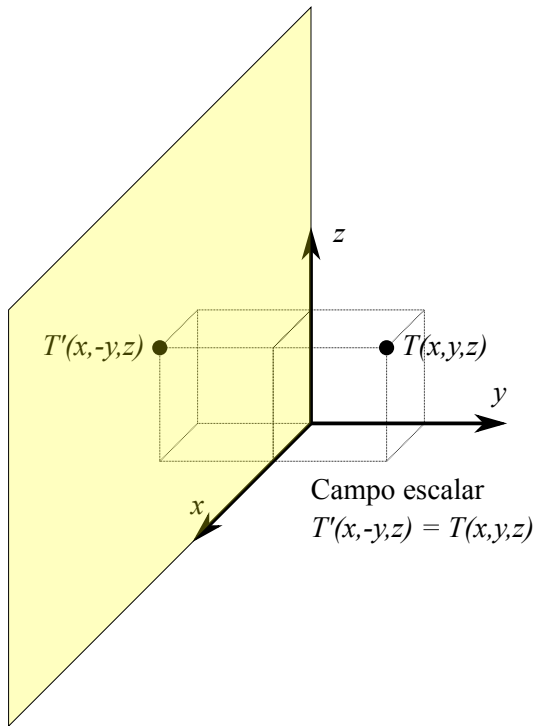
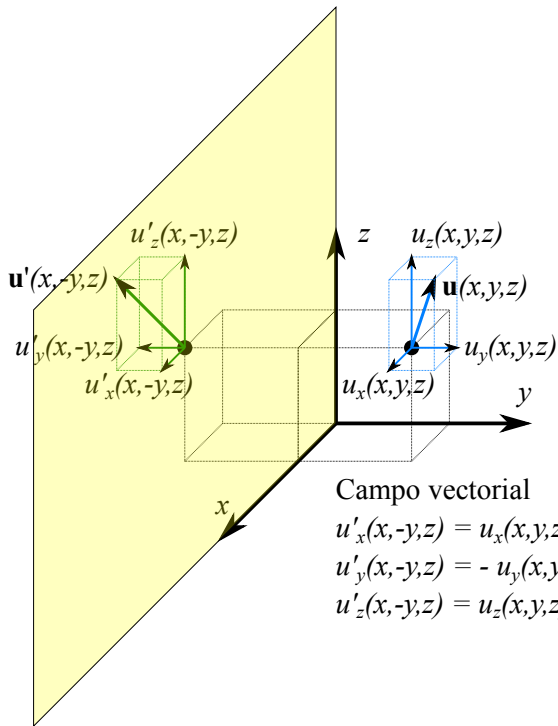


