

クォータニオン(四元数)とは？

○3つの虚数(*i, j, k*)※と実数を用いて4次元の表現ができる複素数のこと。
クォータニオンで4次元の座標を表し、その内3つの座標をそれぞれ *x, y, z*座標にあてはめる事で3次元の表現ができる。
→虚数に特殊な関係性を持たせることで回転の表現が可能になる！

実数 → *w*座標
(ふだん別次元に隠してある)

*i*の係数 → *x*座標

*j*の係数 → *y*座標

*k*の係数 → *z*座標

※*i, j, k*以外で表す事も多い。

1 + 2*i* + 3*j* + 4*k*

↓

w *x* *y* *z*

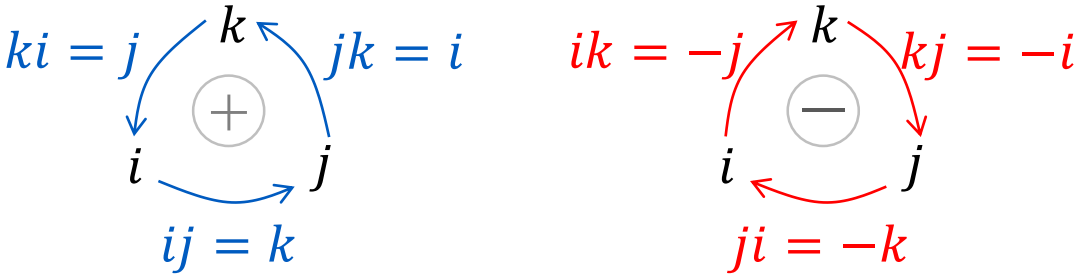
(1 , 2 , 3 , 4)

<虚数*i, j, k*の性質>

※虚数：本来存在しない性質をもつ数。⇔ 対義語：実数(1、-2、0.1、√5…等)
実数と虚数の和を複素数と呼ぶ。

$i^2 = -1 \quad j^2 = -1 \quad k^2 = -1$

かける順番を入れ替えると
結果が異なる！！

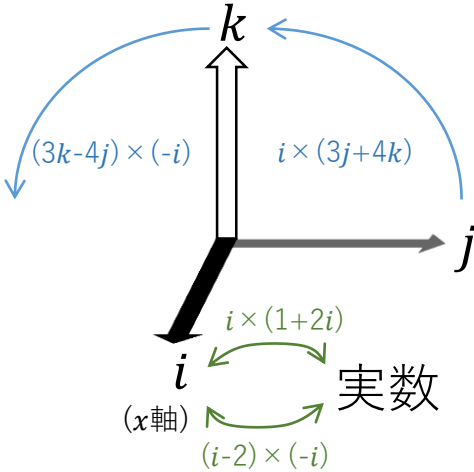


(例)点(1, 2, 3, 4)を、*x*軸(*i*)を回転軸として180° 回転

$(1 \times \cos 90^\circ + i \times \sin 90^\circ) \times (1 + 2i + 3j + 4k) \times (1 \times \cos 90^\circ - i \times \sin 90^\circ)$

$= i \times (1 + 2i + 3j + 4k) \times (-i)$
↓ ← 「*i* × (…)」を計算
 $= (i - 2 + 3k - 4j) \times (-i)$
↓ ← 「(…) × (-*i*)」を計算
 $= (1 + 2i - 3j - 4k)$

90° の回転が2回起こり、
点(1, 2, -3, -4)まで回転した！



【任意の角度 θ の回転】結局どうしたらいい？

回転したい角度を θ 、回転軸の虚数を★としたとき

$(\cos \frac{\theta}{2} + \star \times \sin \frac{\theta}{2}) \times (\text{クォータニオン}) \times (\cos \frac{\theta}{2} - \star \times \sin \frac{\theta}{2})$

この処理を行う事によって、★以外の成分のみ θ 回転できる！

※回転の向きが逆だったら、角度をマイナスにしよう。