

$$P_x(t) = Q \cdot R \cdot \cos(\Omega \Delta t + \phi_0)$$

$$P_y(t) = Q \cdot R \cdot \sin(\Omega \Delta t + \phi_0)$$

$$P_z(t) = Q \cdot \Lambda$$

$$P_t(t) = |Q| \cdot \sqrt{R^2 + \Lambda^2 + \bar{m}^2}$$