**前方交会流程图**

添加控件

创建Sub过程

添加模块

创建度分秒转度

度转弧度的函数

定义数组存储度和弧度值

调用函数

定义变量，读取坐标值

结束Sub过程

计算精度限差并输出

计算坐标值并输出