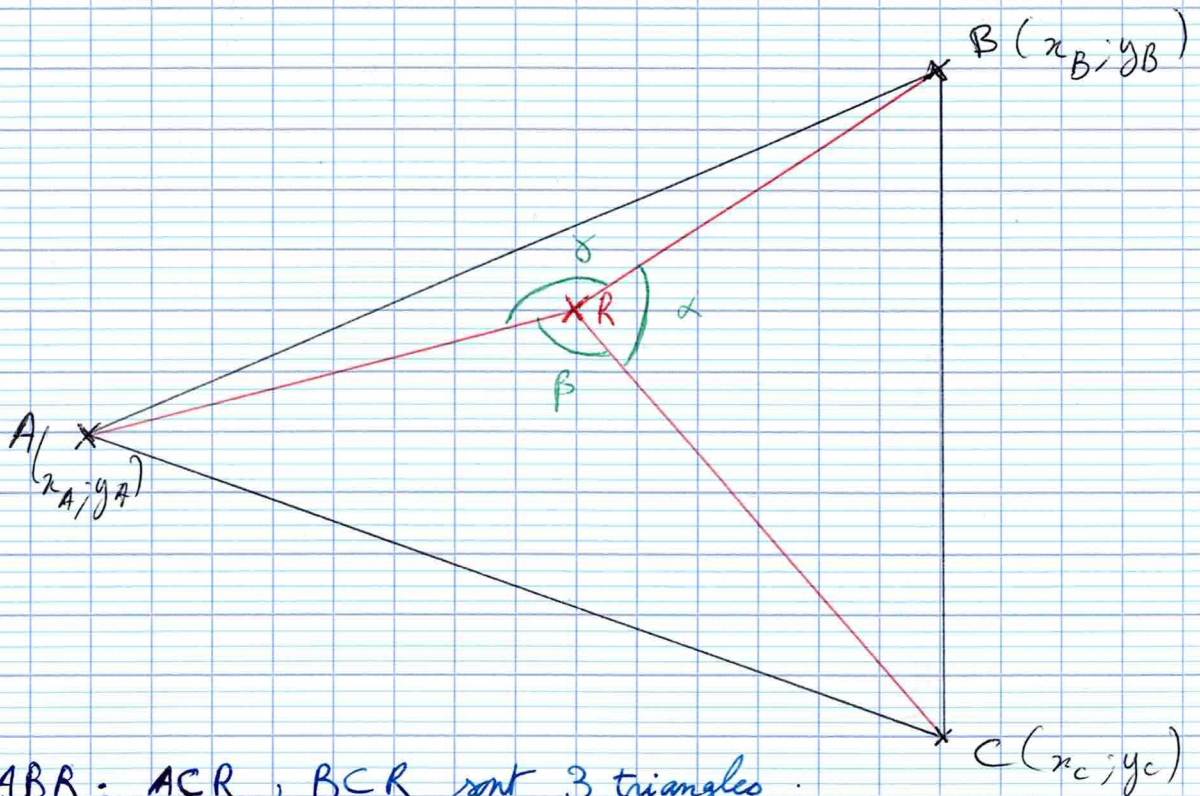


Triangulation par les angles



ABR, ACR, BCR sont 3 triangles :
 - la somme des angles vaut 180°

ABC est un triangle dont les 3 angles sont connus

Cela crée un système à
 6 équations 6 inconnues

$$\begin{cases} \gamma + \widehat{ABR} + \widehat{BAR} = 180^\circ \\ \beta + \widehat{ACR} + \widehat{CAR} = 180^\circ \\ \alpha + \widehat{BCR} + \widehat{CBR} = 180^\circ \\ \widehat{ABR} + \widehat{CBR} = \widehat{ABC} \\ \widehat{ACR} + \widehat{BCR} = \widehat{ACB} \\ \widehat{BAR} + \widehat{CAR} = \widehat{BAC} \end{cases}$$

x balises de position connues

— distances connues

x rebot

— distances inconnues

∠ angles mesurés

Créez un programme
 prenant en entrée les positions et
 distances connues et les
 angles mesurés et qui
 retourne la position du
 rebot