



PLANO YZ ($\mathbf{n} = \mathbf{e}_x$)
 Simetría geométrica /
 Campo **anti-simétrico**

$$\theta''_z(-x, y, z) = \theta_z(x, y, z)$$

$$\theta'_z(x, -y, z) = \theta_z(x, y, z)$$

PLANO ZX ($\mathbf{n} = \mathbf{e}_y$)
 Simetría geométrica / Campo **anti-simétrico**

Notación: vector de rotación (o de Euler)



IMPEDANCIA TORSIÓN