

DOMMatrix

实验性: 这是一项实验性技术

在将其用于生产之前，请仔细检查浏览器兼容性表格。

**\*\*DOMMatrix\*\***接口代表 4x4 矩阵，适合 2D 和 3D 操作。

一个 4x4 矩阵适于描绘任何 3D 的旋转（rotation）和过渡（translation）。

此接口在 Web workers 里应该是可用的，虽然某些实现现在还不允许。

属性

此接口从 DOMMatrixReadOnly (en-US)继承属性，虽然某些属性被修改为非只读的。

m11, m12, m13, m14, m21, m22, m23, m24, m31, m32, m33, m34, m41, m42, m43, m44

代表一个 4x4 矩阵的每个组成部分的 double 值。

a, b, c, d, e, f 只读

代表了 2D 旋转和过渡所需要的一个 4x4 矩阵的每个组成部分的 double 值。它们是这个矩阵的一些组成的别名：

2D 3D 等价值

a m11

b m12

c m21

d m22

e m41

f m42

方法

此接口从 DOMMatrixReadOnly (en-US)继承方法。

DOMMatrixReadOnly.multiplySelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是原始矩阵乘以指定的矩阵 DOMMatrix 的结果。

DOMMatrixReadOnly.preMultiplySelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是指定的矩阵 DOMMatrix 乘以原始矩阵的结果。

DOMMatrix.translateSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是矩阵被指定向量转换后的结果。

DOMMatrix.scaleSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是矩阵的 x 和 y 维度被指定因子缩放后的结果，对齐指定原点。

DOMMatrix.scale3dSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是矩阵的 x, y 和 z 维度被指定因子缩放后的结果，对齐指定原点。

DOMMatrix.scaleNonUniformSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是矩阵的 x, y 和 z 维度被各自维度的指定因子缩放后的结果，对齐指定原点。

DOMMatrix.rotateSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是原始矩阵被指定角度旋转后的结果，对齐指定原点。

DOMMatrix.rotateFromVectorSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是原始矩阵被指定角度旋转后的结果，该角度在指定向量和 (1,0) 之间，对齐指定原点。

DOMMatrix.rotateAxisAngleSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是原始矩阵被指定角度和指定向量旋转后的结果。

DOMMatrix.skewXSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是原始矩阵被指定因子沿 x 轴倾斜后的结果。

DOMMatrix.skewYSelf()

返回自身，一个 DOMMatrix，它的新内容是原始矩阵被指定因子沿 y 轴倾斜后的结果。