

① Построить матрицу поворота на угол  $\varphi$  вокруг точки  $A(a, b)$  на  $m$ -ти.  
Реш.:

$$\text{результат} = \underbrace{\text{Tr}(a, b)}_{\text{перенесём точку в начало коор. м. } A(a, b)} \times \underbrace{R(\varphi)}_{\text{сделаем поворот}} \times \underbrace{\text{Tr}(-a, -b)}_{\text{перенесём точку обратно}}$$

$$\text{Tr}(-a, -b) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -a \\ 0 & 1 & -b \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

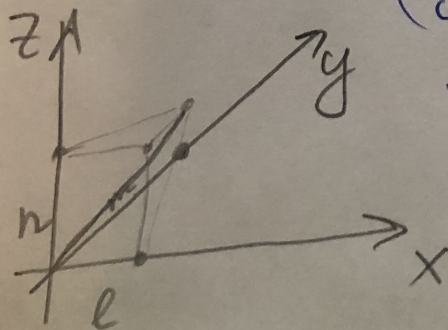
$$\text{Tr}(a, b) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & a \\ 0 & 1 & b \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$R(\varphi) = \begin{pmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

③ Постр. матрицу поворота на угол  $\varphi$  вокруг прямой  $L$  в 3D-пр-ве прох. через т.  $A = (a, b, c)$  и имеющ. напр. вектор  $r(l, m, n)$  с мод., равным  $\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}$ .

- Реш.: 1. Перенесём т.  $A$  в нач. коор.  
2. Сделаем два поворота вокруг осей  $\vec{x}, \vec{y}, \vec{z}$ , т. чтобы вектор  $r(l, m, n)$  ~~был~~ <sup>стал</sup> на одной из осей  $\vec{x}$ .  
3. Сделаем поворот на угол  $\varphi$  вокруг  $\vec{x}$ .  
4. ~~Сделаем~~ <sup>Сделаем</sup> обратные повороты.  
5. ~~Вернём~~ <sup>Вернём</sup> т.  $A$  на нач. место.

$$\text{Tr}(-a, -b, -c) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -a \\ 0 & 1 & 0 & -b \\ 0 & 0 & 1 & -c \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{Tr}(a, b, c) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & a \\ 0 & 1 & 0 & b \\ 0 & 0 & 1 & c \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



1. поворот отн. оси  $x$  на  $-\alpha$ ,  
 $\text{tg } \alpha = \frac{m}{n}$   
2. поворот отн. оси  $y$  на  $-\beta$ ,  
 $\text{tg } \beta = \frac{c}{n}$



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

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

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

$$M = \text{Tr}(a, b, c) \times R_x(\alpha) \times R_y(\beta) \times R_z(\varphi) \times R_y(-\beta) \times R_x(-\alpha) \times \text{Tr}(-a, -b, -c)$$

⑧ поворот вокруг оси  $x$  на  $\frac{\pi}{2}$ , вращает - вокруг оси  $y$  на тот же угол. Найдем результат.

Реш: поворот вокруг оси  $x$  на  $\frac{\pi}{2} \Rightarrow q_1 = \frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}i$

поворот вокруг оси  $y$  на  $\frac{\pi}{2} \Rightarrow q_2 = \frac{\sqrt{2}}{2} + \frac{\sqrt{2}}{2}i$

$$q_2 q_1 = \frac{1}{2} (1+j)(1+i) = \frac{1}{2} (1+i+j+ij) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2}(i+j-k) =$$

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

$$\cos \frac{\pi}{3} \quad \sin \frac{\pi}{3} \Rightarrow \varphi = \frac{\pi}{3}, \quad v = \left( \frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}} \right)$$

Результ. поворот вокруг оси  $v$  на угол  $2\varphi$ .