

$x$	$y$	$z$	$w$	$t$	$s$	
1	0	0	$-r_1$	0	0	$q_1$
0	1	0	$-r_2$	0	0	$q_2$
0	0	1	$-r_3$	0	0	$q_3$
1	0	0	0	$-u_1$	$-v_1$	$p_1$
0	1	0	0	$-u_2$	$-v_2$	$p_2$
0	0	1	0	$-u_3$	$-v_3$	$p_3$

oder schematisch

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