6.ベクトルの計算

ベクトルの計算は以下のように定義される。 kはスカラーであり、 $\underline{a}(1,2), \underline{b}(2,3)$ なら、

$$\overrightarrow{ab} = (2 - 1, 3 - 2) = (1, 1)$$

$$\overrightarrow{ba} = (2 - 1, 3 - 2) = (-1, -1)$$

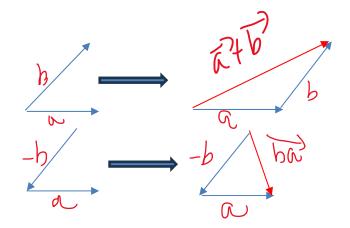
$$\vec{a} + \vec{b} = (1+2,2+3)=(3,5)$$

$$\vec{a} - \vec{b} = (1-2,2-3)=(-1,-1)$$

$$k\vec{a} = (k^*1, k^*2) = (k, 2k)$$

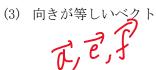
$$\vec{a}/k = (1/k,2/k)$$

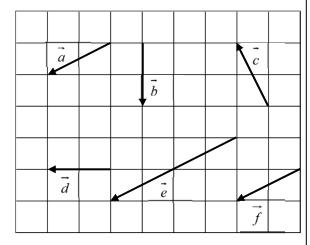
6. 計算の図示



1

右の図において、次のベクトルを選べ。





2

右の図に、次のベクトルを図示し、 それぞれの大きさを求めよ。

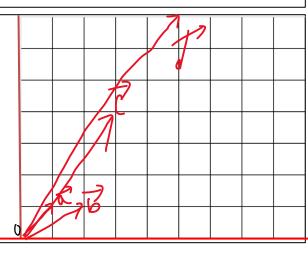
原点は0とする。

$$\vec{a} = (1, 1)$$

$$\vec{b} = (2, 1)$$

$$\vec{c} = (3, 4)$$

 $\vec{d} = (5, 7)$



3

右の図に, 次のベクトルを図示せよ。

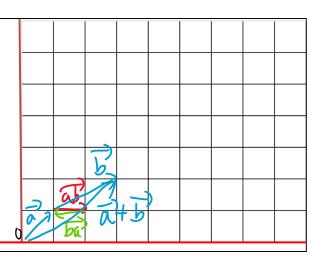
また、それぞれの成分を出せ。

原点は0とし、 $\underline{a} = (1,1), \underline{b} = (2,1)$ とする。

$$\overrightarrow{ab} = (2-1)|-1| = (1,0)$$

$$\overrightarrow{ba} = (1-2,1-1) = (-1,0)$$

$$\overrightarrow{a} - \overrightarrow{b} = (-1,0)$$



2 3 $\overline{\alpha}$ -2 \overline{b} = (3.1 - 2.3, 3.(-2) - 2.(-2)) = (-3, -2) a = (1, -2), b = (3, -2)のとき、3a - 2b を成分で表せ。 大きさを求めよ。 大きさ = $\sqrt{9+4}$ = $\sqrt{13}$

3

次の内積を求めよ。

- (1) $|\vec{a}|=3$, $|\vec{b}|=2$, $\vec{a} \succeq \vec{b}$ のなす角が 45° のときの,内積 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 3 \cdot 2 \cdot (5)$ 十分 $= 3 \cdot \sqrt{2}$
- (2) $\vec{a} = (2, -4), \vec{b} = (5, 3)$ のときの、内積 $\vec{a} \cdot \vec{b} = 1$ 0 2 = -2

4 (1) でルート $COS G = \frac{-29}{58.54} = -5$ 次の問いに答えよ。 $G = \frac{-29}{58.54} = -5$ 第 $G = \frac{-29}{58.54} = -$

- (1) 2 つのベクトル \vec{a} = (3, 7), \vec{b} = (-5, -2)のなす角 θ を求めよ。
- (2) \vec{a} = (2, -4), \vec{b} = (5+x, 3+x)が垂直であるとき, x の値を求めよ。 (0+2)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-12-4)(-1
- 5

