

Příklad 6.1. Transformační matice.

Dáno: Směrové úhly $\alpha_x = 45^\circ = \frac{\pi}{4}$

$$\beta_x = 60^\circ = \frac{\pi}{3}$$

$$\alpha_y = 80^\circ = \frac{4\pi}{9}$$

Určit: Transformační matici

$$T^{GL} = \begin{bmatrix} \cos \alpha_x & \cos \alpha_y & \cos \alpha_z \\ \cos \beta_x & \cos \beta_y & \cos \beta_z \\ \cos \gamma_x & \cos \gamma_y & \cos \gamma_z \end{bmatrix}$$

Řešení: Pro směrové úhly lokálních souřadnicových os x^L, y^L, z^L platí (jako pro kteroukoliv přímku)

$$\cos^2 \alpha_x + \cos^2 \beta_x + \cos^2 \gamma_x = 1 \quad (1)$$

$$\cos^2 \alpha_y + \cos^2 \beta_y + \cos^2 \gamma_y = 1 \quad (2)$$

$$\cos^2 \alpha_z + \cos^2 \beta_z + \cos^2 \gamma_z = 1 \quad (3)$$

Kromě toho musí být jednotkové bázeové vektory $\vec{i}_L, \vec{j}_L, \vec{k}_L$ ortonormální

KJN-06-1.1

kolem, takže

$$\vec{i}_L \cdot \vec{j}_L = 0 \quad (4)$$

$$\vec{j}_L \cdot \vec{k}_L = 0 \quad (5)$$

$$\vec{k}_L \cdot \vec{i}_L = 0 \quad (6)$$

Vyjadřeme lokálních bázeových vektory $\vec{i}_L, \vec{j}_L, \vec{k}_L$ pomocí složek v globálním souř. systému je

$$\vec{i}_L = \cos \alpha_x \vec{i}_G + \cos \beta_x \vec{j}_G + \cos \gamma_x \vec{k}_G$$

$$\vec{j}_L = \cos \alpha_y \vec{i}_G + \cos \beta_y \vec{j}_G + \cos \gamma_y \vec{k}_G$$

$$\vec{k}_L = \cos \alpha_z \vec{i}_G + \cos \beta_z \vec{j}_G + \cos \gamma_z \vec{k}_G,$$

takže dosadíme do rovníc (4) až (6) a

$$\cos \alpha_x \cos \alpha_y + \cos \beta_x \cos \beta_y + \cos \gamma_x \cos \gamma_y = 0 \quad (4')$$

$$\cos \alpha_y \cos \alpha_z + \cos \beta_y \cos \beta_z + \cos \gamma_y \cos \gamma_z = 0 \quad (5')$$

$$\cos \alpha_z \cos \alpha_x + \cos \beta_z \cos \beta_x + \cos \gamma_z \cos \gamma_x = 0 \quad (6')$$

V rovnicích (1) až (3) a (4') až (6')

jsou tři hodnoty $(\alpha_x, \beta_x, \alpha_y)$ zadány,

takže pro zbyvajících 6 $(\gamma_x, \beta_y, \gamma_y, \alpha_z, \beta_z, \gamma_z)$ je soustava úplná.

Označme nyní po stručnosti

$$\cos \alpha_x = a_x, \cos \alpha_y = a_y, \cos \alpha_z = a_z$$

$$\cos \beta_x = b_x, \cos \beta_y = b_y, \cos \beta_z = b_z$$

$$\cos \gamma_x = c_x, \cos \gamma_y = c_y, \cos \gamma_z = c_z.$$

Z rovnic (1) až (3) vyjádříme c_x, c_y, c_z

$$c_x = \pm \sqrt{1 - a_x^2 - b_x^2} \quad (1')$$

$$c_y = \pm \sqrt{1 - a_y^2 - b_y^2} \quad (2')$$

$$c_z = \pm \sqrt{1 - a_z^2 - b_z^2} \quad (3')$$

a dosadíme do (4') až (6'). Po zjednodušení na obě strany rovnice a umocnění dostaneme

$$(a_x a_y + b_x b_y)^2 = (1 - a_x^2 - b_x^2)(1 - a_y^2 - b_y^2) \quad (7)$$

KIN-06-1.2

$$(a_y a_z + b_y b_z)^2 = (1 - a_y^2 - b_y^2)(1 - a_z^2 - b_z^2) \quad (8)$$

$$(a_z a_x + b_z b_x)^2 = (1 - a_z^2 - b_z^2)(1 - a_x^2 - b_x^2) \quad (9).$$

V rovnicích (7) až (9) jsou nyní jen tři neznámé (b_y, a_z, b_z). Rovnice jsou ale kvadratické, takže celkem existuje $2^3 = 8$ řešení rovní. Před numerickým řešením rovnice dále zjednodušíme. Potřebujeme levé a pravé strany rovnice (7) dostaneme

$$a_x^2 a_y^2 + 2 a_x a_y b_x b_y + b_x^2 b_y^2 = 1 - a_y^2 - b_y^2 - a_x^2 + a_x^2 a_y^2 + a_x^2 b_y^2 - b_x^2 + b_x^2 a_y^2 + b_x^2 b_y^2$$

a po úpravě

$$(a_x^2 - 1) b_y^2 - 2 a_x a_y b_x b_y + (1 - a_y^2 - a_x^2 - b_x^2 + b_x^2 a_y^2) = 0$$

máme standardní kvadratickou rovnici tvaru

$$A b_y^2 + B b_y + C = 0,$$

kde mříme A, B, C je zřejmé.

Pro dané hodnoty $\alpha_x, \beta_x, \alpha_y$ je numerický výsledek

$$b_{y,1,2} = (\text{vypočítejte!})$$

Nyní vybereme např. kladnou z vypočtených hodnot a dosadíme do (1') a (2').

Vypočteme

$$a_{x,1,2} = (\text{vypočítejte!})$$

$$a_{y,1,2} = (\text{vypočítejte!})$$

Vybereme např. opět kladné hodnoty a máme jedno kompletní řešení pro 1. a 2. sloupec transformační matrice resp. pro složky \vec{i}_L, \vec{j}_L .

Odpočítáme jednotkový vektor \vec{k}_L pak můžeme stanovit z rovnice

$$\vec{k}_L = \vec{i}_L \times \vec{j}_L$$

KIN-06-1.3

Numericky

$$\vec{k}_L = (\text{vypočítejte}) \vec{i}_G + (\text{vypočítejte}) \vec{j}_G + (\text{vypočítejte}) \vec{k}_G.$$

Nakonec je tedy jedno z možných řešení pro transformační matici

$$\mathbb{T}^{GL} = \begin{bmatrix} \text{vypočítejte} \end{bmatrix}.$$

Poznámka: Z důvodu nejedinečnosti řešení se směrové úhly os lokálního SS pro výpočet prvků transformační matice nepoužívají. Později použijeme jiné systémy tzv. prostorových úhlů používané pro výpočet prvků transformačních matic.