**旋转**

**旋转矩阵的特点**

每个行向量都为单位长度且两两正交。也就是说，这些行向量都是规范正交的。

**正交矩阵的性质**

若一个矩阵的行向量都是规范正交的，则称此矩阵为正交矩阵。正交矩阵的逆矩阵与转置矩阵是相等的。

**旋转矩阵表达式**