物体Aは速度 $\vec{v}=(1,2)[/s]$,初期位置p0 = (2,3)であり、その状態でt = 3[/s] 経過した。t秒後の物体Aの座標p(x座標,y座標)を求めよ。 $p_=$ p0 + $\sqrt{}$

6

A B

球Aと球Bの中心の座標を A(Xa,Ya),B(Xb,Yb)とする。 半径をrとする。

AとBの最短距離をdとすると、

$$d = \sqrt{(\chi_0 - \chi_0)^2 + (\chi_1 + \chi_0)^2}$$

となり、

のとき、AとBは衝突している。

これをベクトルで考えると、

$$\overrightarrow{AB} = (\chi_b - \chi_b, \gamma_b - \gamma_b)$$

であり、この大きさが距離なので、

$$|\overrightarrow{AB}| < 2$$

のとき、AとBは衝突している。

次の座標から、以下の4つのベクトルを作成せよ。 a(1, 2), b(3, 4), c(-1, 5), d(-2, -3)

 $\overline{bc} = (-4,1)$ $\overline{da} = (3,5)$

ab, bc, cd, da

2

右の点について考える。

- 1. aからbに向かうベクトルを求めよ。
- 2. bからaに向かうベクトルを求めよ。

a(-1,2)

3

右の点について考える。

1. aからbに向かうベクトルを求めよ。

1. 05= (xb-xa, xb- ya)

b(xb,yb)

b(5,7)

a(xa,ya)

2. \overrightarrow{ab} を正規化したものを \overrightarrow{n} とする。aがその際にt[/s]でbたどり着くための速度ベクトルを求めよ。 解答には $|\overrightarrow{ab}|$ を使用して良い。

 $\sqrt{=n}$

4

あるオブジェクトが、常にプレイヤーを正面にとらえて欲しい。

P(px, py), 0(ox, oy) とすると、

右図の前の式を求めよ。

P= (Px-Ux, Py-Cy

5

次の運動をする物体を考える。

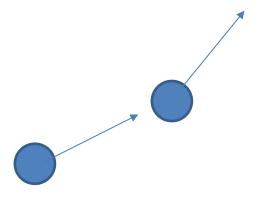
加速度: \vec{a} ,現在地: \vec{P} , 初速度: $\vec{v0}$, 初期位置: $\vec{p0}$ とする。

経過時間はtとする。

 $1.t = 0 \sim t = 3$ のとき、 $\overrightarrow{v0} = (1,2), P0 = (1,1), \vec{\alpha}(1,0)$

 $2.t = 3 \sim t = 5$ のとき、物体Aは30°回転し、 $\vec{\alpha}(1,1)$ となる。

1と2、それぞれの状況でのPの式を立てよ。



ナミろのてき P= P0+ Vo. t + = dt2 = (1,1)+(1,2)++=(1,0)++2 = (= (= 2+++1,2++1) Po=(-1.9+3+1,6+1)=(19,7) Va = Va+dt = (4,2) 入りいい回転は厚紅なた回転なので、 Vo = (40530°-25in30°,45in30°+2cos30°) $=(2\sqrt{3}-1,2+\sqrt{3})$ 2,7 P= Po+ Vo++ 2 d+2 = (7)+(4,2)++=(1,1)+2 $=(\frac{17}{2},7)+(25-1,2+13)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac{1}{2}(1,1)++\frac$ = $\left(\frac{1}{2}t^2 + (26-1)t + \frac{19}{2}, \frac{1}{2}t^2 + (26)t + 7\right)$

1.空間(3次元)ベクトル

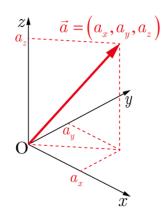
これまでは2次元のベクトルについて考えてきましたが、ベクトルは実際には三次元で使用される事が主になります。

