



Campo de vectores de rotación

$$\theta'_x(x, -y, z) = \theta_x(x, y, z)$$

$$\theta'_y(x, -y, z) = -\theta_y(x, y, z)$$

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

PLANO ZX ($\mathbf{n} = \mathbf{e}_y$)

Simetría geométrica / Campo **anti-simétrico** Notación: vector de rotación (o de Euler)

