

Versuche, die sinnvoll sind

		Real/Virtuell	Real/Virtuell	Real/Virtuell	Real/Virtuell	Real/Virtuell
Pointing	Translation	3/3	2/1	3/1	2/2	3/2
	Rotation	3/ignoriert	1/ignoriert	3/ignoriert	1/ignoriert	3/ignoriert
Rotation	Translation	3/ignoriert	2/ignoriert	3/ignoriert		
	Rotation	3/3	1/1	3/1		
Docking	Translation	3/3	2/2	3/3		
	Rotation	3/3	1/1	3/1		

blau markierte Versuche sind mit gesperrter y-Achse

ignorierte Komponenten werden ins virtuelle übertragen, aber nicht für die Fehlerberechnung berücksichtigt

1. Pointing
3 DOF-T real (space3D = True)
3 DOF-T virtuell (nichts locked)
2. Pointing
rotation aus
2 DOF-T real (space3D = False)
1 DOF-T virtuell (y und z locked)
3. Pointing
rotation aus
3 DOF-T real (space3D = True)
1 DOF virtuell (y und z locked)
4. Pointing
rotation aus
2 DOF-T real (space3D = False)
2 DOF virtuell (y locked)
5. Pointing
rotation aus
3 DOF-T real (space3D = True)
2 DOF virtuell (y locked)
6. Rotation
rotation an
3 DOF-R real (space3D = True)
3 DOF-R virtuell
translation lock aller Achsen
7. Rotation
rotation an
1 DOF-R real (space3D = False)
1 DOF-R virtuell
translation lock aller Achsen
8. Rotation
rotation an
3 DOF-R real (space3D = True)
1 DOF-R virtuell
translation lock aller Achsen
9. Docking
rotation an
3 DOF-R real (space3D = True)
1 DOF-R virtuell
10. Docking
rotation an
1 DOF-R real (space3D = False)
1 DOF-R virtuell
2 DOF-T (lock y)