例えば、三次元ベクトルdを例示すると

$$\vec{a} = (ax, ay, az)$$

となり、

z方向の成分も持つベクトルとなります。



3.外積

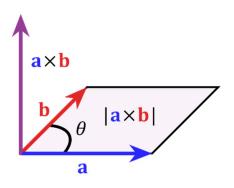
三次元ベクトルには外積という概念が存在します。 $\vec{a} = (ax, ay, az), \vec{b} = (bx, by, bz)$ とすると、

外積 = $\vec{a} \times \vec{b}$ = (ay*bz – az*by, az*bx –ax*bz, ax*by – ay*bx)

これにより何が求まるかというと、

 \vec{a} と \vec{b} の両方に対して垂直なベクトルが求まります。

$\vec{a} \times \vec{b} \perp \vec{a}$ かつ $\vec{a} \times \vec{b} \perp \vec{b}$



また、外積の大きさは 上図のような \vec{a} と \vec{b} で描かれる**平行四辺形の面積 と等しい**という性質があります。 なので、次の性質が成り立ちます。

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}||\vec{b}|sin\theta$$

<u>2.3 次元ベクトルの計算</u>

 $\vec{a} = (ax, ay, az), \vec{b} = (bx, by, bz)$ とする。 正規化された単位ベクトルを \vec{n} とする。

$$\vec{a} + \vec{b} = (ax + bx, ay + by, az + bz)$$

$$\vec{a} - \vec{b} = (ax - bx, ay - by, az - bz)$$

$$k \vec{a} = (k * ax, k * ay, k * az)$$

$$\vec{a}/k = (k * ax, k * ay, k * az)$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$$

$$\vec{n} = \frac{\vec{a}}{|\vec{a}|}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = ax * bx + ay * by + az * bz$$

三次元に拡張されただけで、二次元と基本的に同じです。 これ以外でも殆どのベクトルの計算は、

二次元ベクトルの計算にz成分を追加しただけになります。

手計算での公式の確認などは基本的に二次元でやりましょう。ここでは、3次元によって新たに出現した概念などを扱っていきます。

• 基本問題

 $\vec{a}(1,2,3), \vec{b}(3,2,1)$ とする。

$$\vec{a} + \vec{b} = (4,4,4)$$

$$\vec{a} - \vec{b} = (-2,0,2)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 3+4+3=|0|$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{2+4+9} = \sqrt{4+9} = \sqrt{4+9}$$

$$\vec{a} \circ \vec{b} = \sqrt{4+9} = \sqrt{4+9} = \sqrt{4+9}$$

$$\vec{a} \circ \vec{b} = \sqrt{4+9} = \sqrt{4+9} = \sqrt{4+9}$$

$$\vec{a} \circ \vec{b} = \sqrt{4+9}$$

$$\vec{b} \circ \vec{b} = \sqrt{4+9}$$

$$\vec{b}$$

 $ec{a}, ec{b}$ で描かれる平行四辺形の面積

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = 4 \int_{0}^{\infty} |\vec{a} \times \vec{b}| dt$$

球Aと球Bの中心の座標を A(Xa,Ya,Za),B(Xb,Yb,Zb)とする。 半径をrとする。

AとBの最短距離をdとすると、

d = \(\(\langle \lan

となり、

d< 2r

のとき、AとBは衝突している。

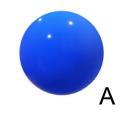
これをベクトルで考えると、

 $\overrightarrow{AB} = (\chi_b - \chi_a) / b / \alpha, Z_b - Z_a$

であり、この大きさが距離なので、



のとき、AとBは衝突している。



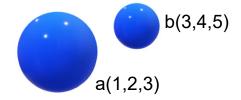


2

W=(2,2,2)

右の点について考える。

1. aからbに向かうベクトルを求めよ。



3

あるオブジェクトが、常にプレイヤーを正面にとらえて欲しい。

P(px, py, pz), 0(ox, oy, oz) とすると、

右図のずの式を求めよ。

(Px - bx, Py-Oy, Uz-P

Player

<u>4</u>

ある面の中に交差するベクトル \vec{a} , \vec{b} がある。

 $\vec{a}=(1,2,3), \vec{b}=(3,2,1)$ $\vec{b}\times\vec{b}=(2-6,9-1,2-6)=(-4,8,-9)$

