

Nº Prueba	Valores Objetivo						Prueba simulada						Corrección Convenio		Corrección TCP
	X (m)	Y (m)	Z (m)	Roll (rad)	Pitch (rad)	Yaw (rad)	X (rad)	Y (rad)	Z (rad)	Roll (rad)	Pitch (rad)	Yaw (rad)	x_corr (m)	y_corr (m)	z_off (m)
1,000	0,120	0,320	0,180	3,142	0,000	-1,200	-0,088	-0,308	0,267	-3,050	-0,118	2,689	0,088	0,308	0,161
2,000	-0,050	0,250	0,300	3,142	0,000	0,850	0,063	-0,276	0,423	3,060	0,110	-1,514	-0,063	0,276	0,317
3,000	-0,220	0,380	0,220	3,142	0,000	-0,450	0,197	-0,364	0,319	-2,900	0,113	-2,800	-0,197	0,364	0,213
4,000	0,050	0,290	0,340	3,142	0,000	1,100	-0,052	-0,313	0,457	3,110	0,027	-1,350	0,052	0,313	0,351
5,000	-0,180	0,210	0,160	3,142	0,000	-0,900	0,133	-0,253	0,296	2,990	0,021	-3,060	-0,133	0,253	0,190
6,000	0,190	0,350	0,280	3,142	0,000	0,300	-0,232	-0,321	0,384	-3,120	0,000	-1,950	0,232	0,321	0,278
7,000	-0,100	0,270	0,200	3,142	0,000	-1,450	0,076	-0,297	0,320	3,130	0,029	2,640	-0,076	0,297	0,214
8,000	-0,270	0,230	0,330	3,142	0,000	0,600	0,235	-0,221	0,415	-3,010	0,070	-1,760	-0,235	0,221	0,309
9,000	0,080	0,400	0,250	3,142	0,000	-0,150	-0,056	-0,370	0,335	-3,130	-0,130	-2,550	0,056	0,370	0,229
10,000	0,000	0,310	0,190	3,142	0,000	1,450	0,033	-0,394	0,322	-3,120	0,147	-0,990	-0,033	0,394	0,216
11,000	-0,140	0,340	0,270	3,142	0,000	-0,700	0,134	-0,328	0,373	-2,960	0,078	-3,084	-0,134	0,328	0,267
12,000	-0,160	0,220	0,310	3,142	0,000	1,200	0,178	-0,216	0,407	3,050	0,068	-1,190	-0,178	0,216	0,301
13,000	0,030	0,370	0,230	3,142	0,000	0,400	-0,028	-0,372	0,336	3,080	0,026	-1,910	0,028	0,372	0,230
14,000	-0,080	0,260	0,350	3,142	0,000	-0,250	0,092	-0,234	0,437	-3,070	-0,082	-2,630	-0,092	0,234	0,331

Errores						
x_err (m)	y_err (m)	z_err (m)	z_err_2 (m)	r_err (rad)	p_err (rad)	ya_err (rad)
-0,032	-0,012	0,087	-0,019	0,092	-0,118	-2,394
-0,013	0,026	0,123	0,017	-0,082	0,110	-2,364
0,023	-0,016	0,099	-0,007	0,242	0,113	-2,350
0,002	0,023	0,117	0,011	-0,032	0,027	-2,450
0,047	0,043	0,136	0,030	-0,152	0,021	-2,160
0,042	-0,029	0,104	-0,002	0,022	0,000	-2,250
0,024	0,027	0,120	0,014	-0,012	0,029	-2,193
0,035	-0,009	0,085	-0,021	0,132	0,070	-2,360
-0,024	-0,030	0,085	-0,021	0,012	-0,130	-2,400
-0,033	0,084	0,132	0,026	0,022	0,147	-2,440
0,006	-0,012	0,103	-0,003	0,182	0,078	-2,384
-0,018	-0,004	0,097	-0,009	-0,092	0,068	-2,390
-0,002	0,002	0,106	0,000	-0,062	0,026	-2,310
-0,012	-0,026	0,087	-0,019	0,072	-0,082	-2,380

	X (m)	Y (m)	Z (m)	Roll (rad)	Pitch (rad)	Yaw (rad)
Error Medio	0,003	0,005	0,106	0,025	0,026	-2,345
Des. Típica	0,027	0,032	0,017	0,110	0,085	0,087