接口功能：

计算两向量之间的夹角，用弧度表示

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 输入类型 | Name | Type | Default Value |
| in | v1 | Eigen::Vector3f |  |
| in | v2 | Eigen::Vector3f |  |
| in | axis | Eigen::Vector3f |  |
| out | angle | float |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| v1 | Eigen::Vector3f | 向量v1 |
| v2 | Eigen::Vector3f | 向量v2 |
| axis | Eigen::Vector3f | 旋转轴，与v1、v2所定义的平面垂直 |
| angle | float | 向量v1与v2的夹角 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 8 | 向量v1与向量v2做叉乘 | vec\_mul  vec\_add |
| 9 | 计算两向量之间的夹角 | 需要用到反三角函数 |
| 11 | 向量点乘 | vec\_mul  vec\_add |
|  |  |  |