Teoría SuperSpin Parte 2

de Corrado Malanga y Luciano Pederzoli

ROTONE Y PULSONE

γ) EL ROTONE

En primer lugar, es bueno mencionar que los 3 ejes ortogonales (el mínimo número necesario) de un sistema clásico de coordenadas espaciales, define, en parejas, 3 planos de coordenadas, cada uno dividido aún más, mediante sus dos ejes, en 4 cuadrantes; este último se identifica por números que van de 1 a 4, dispuestos como los de la Figura 01 subyacente. Los tres planos de coordenadas, a su vez, definen ocho octantes, numeradas de 1 a 8 como se muestra en la misma Figura 01.

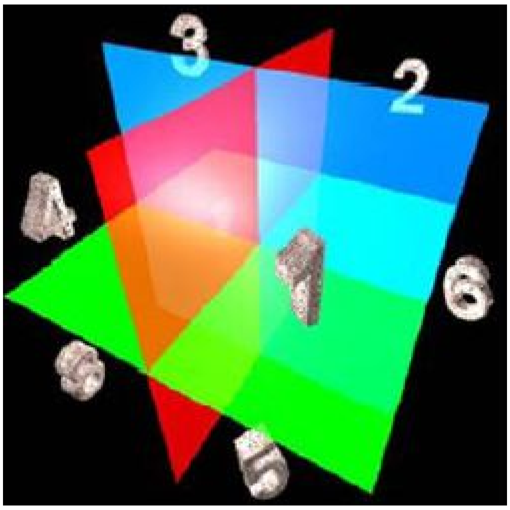

Figura 01

Supongamos, ahora, que seamos capaces de definir, incluso en este caso particular, el concepto de velocidad angular ω (como veremos más adelante), entonces se tiene en cuenta el sistema de coordenadas ortogonal al que nos hemos referido con anterioridad denominado respectivamente S, T y U y finalmente supongamos que hay una entidad compuesta R, en línea con el principio, solamente de tres rotaciones.

La entidad R será denominada ROTONE porque consta de una rotación pura y simple; consideramos el ROTONE como el componente clave del Universo.

Su descomposición a lo largo de los tres ejes de coordenadas producirá, como consecuencia, tres velocidad angulares, ωS, ωT y ωU, uno para cada uno de los ejes S, T y U (Figura 02).

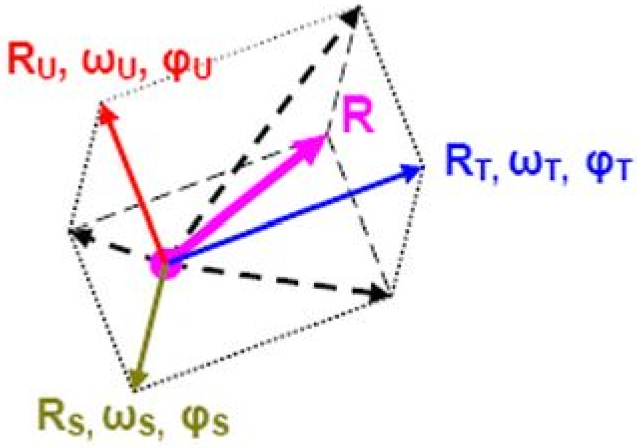

Figura 02

Los tres rotaciones serán caracterizadas, cada una, por un módulo, una velocidad angular y una fase, a las que llamaremos, respectivamente : RS, ωS, φS; RT, ωT, φT y RU, ωU, φU. Cada una de las tres rotaciones sólo puede existir (estado 1) o no existe (estado 0), lo que representa un bit en un sistema numérico binario; De ello se desprende que muestra todas las combinaciones de 3 bits, que se enumeran en la siguiente tabla a partir de la siguiente TABLA γ-a (obtenida por el cambio de un solo bit a la vez) :

