

Schummelblatt

Wenn euch die Umsetzung der eigenen Formel aus dem Applet große Probleme bereitet, könnt ihr auch mit einer anderen Formel arbeiten:

$$\angle z = RAD_TO_DEG(\text{atan2}(-x, -y) + \pi)$$

Damit lässt sich der Drehwinkel über die Arduino-Konstante RAD_TO_DEG und die Standardfunktion atan2() auch ohne Fallunterscheidung berechnen!
Die irrationale Zahl π ist hierbei für euch im Arduino als Konstante PI hinterlegt.

Wenn euch die Umsetzung der eigenen Formel aus dem Applet große Probleme bereitet, könnt ihr auch mit einer anderen Formel arbeiten:

$$\angle z = RAD_TO_DEG(\text{atan2}(-x, -y) + \pi)$$

Damit lässt sich der Drehwinkel über die Arduino-Konstante RAD_TO_DEG und die Standardfunktion atan2() auch ohne Fallunterscheidung berechnen!
Die irrationale Zahl π ist hierbei für euch im Arduino als Konstante PI hinterlegt.

Wenn euch die Umsetzung der eigenen Formel aus dem Applet große Probleme bereitet, könnt ihr auch mit einer anderen Formel arbeiten:

$$\angle z = RAD_TO_DEG(\text{atan2}(-x, -y) + \pi)$$

Damit lässt sich der Drehwinkel über die Arduino-Konstante RAD_TO_DEG und die Standardfunktion atan2() auch ohne Fallunterscheidung berechnen!
Die irrationale Zahl π ist hierbei für euch im Arduino als Konstante PI hinterlegt.

Wenn euch die Umsetzung der eigenen Formel aus dem Applet große Probleme bereitet, könnt ihr auch mit einer anderen Formel arbeiten:

$$\angle z = RAD_TO_DEG(\text{atan2}(-x, -y) + \pi)$$

Damit lässt sich der Drehwinkel über die Arduino-Konstante RAD_TO_DEG und die Standardfunktion atan2() auch ohne Fallunterscheidung berechnen!
Die irrationale Zahl π ist hierbei für euch im Arduino als Konstante PI hinterlegt.