

問題 1. 直交行列 P とベクトル \vec{v} を用いて xyz -座標系を

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = P \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} + \vec{v} \quad (\vec{x} = P\vec{X} + \vec{v}) \quad (1)$$

と XYZ -座標系に座標変換し, 平面 $ax + by + cz = d$ が平面 $Z = 0$ となるようにしたい. P と \vec{v} をどう定めればよいか?

2 (平面の方程式のベクトル表示). $\vec{x} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$, $\vec{n} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$ とおくと, 平面の方程式 $ax + by + cz = d$ は

$$\vec{x} \cdot \vec{n} = d \quad (2)$$

と書くことができる (「 \cdot 」はベクトルの内積). 一方, 行列の積を用いると

$${}^t\vec{x}\vec{n} = d \quad (3)$$

となる. (3) に (1) を代入し, 簡単な式変形すると

$${}^tX({}^tP\vec{n}) = d - {}^t\vec{v}\vec{n} \quad (4)$$

となる.

3 (ベクトル \vec{v} について). (4) の左辺が X, Y, Z に関する 1 次の項で, 右辺が定数項であることに注意すると, これが $Z = 0$ となるためには, \vec{v} は

$$d - {}^t\vec{v}\vec{n} = 0 \quad (5)$$

を満たさなければならない.

4 (直交行列 P について). 同様に直交行列 P は

$${}^tP\vec{n} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ k \end{pmatrix} \quad (6)$$

とならなければならない (k は 0 でない実数). ここで $P = \begin{pmatrix} \vec{p}_1 & \vec{p}_2 & \vec{p}_3 \end{pmatrix}$ と列ベクトルで表記すると,

$${}^tP\vec{n} = \begin{pmatrix} {}^t\vec{p}_1 \\ {}^t\vec{p}_2 \\ {}^t\vec{p}_3 \end{pmatrix} \vec{n} = \begin{pmatrix} {}^t\vec{p}_1 \vec{n} \\ {}^t\vec{p}_2 \vec{n} \\ {}^t\vec{p}_3 \vec{n} \end{pmatrix}. \quad (7)$$

(6)(7) より, \vec{p}_i は

$${}^t\vec{p}_1 \vec{n} = 0, \quad {}^t\vec{p}_2 \vec{n} = 0, \quad {}^t\vec{p}_3 \vec{n} = k \quad (8)$$

を満たすベクトルである (内積を用いて表すと $\vec{p}_1 \cdot \vec{n} = \vec{p}_2 \cdot \vec{n} = 0, \vec{p}_3 \cdot \vec{n} = k$). \vec{p}_i ($i = 1, 2, 3$) が直交行列の列ベクトルであることに注意すると, 「 \vec{p}_3 は \vec{n} を長さ 1 に正規化したベクトルで, \vec{p}_1, \vec{p}_2 はそれらに直交するベクトル」である. これらを求めるひとつの手順は

- (1) $\vec{p}_3 = \frac{1}{|\vec{n}|} \vec{n}$ とする.
- (2) \vec{p}_3 に直交する単位ベクトル \vec{p}_2 を適当に定める.
- (3) $\vec{p}_1 = \vec{p}_2 \times \vec{p}_3$ とする.