% COORDINATION TRANSFORM FUNCTION

%

% Kullanım: [ T ] = transform( M, i );

% Vahid. K. Alilou

% Department of Computer Engineering

% The University of Semnan

%

% July 2013

%{

-------------------------------

R değişkeni,

(

sinüs, cosinüs ,0

-sinüs, cosinüs ,0

0 , 0 ,1

)

açıyı kullanarak bir matrise dönüştürür.

Örnek R çıktısı:

-0.9691 0.2469 0

-0.2469 -0.9691 0

0 0 1.0000

-------------------------------

XRef,YRef,ThRef değişkenleri,

1. satırdaki x,y ve açı değerleridir. Referans olarak bu değerleri alır.

-------------------------------

M değişkeni,

Fonksiyona gelen parmak izinin veritabanına dönüştürülmüş halidir.

-------------------------------

B değişkeni,

(

M(i,1)-XRef,

M(i,1)-YRef,

M(i,1)-YRef

)

M(i,1) for dönügüsü içinde i değerini artırarak hesaplanıyor. satır satır değer çekiyor.

Bunları bir matrise dönüştürüyor(M ve Ref değerleri hemen yukarıda açıklanmıştır.)

Örnek B çıktısı:

-36.0000

-38.0000

3.3544

-------------------------------

Özet:

Bu fonksiyon parmak izini veritabanı haliyle alır. Oluşturulan R ve B matrislerini çarpar.

Çarpımın sonucunu T değişkenine atar ve T'yi return eder.

Örnek T çıktısı(sadece 1 satır):

14.5358 3.7028 3.0387 0

%}