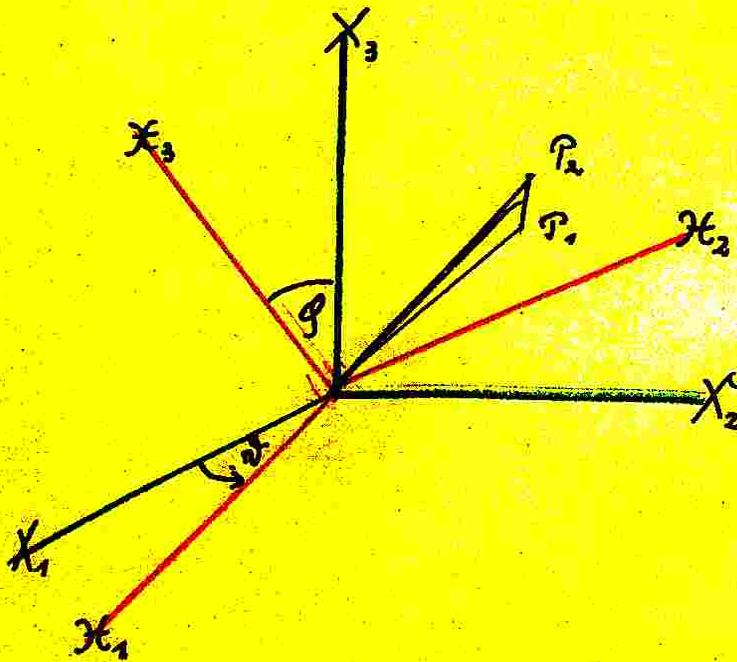


$$\begin{array}{cccccc}
 q_1 & q_2 & q_3 & q_4 & q_5 & q_6 \\
 c_1 & c_2 & c_4 & c_5 & g_5 & \delta_5
 \end{array}$$

Die Transformation ist also wieder eine Punkttransformation, die zu einer Berührungstransformation erweitert werden soll, d.h. gesucht ist der Ausdruck für die p_1, \dots, p_6 . Bilde ich wieder wie im vorhergehenden Beispiel den Vektor (dx_1, dx_2, dx_3) und nenne seine Koordinaten im \mathcal{X} -System dp_1, dp_2, dp_3 , so wird

$$(y dx) = (y) dp$$

Um dp zu bestimmen, wende ich wieder kinematische Überlegungen an.



Halte ich zunächst q ~~fixiert~~ fest, also die Lage der Ebene, so ist $dq = d\vartheta = 0$. Dann sind die Komponenten der Verschiebung (dx) gleich den Komponenten der Verschiebung dp , also: