接口功能：

输入一个坐标轴，返回一个指向随机且与输入坐标轴正交的坐标轴

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 输入类型 | Name | Type | Default Value |
| Input | axis | Eigen::Vector3f |  |
| Output | rand\_ortho\_axis | Egien::Vector3f |  |
|  |  |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| axis | Eigen::Vector3f | 输入的坐标轴 |
| rand\_ortho\_axis | Egien::Vector3f | 输出的坐标轴 |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 6~23 | 已知输入轴的坐标为(x1,y1,z1)，利用两向量正交向量点积为0：x1x2+y1y2+z1z2=0计算出正交轴的坐标(x2,y2,z2) | vec\_rec  vec\_add  vec\_mul |
| 25 | 对正交轴做标准化处理 | vec\_muls  scalar\_sqrt  vec\_rec |
|  |  |  |
|  |  |  |