

Input: V : 所有主索节点坐标集合

R : 旋转矩阵

$index_in$: 工作抛物面内主索节点索引集合

l_r : 径向向量矩阵

Output: $result$: 结果矩阵

//计算新坐标系下的点

1: 新坐标系下的点矩阵 $data = R \cdot data_0$

2: 新坐标系下的径向方向向量矩阵 $data_r = R \cdot l_r$

//剔除非工作点

3: 利用工作面内点索引剔除非工作区内的点

//计算变换后工作点坐标及径向伸缩量

4: **for** $t=-0.6$ to 0.6 **do**

5: $data_new = data + data_r \cdot t \rightarrow$ 各工作点径向移动后的坐标

6: **if** 移动后的工作点近似在理想抛物面上 **then**

7: 检验此时 $|t|$ 是否最小

8: 保留最小的移动距离 t 以及此时移动后的坐标

9: **end if**

10: **end for**