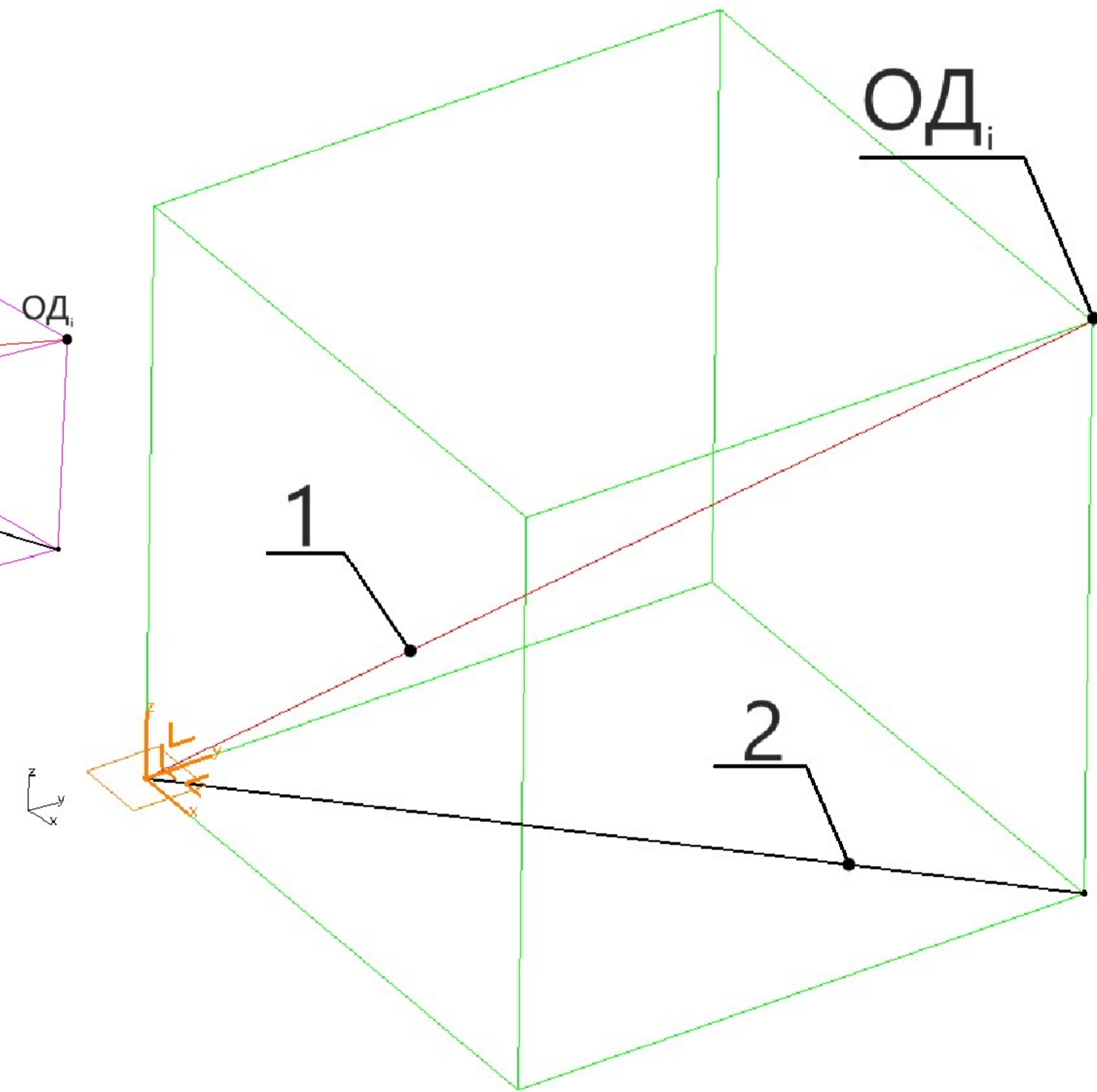
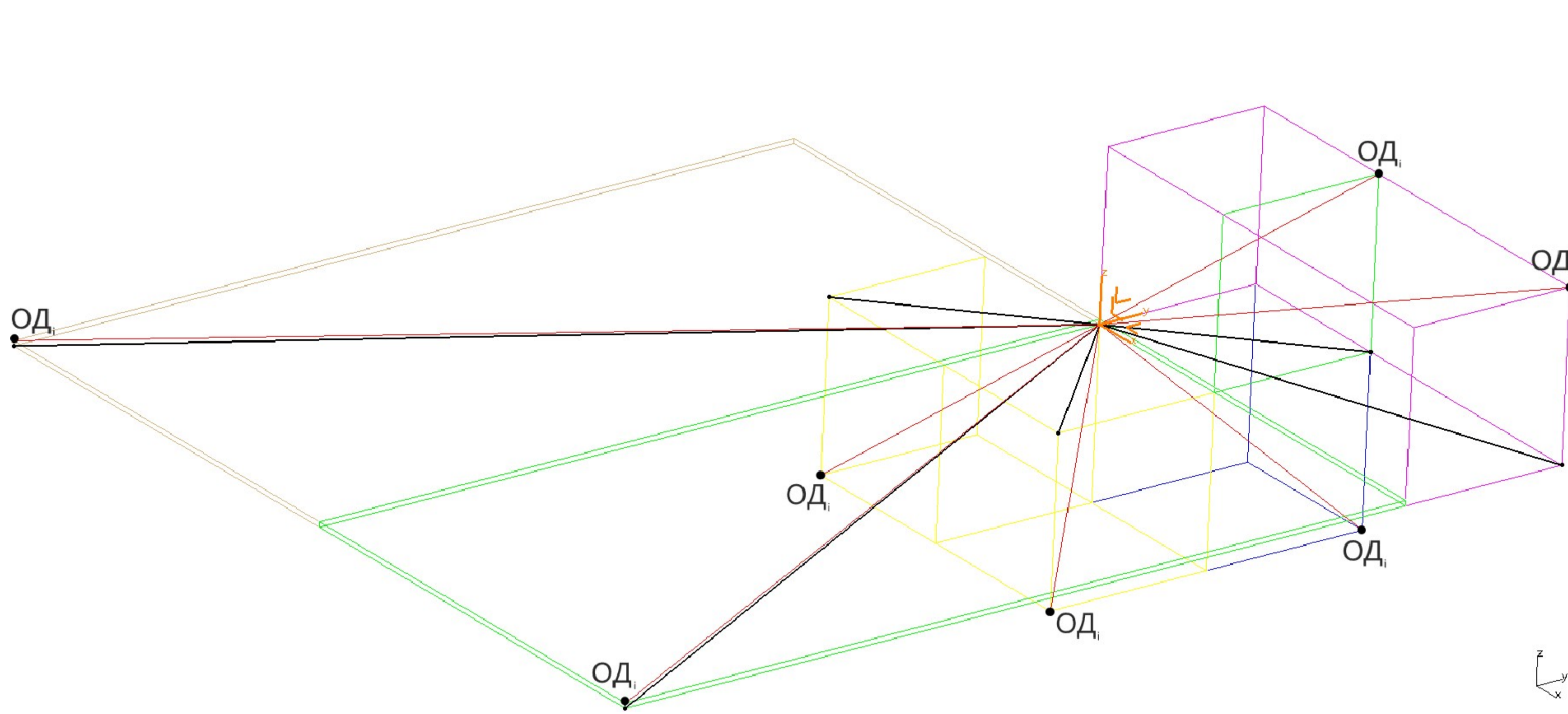


Кожна OD має своє положення в просторі відносно початку координат. Завдяки датчику дальності визначається дальність до кожної OD та два куту a та b , що необхідні для визначення координат $(x_{OD_i}, y_{OD_i}, z_{OD_i})$ відносно $OD/BASE$.
 Це досягається за рахунок того, що випромінювач має положення, що описується двома кутами:

- перший кут a відносно площини XY ;
- другий кут b відносно площини XZ .



спрощення визначення координат, де положення OD_i однією із вершин цього паралелепіпеда.

Зображено паралелепіпед, де 1 віддаленість OD_i початку координат, 2 - проекція віддаленості.