

x	y	z	t	s	
1	0	0	$-r_1$	0	p_1
0	1	0	$-r_2$	0	p_2
0	0	1	$-r_3$	0	p_3
1	0	0	0	$-v_1$	q_1
0	1	0	0	$-v_2$	q_2
0	0	1	0	$-v_3$	q_3

oder schematisch

\vec{r}	t	s	
I	$-\vec{r}$		\vec{p}
I		$-\vec{v}$	\vec{q}