AngleAxis

1. toRotationMatrix

① $R = e^{\theta r_\times} = I + s\theta r_\times + (1-c\theta) r_\times^2$

$= c\theta I + (1-c\theta) r r^T + s\theta r_\times$

② $R = c\theta \begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 1 \end{pmatrix}$

$+ (1-c\theta) \begin{pmatrix} r_1 \\ r_2 \\ r_3 \end{pmatrix} (r_1 \; r_2 \; r_3)$

$+ s\theta \cdot \begin{pmatrix} 0 & -r_3 & r_2 \\ r_3 & 0 & -r_1 \\ -r_2 & r_1 & 0 \end{pmatrix}$