

[N1] Матрица поворота - на
углы φ вокруг точки $A(a, b)$
на кн-см?

▲ 1) Сначала делаем перенос
в сист. коорд. с центром в $A(a, b)$
(translate на $(-a; -b)$):

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -a & -b & 1 \end{pmatrix} \leftarrow$$

2) Потом делаем поворот оси-по
оси \perp нашей кн-см:

$$R_{\varphi} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \leftarrow$$

3) И обратный перенос сист
координат:

$$T^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ a & b & 1 \end{pmatrix} \leftarrow$$

Ответ: $F = T R_{\varphi} T^{-1}$

1) Даны координаты из угла φ вокруг
 оси z , прямой через точку $A(x, y, z)$
 с норм-век (l, m, n) ($\sqrt{l^2 + m^2 + n^2} = 1$)

▲ Перенос СК:

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -x & -y & -z & 1 \end{pmatrix}$$

2) Делаем поворот,
 чтобы в-р лежал
 в пл-ти Oxz :

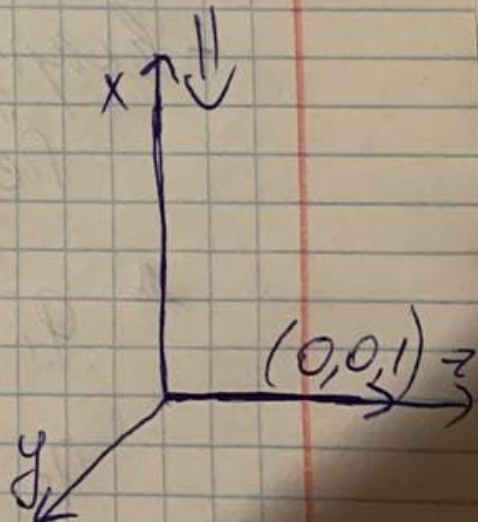
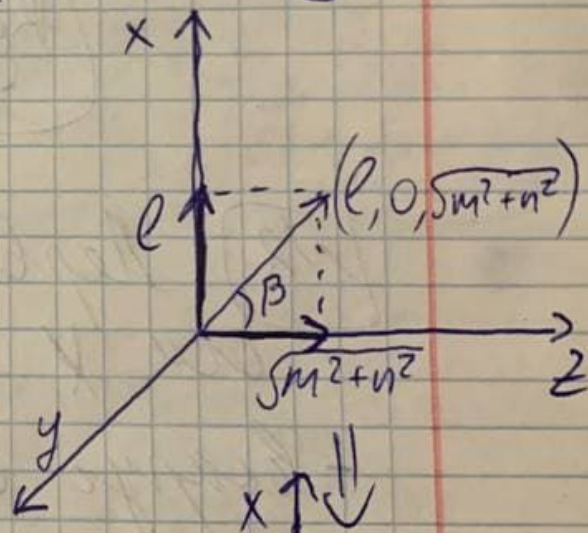
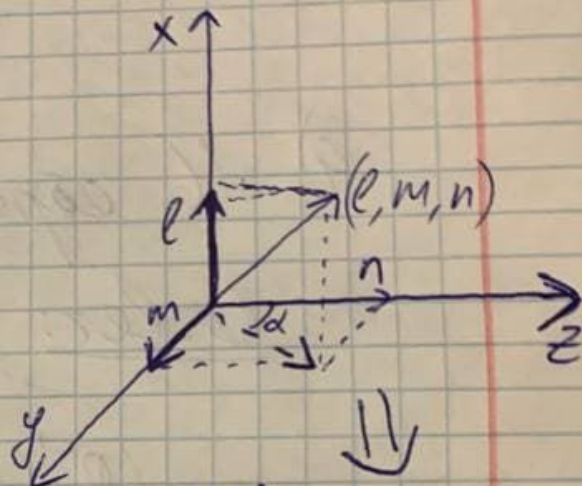
$$R_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ 0 & -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

где $\cos \alpha = \frac{n}{\sqrt{m^2 + n^2}}$, $\sin \alpha = \frac{m}{\sqrt{m^2 + n^2}}$

3) Поворот вокруг Oy ,
 чтобы в-р ~~лежал~~
 совпал с Oz :

$$R_y = \begin{pmatrix} \cos \beta & 0 & \sin \beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \beta & 0 & \cos \beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

где $\cos \beta = \frac{\sqrt{m^2 + n^2}}{1}$, $\sin \beta = \frac{l}{1}$



3) поворот вокруг OZ на φ :

$$R_z = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

4) и обратные преобразования

Ответ:

$$F = T R_x(\alpha) R_y(-\beta) R_\varphi(z) \cdot R_y^{-1}(-\beta) R_x^{-1}(\alpha) T^{-1} \cdot \cancel{R_y(\beta) R_x(\alpha)}$$

[28] Первый поворот - вокруг оси X на угол $\frac{\pi}{2}$, второй - вокруг оси Y на тот же угол. Результат поворот - ?

$$\Delta \quad \varphi_1 = \cos \frac{\pi}{4} + U_1 \sin \frac{\pi}{4} \quad (U_1 = \begin{pmatrix} i \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix})$$

$$\varphi_2 = \cos \frac{\pi}{4} + U_2 \sin \frac{\pi}{4} \quad (U_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix})$$

j

$$w_2 = (q_2 q_1) w (q_2 q_1)^{-1}$$

$$q_2 q_1 = (\cos \frac{\sqrt{1}}{4} + i \sin \frac{\sqrt{1}}{4}) / (\cos \frac{\sqrt{1}}{4} + j \sin \frac{\sqrt{1}}{4})$$

$$= \frac{1}{2} (1+i)(1+j) = \frac{1}{2} (1+i+j+k) =$$

$$= \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} \frac{(i+j-k)}{\sqrt{3}} =$$

$$= \cos \frac{\sqrt{1}}{3} + \sin \frac{\sqrt{1}}{3} \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}} \right)$$

Ответ: Результирующий поворот — поворот

на $\frac{2\sqrt{1}}{3}$ вокруг $V_3 = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}} \right)$