

Punktkoordinaten	
x	100
y	-100
z	100

Rotations-Delta	
A (Rz)	1
B (Ry)	2
C (Rx)	0

Verschiebung(Translation)	
x	0
y	0
z	0

	Basis1	Basis2
A (Rz)	0	1
B (Ry)	0	2
C (Rx)	0	0

RotationsMatrizen R^3

$$R_z = \begin{bmatrix} \cos R_z & -\sin R_z & 0 \\ \sin R_z & \cos R_z & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,9998477 & -0,01745241 & 0 \\ 0,01745241 & 0,999847695 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{matrix} x' \\ y' \\ z' \end{matrix} = \begin{matrix} x & 101,7300102 \\ y & -98,23952887 \\ z & 100 \end{matrix}$$

$$R_y = \begin{bmatrix} \cos R_y & 0 & \sin R_y \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin R_y & 0 & \cos R_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,99939083 & 0 & 0,0348995 \\ 0 & 1 & 0 \\ -0,0348995 & 0 & 0,99939083 \end{bmatrix} \times \begin{matrix} x' \\ y' \\ z' \end{matrix} = \begin{matrix} x & 105,1579887 \\ y & -98,23952887 \\ z & 96,38875655 \end{matrix}$$