TABLA γ-a

Bit 3 ω_U	Bit 2 ω_T	Bit 1 ω_S	Número de la combinación	Descripción y comentarios
0	0	0	0	Punto de origen de los ejes (sin rotación)
0	0	1	1	Eje S (solo un eje : Espacio)
0	1	1	3	Plano ST (dos ejes : Espacio y Tiempo)
0	1	0	2	Eje T (un solo eje : Tiempo)
1	1	0	6	Plano TU (dos ejes : Tiempo y Energía)
1	0	0	4	Eje U (solo un eje : Energía)
1	0	1	5	Plano SU (dos ejes : Espacio y Energía)
1	1	1	7	Volum. STU Espacio, Tiempo y Energía

Las 8 combinaciones (en realidad 7+1, el origen de los ejes) representan todos los modos o modalidades de existencia, teóricamente posibles para un ROTONE.

Esto, de hecho, puede no rotar (modo "noaxial"), o puede rotar en 3 modalidades "uniaxiales", o en 3 "biaxiales" o una "triaxial".

Sin embargo, la rotación a lo largo de un eje puede tener lugar en una dirección (+1) o en el otro (-1), o incluso no existir en absoluto (0) : las manifestaciones de un ROTONE son entonces 27 (en realidad 26+1, el origen de los ejes), agrupados en 8 modos y mostrados en la siguiente TABLA γ-b.

TABLA γ-b

Bit 3 ω_U	Bit 2 ω_T	Bit 1 ω_S	Número de la combinación	Descripción y comentarios
0	0	0	00 (no contra)	Punto de origen de los ejes (sin rotación)
0	0	1	01 (no contra)	Eje S Espacio+
0	0	-1	02 (contra 01)	Eje S Espacio-
0	1	0	03 (no contra)	Eje T Tiempo+
0	1	1	04 (no contra)	Plano ST 1º cuadrante Espacio+ Tiempo+
1	0	-1	05 (no contra)	Plano ST 2º cuadrante Espacio- Tiempo+
0	-1	0	06 (contra 03)	Eje T Tiempo-
0	-1	1	07 (contra 05)	Plano ST 4º cuadrante Espacio+ Tiempo-
0	-1	-1	08 (contra 04)	Plano ST 3º cuadrante Espacio- Tiempo-
1	0	0	09 (sin anti)	Eje U Energía+
1	0	1	10 (no contra)	Plano SU 1º cuadrante Espacio+ Energía+
1	0	-1	11 (contra 19)	Plano SU 1º cuadrante Espacio- Energía+
1	1	0	12 (no contra)	Plano TU 1º cuadrante Tiempo+ Energía+
1	1	1	13 (no contra)	V. STU 1º oct. Espacio+ Tiempo+ Energía+
1	1	-1	14 (no contra)	V. STU 2º oct. Espacio- Tiempo+ Energía+
1	-1	0	15 (contra 21)	Plano TU 2º cuadrante Tiempo- Energía+
1	-1	1	16 (no contra)	V. STU 4º oct. Espacio+ Tiempo- Energía+
1	-1	-1	17 (contra 22)	V. STU 3º oct. Espacio- Tiempo- Energía+
-1	0	0	18 (contra 09)	Eje U Energía-
-1	0	1	19 (no contra)	Plano SU 4º cuadrante Espacio+ Energía-
-1	0	-1	20 (contra 10)	Plano SU 3º cuadrante Espacio- Energía-
-1	1	0	21 (no contra)	Plano TU 4º cuadrante Tiempo+ Energía-
-1	1	1	22 (no contra)	V. STU 5º oct. Espacio+ Tiempo+ Energía-
-1	1	-1	23 (contra 16)	V. STU 6º oct. Espacio- Tiempo+ Energía-
-1	-1	0	24 (contra 12)	Plano TU 3º cuadrante Tiempo- Energía-
-1	-1	1	25 (contra 14)	V. STU 8º oct. Espacio+ Tiempo- Energía-
-1	-1	-1	26 (contra 13)	V. STU 7º oct. Espacio- Tiempo- Energía-

