



造一个四元数的轮子



nice time

3D美术，学习图形学中

取消关注

说到旋转，不得不提四元数，unity内置的旋转都是四元数计算，它是比旋转矩阵有更好的性能，相对于欧拉角有非常多的优势。unity也封装好了一个四元数类，也提供了很多好用的方法，但是核心计算封在unity引擎的c++源码里，看它的计算的本质就比较麻烦，为了方便学习，本人决定用c#写了个四元数类并实现一部分方法，以供学习其计算原理。

四元数由2部分构成：实部a，虚部V(后文都用大写来表示此为三维向量)。一个四元数可写成 $q = [a, V]$ 。(实部在前，虚部在后，顺序也可以交换，这取决于你如何去定义它，为了方便本人的习惯，本人是实部在前，虚部在后)。

四元数的加减法：

$$[a, V] \pm [b, U] = [a \pm b, V \pm U]$$

四元数的乘法，即Graßmann积 它不满足交换律(注意下面向量与向量之间点积“ \cdot ”和叉积“ \times ”)：

$$[a, V] \cdot [b, U] = [ab - V \cdot U, aU + bV + V \times U]$$

四元数 q 的共轭四元数 q^* :

$$q = [a, V] \text{ 则 } q^* = [a, -V]$$

四元数的共轭本质只是把虚部取负即可。

四元数 q 的模长 $|q|$:

$$|[a, V]| = \sqrt{a^2 + |V|^2}$$

四元数的逆（四元数没有除法，除法就是乘它的逆）:

$$[a, V]^{-1} = \frac{[a, V]}{|[a, V]|^2}$$

$$q^{-1} = \frac{q^*}{||q||^2}$$

四元数的逆的推导:

$$\text{令 } q = [a, V] \text{ 则 } q^* = [a, -V]$$

$$\text{则有 } q \cdot q^* = [a, V][a, -V] = [a^2 + |V|^2, -V \times V] \quad (\text{注意点积“}\cdot\text{”和叉积“}\times\text{”})$$

$$\text{则有 } q \cdot q^* = [a^2 + |V|^2, 0] = ||q||^2 \quad \text{注意后面是个0向量 不是0}$$

$$\text{因为 } ||q||^2 \text{ 是个常数, 故2边同时除 } ||q||^2$$

$$\text{则有 } \frac{q \cdot q^*}{||q||^2} = 1 \quad (\text{条件是 } ||q||^2 \text{ 不为0})$$

$$\text{看到1了, 就可以构造 } q^{-1} \text{ 了, 我们令 } 1 = q \cdot q^{-1}$$

$$\text{则有 } \frac{q \cdot q^*}{\|q\|^2} = q \cdot q^{-1}$$

等式2边都同时乘 q^{-1} 可得

$$q^{-1} \cdot \frac{q \cdot q^*}{\|q\|^2} = q^{-1} \cdot q \cdot q^{-1}$$

则可得

$$\frac{q^*}{\|q\|^2} = q^{-1}$$

（条件是 $\|q\|^2$ 不为0）

四元数的求逆得证.

在求证过程的第二步，我们其实还可以计算

$$q^* \cdot q = [a, -V][a, V] = [a^2 + |V|^2, 0] = \|q\|^2$$

顺便得出 $q \cdot q^* = q^* \cdot q = \|q\|^2$ 这里也证明了四元数和四元数的共轭相乘 满足交互律

其他性质

单位四元数：如果一个四元数的模长为1，则它为单位四元数，它的逆等于它的共轭。

$$\|q\|^2 = 1$$

$$q^{-1} = \frac{q^*}{\|q\|^2}$$

则有 $q^{-1} = q^*$

由此可见，单位四元数的求逆非常方便。

纯四元数：实部为0的四元数 即为纯四元数，纯四元数的计算更加简单快捷。

$$[0, V] \pm [0, U] = [0, V \pm U]$$

$$[0, V] \cdot [0, U] = [-V \cdot U, V \times U]$$

$$[0, V]^{-1} = \frac{[0, V]}{||V||^2}$$

特殊性质：

假如 $p = [0, V]$, $q = [0, U]$

若 $V // U$, 则有 $qp = pq$ 满足交换律

若 $V \perp U$, 则 $qp = pq^*$ 但不满足 $pq = qp^*$

四元数的旋转：

一个绕着T轴旋转 θ 的四元数q可以表示为：

$$q = [\cos(\theta/2), \sin(\theta/2) * T]$$

故对于任意的一个四元数旋转 $q = [a, V]$

它对应的旋转角度 θ 为 $= 2\arccos(a)$

对应的旋转轴 $T = V / \sin(\theta/2)$

某点v绕着旋转轴U旋转了 θ 角度，到达了新的点v' 这里令V为原点到v的向量，V' 为原点到v' 的向量 有

$$V' = q \cdot V \cdot q^{-1}$$

由于V和V'是三维向量，我们上公式是把V拓展为一个实部为0，虚部为V的纯四元数进行Graßmann积计算

编辑于 06-18