(2010 年度後期 担当:佐藤)

-  ${f R}^3$  の拡大・縮小

$$\left(\begin{array}{ccc} k & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array}\right), \quad \left(\begin{array}{ccc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & k & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array}\right), \quad \left(\begin{array}{ccc} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & k \end{array}\right) \qquad (k \in \mathbf{R})$$

## $\mathbf{R}^3$ の回転変換

(1) z 軸を回転軸とする  $\theta$ -回転;

$$R_{z(\theta)} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0\\ \sin \theta & \cos \theta & 0\\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(2) x 軸を回転軸とする θ-回転;

$$R_{x(\theta)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

(3) *y* 軸を回転軸とする *θ*-回転;

$$R_{y(\theta)} = \begin{pmatrix} -\sin\theta & 0 & \cos\theta \\ 0 & 1 & 0 \\ \cos\theta & 0 & \sin\theta \end{pmatrix}$$

(4) 原点を通り、方向ベクトルが  $\left( egin{array}{c} a \\ b \\ c \end{array} \right)$  の直線を回転軸とする heta-回転;

 $R_{(a,b,c;\theta)}$ 

$$= \begin{pmatrix} \cos\theta + (1-\cos\theta)a^2 & (1-\cos\theta)ab - c\sin\theta & (1-\cos\theta)ca + b\sin\theta \\ (1-\cos\theta)ab + c\sin\theta & \cos\theta + (1-\cos\theta)b^2 & (1-\cos\theta)bc - a\sin\theta \\ (1-\cos\theta)ca - b\sin\theta & (1-\cos\theta)bc + a\sin\theta & \cos\theta + (1-\cos\theta)c^2 \end{pmatrix}$$

ただし,  $a^2 + b^2 + c^2 = 1$ .

## 問題 3.8. 次の間に答えなさい.

- (1)  $R_{(a,b,c;\theta)}$  の式に  $a=1,\ b=0,\ c=0$  を代入すると  $R_{x(\theta)}$  に等しくなることを確かめなさい.
- (2) (1) を参考にして、 $R_{(0,1,0;\theta)}=R_{y(\theta)},\ R_{(0,0,1;\theta)}=R_{z(\theta)}$  を示しなさい。

(2010 年度後期 担当:佐藤)

 $\cdot \, {f R}^3$  のせん断

$$\begin{pmatrix} 1 & k & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ k & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & k \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & k & 1 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} 1 & 0 & k \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ k & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (k \in \mathbf{R})$$

問題 **3.9.** 平面  $\mathbf{R}^2$  のせん断 (問題 3.4 および im3-ex3.2.nb の 3.1))を参考にして、空間  $\mathbf{R}^3$  のせん断がどのような変換なのか考えなさい。

-  $\mathbf{R}^3$  内の平面 ax + by + cz = 0 に関する鏡映変換

$$S_{(a,b,c)} = \begin{pmatrix} 1 - 2a^2 & -2ab & -2ac \\ -2ab & 1 - 2b^2 & -2bc \\ -2ac & -2bc & 1 - 2c^2 \end{pmatrix}$$

ただし,  $a^2 + b^2 + c^2 = 1$ .

問題 **3.10.** 鏡映変換を表す行列  $S_{(a,b,c)}$  について以下の問に答えなさい.

$$(1)$$
  $S_{(0,0,1)}=\left(egin{array}{ccc} 1 & 0 & 0 \ 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & -1 \end{array}
ight)$  となることを確かめなさい。

(2) (1) を参考にして、 $S_{(1,0,0)}$ 、 $S_{(0,1,0)}$  を書きなさい。

問題 **3.11.** 鏡映変換  $S_{(a,b,c)}$  (ただし、 $a^2+b^2+c^2=1$ ) について、以下の間に答えなさい。

$$(1)$$
  $ec{p}=\left(egin{array}{c} x \ y \ z \end{array}
ight)$  とおき、 $S_{(a,b,c)}ec{p}$ を成分表示しなさい。

$$(2)$$
 ベクトル  $(\vec{p}-S_{(a,b,c)}\vec{p})$  が  $\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$  平行であることを確かめなさい.

(3) 点 $\vec{p}$  と点 $S_{(a,b,c)}\vec{p}$ の中点 $\frac{1}{2}(\vec{p}+S_{(a,b,c)}\vec{p})$ が平面ax+by+cz=0上の点であることを確かめなさい。

14 3.3