

Changements de coordonnées astronomiques par calcul matriciel d'après "connaissance des temps" édition 2018

Fichier

coord.py

Auteur

Marc COATANHAY

Table des matières

Fichier.....	1
Auteur	1
rotation1(theta, U).....	2
rotation2(theta, U).....	2
rotation3(theta, U).....	2
vecteur(x, y, z).....	2
xyzdepolaire(psi, phi, r).....	2

rotation1(theta, U)

Transforme le vecteur U par une rotation d'angle theta autour de l'axe (Ox).

Entrée :

- theta angle de rotation
- $U = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$

Retour :

- Vecteur image V

rotation2(theta, U)

Transforme le vecteur U par une rotation d'angle theta autour de l'axe (Oy).

Entrée :

- theta angle de rotation
- $U = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$

Retour :

- Vecteur image V

rotation3(theta, U)

Transforme le vecteur U par une rotation d'angle theta autour de l'axe (Oz).

Entrée :

- theta angle de rotation
- $U = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$

Retour :

- Vecteur image V

vecteur(x, y, z)

Compose un vecteur à trois dimensions avec les valeurs données.

Entrée :

- x, y et z

Retour :

- Vecteur image V

xyzdepolaire(psi, phi, r)

Calcul les coordonnées x, y et z à partir des coordonnées polaires psi, phi et r.

Entrée :

- psi, phi et r

Retour :

- Vecteur image V