Recapitulando, los modos (7+1) y las manifestaciones (26+1) de la existencia de un ROTONE son :

1 modo	y	1 manifestación		de tipo "noaxial"
3 modos	y	6 manifestaciones	3 + 3 "contra"	de tipo "uniaxial"
3 modos	y	12 manifestaciones	6 + 6 "contra"	de tipo "biaxial"
1 modo	y	8 manifestaciones	4 + 4 "contra"	de tipo "triaxial"

En los 7 modos, con 13 manifestaciones y 13 "antimanifestaciones", más la condición de "sin rotación".

La manifestación y la "antimanifestación" son tales que, sumándose, se desvanecen por completo y se convierten en "no rotación".

Las 26+1 manifestaciones representan, dentro del sistema de ejes ortogonales S, T y U, en todas las direcciones posibles, que se muestran en la siguiente Figura 03, en las que, por conveniencia, se trazan en el interior de un cubo formado por 8 cubos (8 octantes).

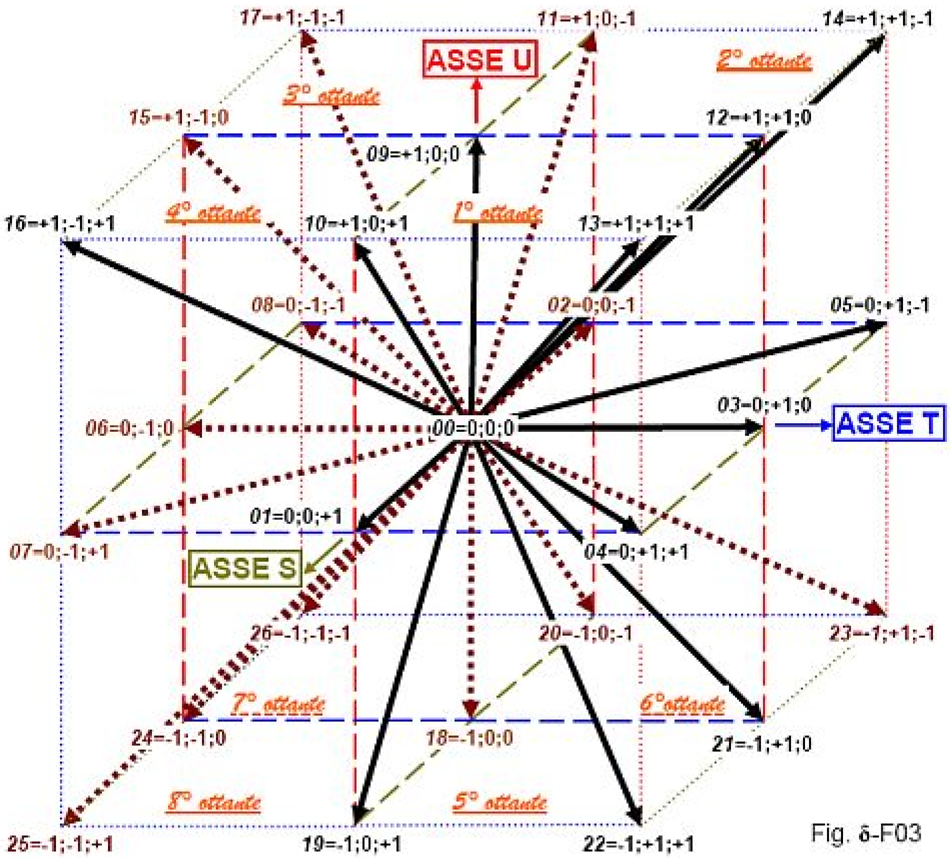

Figura 03

Las manifestaciones números 05, 19, 21 y las "antimanifestaciones", números 07, 11 y 15, son anómalas biaxiales, es decir, con discordancia de señal, y tienen la suma de los bits que componen igual a 0 (como el punto central, que es noaxial). Entre ellas la posibilidad de elegir entre la manifestación y la "antimanifestación" parece totalmente arbitraria, de hecho, los seis, junto con el punto central, se encuentran en el plano "ecuatorial", que es la antimanifestación de sí mismo, respecto a la diagonal que une los vértices 13 y 26 (anti 13), cuyas manifestaciones, triaxiales puras, es decir, sin ninguna señal de discrepancias, tienen, respectivamente, la suma de bits igual a +3 y -3.

