



まず、 x_c 軸まわりの回転を考える。

\vec{e}_{cy} , \vec{e}_{cz} を \vec{e}_{cx} まわりに θ 回転させた後のベクトルをそれぞれ \vec{e}'_{cy} , \vec{e}'_{cz} とすると、
図より、

$$\vec{e}'_{cy} = (\cos \theta) \vec{e}_{cy} + (\sin \theta) \vec{e}_{cz}$$

$$\vec{e}'_{cz} = (\cos \theta) \vec{e}_{cz} - (\sin \theta) \vec{e}_{cy}$$

となるのは明らか。

同様にして、

y_c 軸回りの回転では、

$$\vec{e}'_{cz} = (\cos \theta) \vec{e}_{cz} + (\sin \theta) \vec{e}_{cx}$$

$$\vec{e}'_{cx} = (\cos \theta) \vec{e}_{cx} - (\sin \theta) \vec{e}_{cz}$$

z_c 軸回りの回転では、

$$\vec{e}'_{cx} = (\cos \theta) \vec{e}_{cx} + (\sin \theta) \vec{e}_{cy}$$

$$\vec{e}'_{cy} = (\cos \theta) \vec{e}_{cy} - (\sin \theta) \vec{e}_{cx}$$

となる。