3

21

15 13 17

27 23 25 8

> 28 Trajectory estimated using Kabsch у z **1**8 22 Z **-2**0 1.5 Q I **1**19 1.0 0.5 Z 0.0 <u>A</u> **1**6 -0.5 29 **4**9 -1.01.5 1.0 0.5 0.0 -0.5 Y -1.0 1.5 -1.5 -1.5 -1.5 -1.0 -0.5 <sub>0.0</sub> X 0.5 1.0 5 24 2 14

26

10