

Przykłady:

(1) Błyte styma

Obracajca się błyte styma posiada moment pędu, \vec{J} , róluny liniowo od pęduści błytej mchu obrótowego, $\vec{\omega}$. Obe^{te} młlesci są wektorami; ich rólki na pólci: $\vec{J} = \hat{I} \vec{\omega}$ w przypadku ogólnym. Tutaj \hat{I} oznacza macier (tensor) mawy tensorem hermitadnosci, który ma wymiar 3 (nie przewaliamy tego na rólciach).

$$\begin{pmatrix} J_x \\ J_y \\ J_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} I_{xx} & I_{xy} & I_{xz} \\ I_{yx} & I_{yy} & I_{yz} \\ I_{zx} & I_{zy} & I_{zz} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{pmatrix}.$$

$$\vec{J} = \hat{I} \vec{\omega}$$

Oczywiste rólodni $\vec{0} = \hat{I} \vec{0}$ gdzie $\vec{0}$ jest wektorem zerowym ($L(\vec{0}) = \vec{0}$).

W naszym programie przewaliamy ról-
prosty przypadek gdy rólwiamy
obrot ułcił jednej osi i nie ma potrzeby
wprowadzania tensora hermitadnosci
dla tak rólólnego mchu.