$F_X\,[mm]$
$F_Y\,[mm]$
$F_Z\,[mm]$
$PID_x\,[mm]$
$PID_y\,[mm]$
$PID_z\,[mm]$
Px_{msr}
Py_{msr}
Pz_{msr}
P_{dsr}
$P_X\,[mm]$
$P_Y\,[mm]$
$P_Z\,[mm]$
$t[s]$