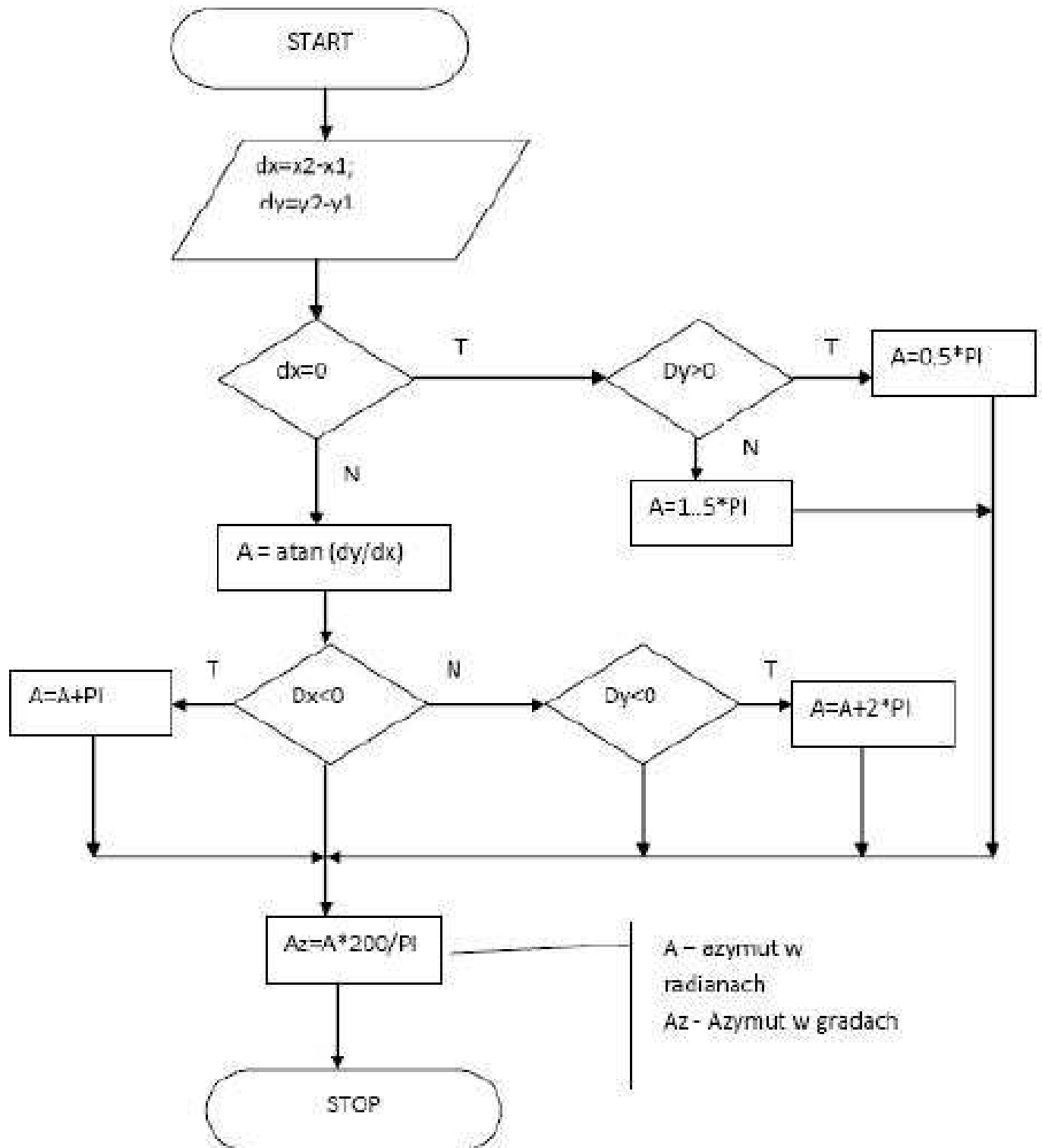


SCHEMAT BLOKOWY OBLICZENIA AZYMUTU

na podstawie danych współrzędnych 2 punktów - początku wektora P(x1, y1) i końca K(x2, y2)



II Metoda obliczenia azymutu – wykorzystanie funkcji atan2(dy, dx) języka C i $M_PI = PI$
 $200/M_PI$ – RO[gradowe]

$$\Delta X_{PK} = dx = x2 - x1; \quad \Delta Y_{PK} = dy = y2 - y1;$$

Pseudokod zapisu funkcji az2(x1, y1, x2, y2) – lista kroków

Wczytaj x1, y1, x2, y2

Oblicz $dx = x2 - x1$; $dy = y2 - y1$

$Azg = \text{atan2}(dy/dx) * 200/M_PI$ // $M_PI = PI$ w bibliotece math.h języka C

Zwróć wartość Azg // azymut w radianach