とすると、その面に垂直なベクトルを一つ求めよ。

 $\vec{a} \times \vec{b} \qquad |\vec{a} \times \vec{b}| = ||\vec{a}|| ||\vec{b}|| \sin\theta$

5

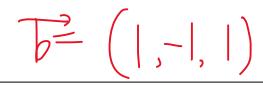
ある面に垂直なベクトルを求めることで、

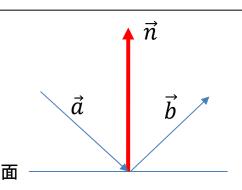
その面で反射した際の反射ベクトルを求める事が出来る。

垂直なベクトルを \vec{n} =(0,1,0)とする。

入射ベクトルを $\vec{a} = (1,1,1)$ とする。

反射ベクトルがを求めよ。





面に沿って 真横から見た図

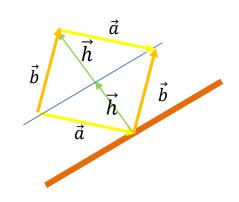
1.面法線と内積による反射の導出

ある面に対しての入射ベクトルを \vec{a} 反射ベクトルを \vec{b} ,面法線を \vec{n} とする。 \vec{a} から \vec{n} への射影ベクトル \vec{h} は

 $\vec{h} = \vec{n} |\vec{a}| \cos\theta$

反射は右図のようなベクトル経路を取る。 よって、

$$\vec{b} = 2 \vec{h} + \vec{a}$$



上記のような形で、 面法線と内積で反射ベクトルを求められる。

1

次の外積によって求められる法線ベクトルを答えよ(正規化しなくてよい)。

また、 \vec{a} , \vec{b} において \vec{b} 方向の射影ベクトル \vec{h} を求めよ。

なお、 $\vec{a} = (1,2,3)$, $\vec{b} = (-1,2,-3)$, $\vec{c} = (2,4,6)$ とする。

ZxB=(-12, 6, 4) Bx7=(24,0,-8)

 $\vec{a} \times \vec{b}$, $\vec{b} \times \vec{c}$, $\vec{c} \times \vec{a}$

R= -1(-1,2,-3)

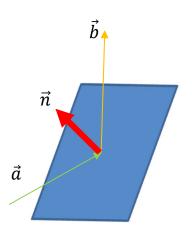
 $=\frac{1}{\sqrt{14}}(6,-12,18)$

2

次の衝突状態の反射について考える。

入射ベクトル $\vec{a}=(1,2,3)$, 反射面上のベクトル $\vec{b}=(2,3,4)$, $\vec{c}=(4,3,2)$ とする。

面の法線ベクトル: \vec{n} , \vec{a} から \vec{b} への射影ベクトル: \vec{h} , 反射ベクトル: \vec{l} を求めよ。



正2成十尺二年(1,2,3

1.2次元ベクトル回転

ベクトル成分は常に原点からの成分として考えられる。

そのため、2次元ベクトルの回転は原点基準での座標回転と同じである。

したがって, 点P(a, b) を原点のまわりに θ だけ回転させた点Qの座標は

 $Q(a\cos\theta - b\sin\theta, a\sin\theta + b\cos\theta)$

となる。

であったので、2次元ベクトル回転は

 $\vec{p} = (x\cos\theta - y\sin\theta, x\sin\theta + y\cos\theta)$

3.3次元ベクトル回転

3次元ベクトルの回転を考える。 全ての回転は、

- ·x軸上の回転
- ・y軸上の回転
- ·z軸上の回転

の組み合わせで表せる。

各軸上の回転は2次元ベクトルの回転と同じであるので、

4.3次元ベクトルでの図形回転(原点基準)