PLANO ZX ($\mathbf{n} = \mathbf{e}_y$)
Simetría geométrica



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

Simetría geométrica / Campo **simétrico**



Campo vectorial

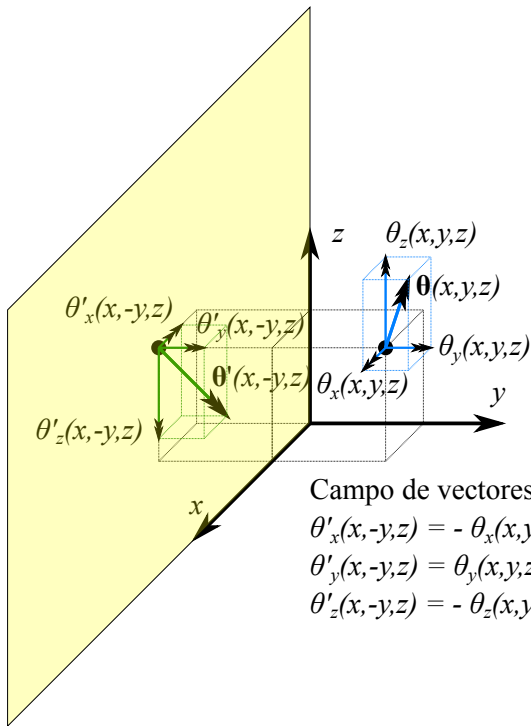
$$u'_x(x, -y, z) = u_x(x, y, z)$$

$$u'_y(x, -y, z) = -u_y(x, y, z)$$

$$u'_z(x, -y, z) = u_z(x, y, z)$$

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

Simetría geométrica / Campo **simétrico**



Campo de vectores de rotación

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

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

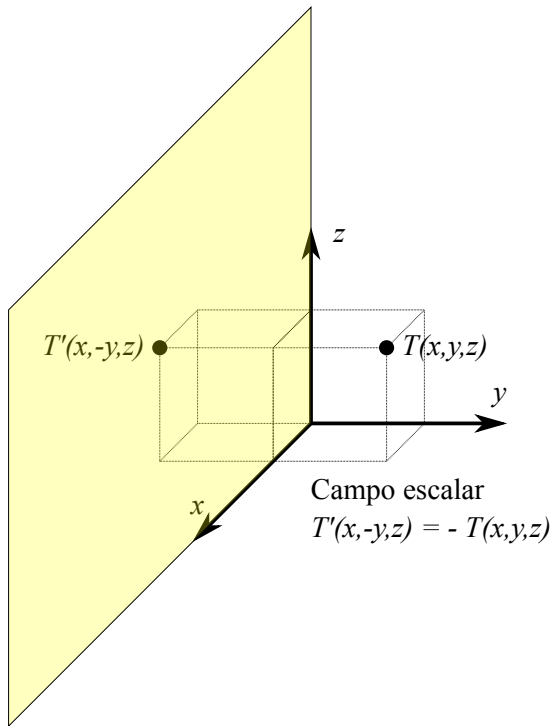
$$\theta'_z(x,-y,z) = -\theta_z(x,y,z)$$

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

Simetría geométrica / Campo **simétrico**

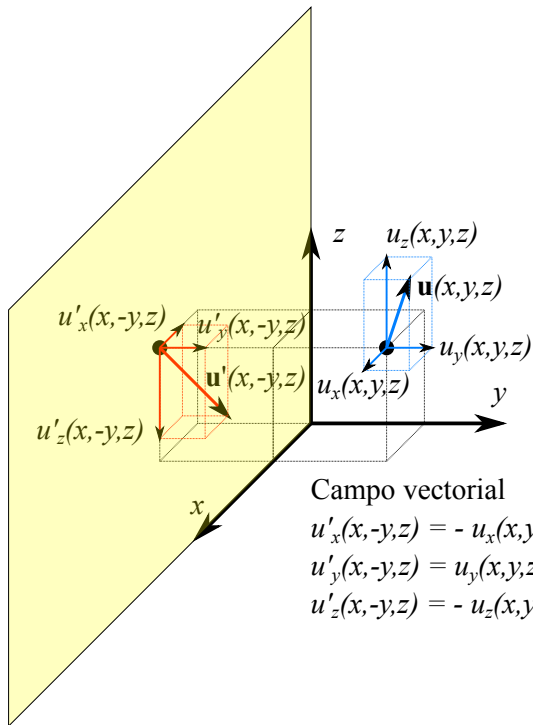
Notación: vector de rotación (o de Euler)





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

Simetría geométrica / Campo **anti-simétrico**



Campo vectorial

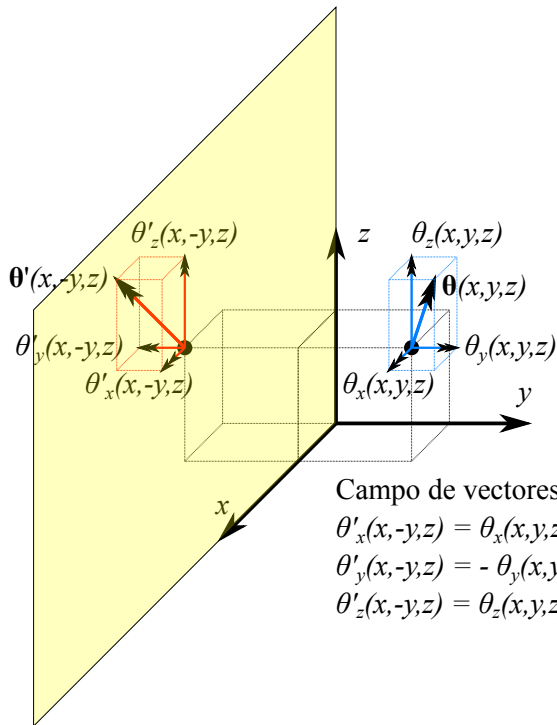
$$u'_x(x, -y, z) = -u_x(x, y, z)$$

$$u'_y(x, -y, z) = u_y(x, y, z)$$

$$u'_z(x, -y, z) = -u_z(x, y, z)$$

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

Simetría geométrica / Campo **anti-simétrico**



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)