Las manifestaciones número 04, 10 y 12 tienen la suma de los bits que componen igual a +2, mientras que sus "antimanifestaciones" (08, 20 y 24) tienen la suma igual a -2; todos son biaxiales también.

Las manifestaciones número 01, 03, 09 representan la suma de los bits que componen igual a +1, mientras sus "antimanifestaciones" (02, 06 y 18) tienen la suma igual a -1; todos son monoaxiales también.

Las manifestaciones número 14, 16 y 22 tienen la suma de los bits que componen igual a +1, mientras que sus "antimanifestaciones" (25, 23 y 17) tienen la suma igual a -1, pero todas ellas son triaxiales anormales.

Todas las características del ROTONE hasta ahora tratadas (puras rotaciones) se cuantifican, como su campo de la variabilidad ye limitado a los valores 1, 0 y -1.

Es especialmente importante tener en cuenta que incluso los modos "uniaxiales" de la existencia del ROTONE, mientras que se caracteriza por una de las propiedades fundamentales (que son Espacio, Tiempo y Energía), que poseen, sin embargo, TRES DIMENSIONES, lo que hemos denominado x, y y z.

El ROTONE no puede ser un simple punto geométrico, ya que, si se hiciera rotar de un punto geométrico perfecto, NO se podría distinguir de un punto fijo.

La "velocidad angular" de la rotación del ROTONE es variable entre cero e infinito.

Hay tres modos teóricos de rotación, que se distinguen por la "velocidad angular" de rotación que el ROTONE posee cada uno de los tres ejes :

1) Los tres ejes giran a la misma velocidad, manteniendo una relación fija de fase el uno con el otro.

2) Dos ejes giran a la misma velocidad, manteniendo una relación fija de fase el uno con el otro; el tercer eje rueda a diferente velocidad.

3) Todos los tres ejes giran a diferentes velocidades.

La relación de fase también es variable de una manera continua.

ε) EL PULSONE

La rotación alrededor de uno de los tres ejes principales (S, T y U), por ejemplo en torno al eje U (Figura 01), una vez que se proyecta sobre los otros dos ejes, da lugar a dos oscilaciones sinusoidales, de misma amplitud y frecuencia pero en desfase de noventa grados una respecto a la otra, como los operadores "seno" y "coseno" cualitativamente muestran en la Figura 02.

