* Input: nhập lần lượt tọa độ (x,y) các điểm A, B, C
* Output: in ra màn hình kết quả 3 điểm của tam giác sau khi tịnh tiến, phóng to, thu nhỏ và quay

\*Ta định nghĩa:

- Hoành độ (x) các điểm của tam giác là các phần tử A[0], B[0], C[0]

- Tung độ (y) các điểm của tam giác là các phần tử A[1],B[1],C[1]

* Phương thức TinhTien(): đăt m,n là tọa độ vector, 3 đỉnh của tam giác sẽ tịnh tiến theo vector (m,n) theo công thức tổng quát:

x= x+m

y= y+n

* Phương thức PhongTo(): đặt m, n lần lượt là tỉ lệ phóng to của 3 đỉnh trong tam giác theo x, y. Công thức tổng quát:

x= x\*m

y=y\*n

* Phương thức ThuNho(): đặt m, n lần lượt là tỉ lệ thu nhỏ của 3 đỉnh trong tam giác theo x, y. Công thức tổng quát:

x= x/m

y=y/n

* Phương thức Quay(): đặt m,n là 1 điểm cố định, tam giác sẽ quay xung quanh một điểm có tọa độ (m,n) với góc quay được truyền vào (float goc)

Đặt x là góc quay (đơn vị radian) tính theo công thức:

x = goc \* 3.14159 / 180

Tọa độ của các điểm trong tam giác khi quay theo một góc cho trước sẽ được tính theo công thức tổng quát:

Tạm gọi newX, newY lần lượt là các hoành độ, tung mới của 3 đỉnh trong tam giác sau khi quay

newX = m + (x - m) \* cos(x) - (y - n) \* sin(x)

newY = n + (x - m) \* sin(x) + (y - n) \* cos(x)