

# 3次元回転の公式

神戸大学 計算科学専攻 陰山 聡

ver. 160122a

## 1 ロドリゲスの回転公式

原点  $O$  を通り、単位ベクトル  $\hat{e}$  方向に向かう直線を軸として、角度  $\theta$  だけ回転する操作  $R_{\hat{e},\theta}$  を考える。 $R_{\hat{e},\theta}$  により3次元空間中の点  $p$  が移った先を  $p'$  とする。

$p$  と  $\hat{e}$  が直交している場合 (つまり  $e$  方向を  $z$  軸としたときに点  $p$  が  $x$ - $y$  平面上に乗っているとき)

$$p' = \cos \theta p + \sin \theta \hat{e} \times p \quad (1)$$

である。

一般の場合には、点  $p$  から回転軸に下ろした垂線の足を点  $q$  とすれば、式 (1) より

$$p' - q = \cos \theta (p - q) + \sin \theta \hat{e} \times (p - q) \quad (2)$$

である。 $\hat{e} \parallel q$  なので、最後の項は  $\sin \theta \hat{e} \times p$  である。また

$$q = (p \cdot \hat{e})\hat{e} = \hat{e} \times (\hat{e} \times p) + p \quad (3)$$

を使うと、回転に関するロドリゲスの公式

$$p' = p + \sin \theta \hat{e} \times p + (1 - \cos \theta)\hat{e} \times (\hat{e} \times p) \quad (4)$$

を得る。

なお、任意のベクトルに作用し、 $\hat{e}$  との外積をとる演算子を

$$C_{\hat{e}} := \hat{e} \times \quad (5)$$

と定義すれば

$$R_{\hat{e},\theta} = 1 + \sin \theta C_{\hat{e}} + (1 - \cos \theta) C_{\hat{e}}^2 \quad (6)$$

と書ける。

## 2 単位球面上の補間・補外

半径1の球(単位球)の表面上の2点  $A, B$  がある。 $A$  と  $B$  を結ぶ大円を  $t : 1-t$  に分ける補間・補外点  $P_t$  を求める。

$A, B, P_t$  それぞれの位置ベクトルを  $\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{p}(t)$ 、 $\mathbf{a}$  と  $\mathbf{b}$  のなす角を  $\phi$  とする。 $\mathbf{a}$  を単位ベクトル  $\mathbf{e} := \mathbf{a} \times \mathbf{b} / |\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = \mathbf{a} \times \mathbf{b} / \sin \phi$  のまわりに  $t\phi$  だけ回転したものが  $\mathbf{p}(t)$  である。従って式 (1) より、

$$\begin{aligned}\mathbf{p}(t) &= \cos(t\phi) \mathbf{a} + \sin(t\phi) \mathbf{e} \times \mathbf{a} \\ &= \cos(t\phi) \mathbf{a} + \sin(t\phi) (\mathbf{b} - \mathbf{a} \cos \phi) / \sin \phi \\ &= \frac{1}{\sin \phi} \{ \sin(\phi - t\phi) \mathbf{a} + \sin(t\phi) \mathbf{b} \}\end{aligned}$$

結局

$$\mathbf{p}(t) = \frac{\sin((1-t)\phi)}{\sin \phi} \mathbf{a} + \frac{\sin(t\phi)}{\sin \phi} \mathbf{b} \quad (7)$$

である。