図示するのが難しいので図示は省略するが、 2次元ベクトルと同じで、全ての頂点に向かう ベクトルを作成して回転させる。

• 基本問題

1.次の2次元ベクトルをΘ=30°回転させよ。

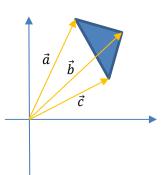
$$\vec{a} = (3,4)$$

$$\overline{R} = (3.105\theta - 45h f)$$

$$3.5h \theta + 4.75 f,$$

$$\overline{R} = \left(\frac{3.5 - 4}{2.2} \frac{3 + 4.75}{2} \right)$$

2.2次元ベクトルでの図形回転(原点基準)



図形を描く頂点それぞれに 原点からのベクトルが伸びて いると考える。

それらのベクトルを回転させれば、その成分が回転した 図形の座標になる。

 $\vec{a} = (x\cos\theta - y\sin\theta, x\sin\theta + y\cos\theta)$

 $\vec{b} = (x\cos\theta - y\sin\theta, x\sin\theta + y\cos\theta)$

 $\vec{c} = (x\cos\theta - y\sin\theta, x\sin\theta + y\cos\theta)$

x軸上の回転:

 $\vec{p} = (x, y\cos\theta - z\sin\theta, y\sin\theta + z\cos\theta)$ v軸上の回転:

 $\vec{p} = (x\cos\theta + z\sin\theta, y, -x\sin\theta + z\cos\theta)$ Z軸上の回転:

 $\vec{p} = (x\cos\theta - y\sin\theta, x\sin\theta + y\cos\theta, z)$

導出は省くが、

それぞれの軸に対して考えれば上記が出る。

x軸上に θ =~, y軸上に θ =~, z軸上に θ =~ とそれぞれやって、求める。

2次元ベクトルとの比較としては、 作成するベクトルの数が多くなるのと、 計算過程が3倍になることである。

2.次の3次元ベクトルを x軸上でθ=60°回転させよ。

 $\vec{b} = (3,4,5)$ $\vec{b} = (3,4,5)$ $\vec{b} = (3,4,5)$ $\vec{b} = (3,4,5)$

 $=(3,\frac{10-5\sqrt{3}}{2},\frac{4\sqrt{3}+5}{2})$

1

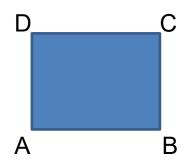
次の2次元図形を回転させる。A(2,2),B(4,2),C(4,4),D(2,4)とすると、 原点基準で30°回転させた際の、それぞれの座標を求めよ。

$$A = (53-1, 1+53)$$

$$B = (253-1, 2+53)$$

$$C = (253-2, 2+253)$$

$$D = (53-2, 1+253)$$



2

次の3次元図形の直線を回転させる。A(2,2,2),B(4,4,4)とすると、 原点基準でz軸上で30°x軸上で60°回転させた際の、それぞれの座標を求めよ。

Z:
$$\theta = 30^{\circ}$$

A' = $(2 \cos \theta - 2 \sin \theta)$, $2 \sin \theta + 2 \cos \theta$, 2

= $(\sqrt{3} - 1) + \sqrt{5}$, 2

A

X: $\theta = 60^{\circ}$

A'' = $(\sqrt{3} - 1) + (1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}$, $(1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 2 \cdot \frac{1}{2}$

= $(\sqrt{3} - 1) + (1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}$, $(1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 2 \cdot \frac{1}{2}$

= $(\sqrt{3} - 1) + (1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}$, $(1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 2 \cdot \frac{1}{2}$

= $(\sqrt{3} - 1) + (1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}$, $(1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 2 \cdot \frac{1}{2}$

= $(\sqrt{3} - 1) + (1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}$, $(1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 2 \cdot \frac{1}{2}$

= $(\sqrt{3} - 1) + (1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{1}{2} - 2 \cdot \frac{\sqrt{5}}{2}$, $(1 + \sqrt{3}) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} + 2 \cdot \frac{1}{2}$