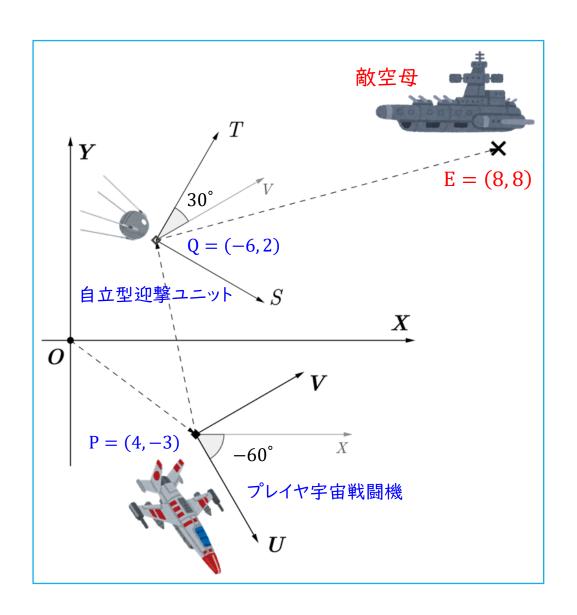
《 発展問題 》

【状況①】

プレイヤの宇宙戦闘機がワールド座標系で P = (4, -3) の位置にあり、ローカル座標系UV を持っている。

【状況②】

宇宙戦闘機から射出された自立型迎撃ユニットが UV座標系で Q = (-6, 2) の位置にあり、ローカル座標系ST を持っている。また、自立型迎撃ユニットは高性能のレーダー機能を持っており、ST座標系で E = (8, 8) の位置に 敵勢力の空母を探知した。



【ミッション(1)】 敵空母のワールド座標を求めよ。

敵空母の位置を作戦本部にワールド座標で報告しなければいけないが、システム不調により自動報告が起動しない。敵空母のワールド座標を同時座標系を使って算出し、作戦本部に報告せよ。ただし、状況①、②で得た座標や座標系情報は参照できるものとする。

【解】

プレイヤ宇宙戦闘機のモデル
$$^{XY}M_{UV} = \begin{pmatrix} \cos(-60^\circ) & -\sin(-60^\circ) & 4 \\ \sin(-60^\circ) & \cos(-60^\circ) & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/2 & \sqrt{3}/2 & 4 \\ -\sqrt{3}/2 & 1/2 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
 自立型迎撃ユニットのモデル $^{UV}M_{ST} = \begin{pmatrix} \cos 30^\circ & -\sin 30^\circ & -6 \\ \sin 30^\circ & \cos 30^\circ & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 & -1/2 & -6 \\ 1/2 & \sqrt{3}/2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

とおけば、ワールド変換行列 XYM_{ST} は

$$\begin{array}{l}
xy_{M_{ST}} = xy_{M_{UV}} \cdot y_{M_{ST}} \\
= \begin{pmatrix} 1/2 & \sqrt{3}/2 & 4 \\ -\sqrt{3}/2 & 1/2 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 & -1/2 & -6 \\ 1/2 & \sqrt{3}/2 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
= \begin{pmatrix} \sqrt{3}/2 & 1/2 & 1 + \sqrt{3} \\ -1/2 & \sqrt{3}/2 & -2 + 3\sqrt{3} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

よって、ST座標系における敵空母の位置ベクトル $^{ST}en = \begin{pmatrix} 8 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix}$ 、ワールド座標系における敵空母の位置ベクトル ^{XY}en とおけば

$$\begin{aligned}
x^{Y} e n &= {}^{XY} M_{ST} \cdot {}^{ST} e n \\
&= \begin{pmatrix} \sqrt{3}/_{2} & 1/_{2} & 1 + \sqrt{3} \\ -1/_{2} & \sqrt{3}/_{2} & -2 + 3\sqrt{3} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 8 \\ 8 \\ 1 \end{pmatrix} \\
&= \begin{pmatrix} 5 + 5\sqrt{3} \\ -6 + 7\sqrt{3} \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

: 敵空母のワールド座標は $(5+5\sqrt{3}, -6+7\sqrt{3})$

岡山情報ITクリエイター専門学校

【ミッション②】敵空母のUV座標系における座標を求めよ。

敵空母のワールド座標を作戦本部に報告後、プレイヤに敵空母を迎撃するよう命令が下った。迎撃ミサイルへの目標設定は宇宙戦闘機のローカル座標で自動的に設定されるシステムになっている。しかし、現在はシステム不調のため自動補足できない。ミッション①で求めた敵空母のワールド座標をプレイヤのローカル座標に変換し、迎撃ミサイルのシステムに直接設定せよ。ただし、状況①、②で得た座標や座標系情報は参照できるものとする。

【解】

ミッション①より、ワールド座標系における敵空母の位置ベクトルは XY e $n=\begin{pmatrix}5+5\sqrt{3}\\-6+7\sqrt{3}\\1\end{pmatrix}$ である。

ここで、ワールド座標系からプレイヤ宇宙戦闘機のローカル座標系への変換行列 UVMxv は

$$\begin{array}{l}
\mathbf{UV}\mathbf{M}_{XY} = (\mathbf{^{XY}}\mathbf{M}_{UV})^{-1} \\
= \frac{1}{\det^{XY}\mathbf{M}_{UV}} \cdot \widehat{\mathbf{^{XY}}\mathbf{M}_{UV}} \\
= \frac{1}{1} \cdot \begin{pmatrix} 1/2 & \sqrt{3}/2 & 0 \\ -\sqrt{3}/2 & 1/2 & 0 \\ -(4+3\sqrt{3})/2 & (3-4\sqrt{3})/2 & 1 \end{pmatrix} \\
= \begin{pmatrix} 1/2 & -\sqrt{3}/2 & -(4+3\sqrt{3})/2 \\ \sqrt{3}/2 & 1/2 & (3-4\sqrt{3})/2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

よって、プレイヤ宇宙戦闘機のローカル座標系における敵空母の位置ベクトルは UVen は

$$\begin{aligned}
& = \begin{pmatrix}
1/2 & -\sqrt{3}/2 & -(4+3\sqrt{3})/2 \\
\sqrt{3}/2 & 1/2 & (3-4\sqrt{3})/2 \\
0 & 0 & 1
\end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix}
5+5\sqrt{3} \\
-6+7\sqrt{3} \\
1
\end{pmatrix} \\
& = \begin{pmatrix}
-10+4\sqrt{3} \\
6+4\sqrt{3} \\
1
\end{pmatrix}$$

 \therefore プレイヤ宇宙戦闘機のローカル座標系における敵空母の座標は $(-10 + 4\sqrt{3}, 6 + 4\sqrt{3})$