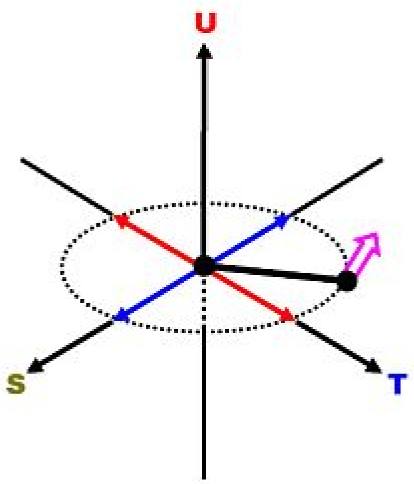

Figura 04

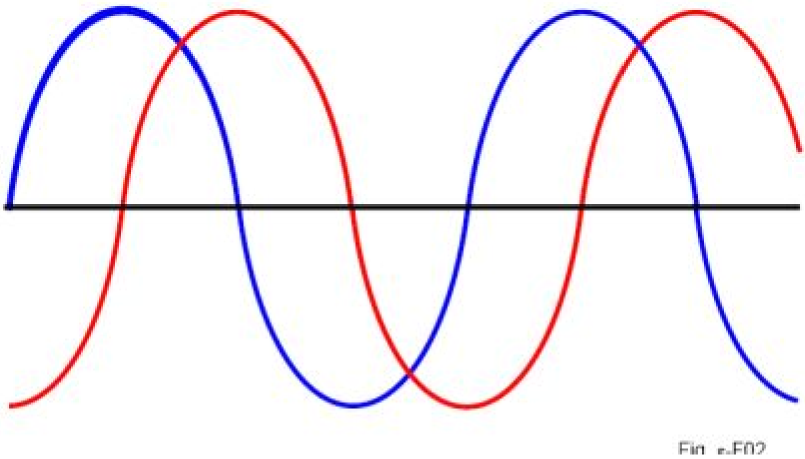

Figura 05

De ello se desprende que la rotación según el eje U produce efectos osciladores sobre los ejes S y T. Naturalmente, la rotación según el eje S produce efectos osciladores sobre los ejes T y U y la rotación según el eje T produce efectos sobre los ejes U y S.

En el eje U se podrá obtener, al mismo tiempo, una rotación más dos oscilaciones, una producida por la rotación según S (Us) y la otra por la rotación según T (Ut); en el eje S se puede obtener una rotación más las dos oscilaciones, producidas por las rotaciones según T (St) y según U (Su), y finalmente, en el eje T, una rotación más los dos oscilaciones, producido por la rotación según U (Tu) y según S (Ts).

Es interesante observar que la presencia simultánea, en cada eje principal, de una rotación y de dos oscilaciones (alrededor de los otros dos ejes), permite la comparación de la frecuencia y de fase entre las tres cantidades implicadas y por lo tanto también entre las rotaciones según los tres ejes principales.

En conclusión, los 3 rotaciones según los ejes principales pueden ser reemplazados por 6 oscilaciones sinusoidales, 2 para cada eje : el ROTONE, que está formada por 3 rotaciones, alternativamente se puede considerar como compuesta de 6 oscilaciones.

Cada oscilación sinusoidal presente en un eje principal se rompe, entonces, en los tres ejes secundarios (x, y, z), lo que resulta en tres oscilaciones, en función de principio de diferente amplitud distinta una de otra.

Puesto que hay 6 posibles oscilaciones según los ejes principales, se deduce que hay 18 posibles oscilaciones en los ejes secundarios (TABLA ε-a), 6 para cada eje.

TABLA ε-a

	S		T		U	
x	Stx	Sux	Tsx	Tux	Usx	Utx
y	Sty	Suy	Tsy	Tuy	Usy	Uty
z	Stz	Suz	Tsz	Tuz	Usz	Utz

La rotación según el eje S está perfectamente descrito por 6 oscilaciones (Stx, Sux, Sty, Suy, Stz y Suz), que según el eje T da otras 6 oscilaciones (Tsx, Tux, Tsy, Tuy, Tsz y Tuz) y según el eje U otras 6 oscilaciones adicionales (Usx, Utx, Usy, Uty, Usz y Utz).

El conjunto de 18 oscilaciones sinusoidales forman lo que se llama PULSONE.

En conclusión, el componente fundamental universal, llamado ROTONE, puede ser representado, sobre los ejes principales (S, T y U), por 3 rotaciones, o, en los ejes secundarios (x, y, z), por un PULSONE, compuesto por 18 oscilaciones sinusoidales.

Entre un ROTONE y un PULSONE existe la misma relación que existe entre un vector en tres dimensiones y un tensor para más dimensiones : el tensor, de hecho, es una matriz de vectores y es capaz de hacer una descripción geométrica correcta polidimensional empleando la mismas reglas tal como se utiliza para un pequeño número de dimensiones.