



Messergebnisse

Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix_col_12_left“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

25. September 2014

Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.0.12.normal.txt	3
2	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.2.12.normal.txt	4
3	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.4.12.normal.txt	5
4	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.6.12.normal.txt	6
5	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.8.12.normal.txt	7
6	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.10.12.normal.txt	8
7	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.12.12.normal.txt	9
8	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.14.12.normal.txt	10
9	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.16.12.normal.txt	11
10	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.18.12.normal.txt	13
11	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.20.12.normal.txt	14
12	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.22.12.normal.txt	15

Tabellen

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.0.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
7	9	2.55	2.16	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.2.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
Keine Hindernisse gemessen				

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.4.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
5	2	2.55	2.12	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55
5	9	2.55	2.13	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.6.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
Keine Hindernisse gemessen				

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.8.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
6	3	2.17	2.55	2.17
6	4	2.15	2.55	2.15

Tabelle 6: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.10.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
5	5	2.55	2.13	2.55
5	6	2.55	2.15	2.55

Tabelle 7: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.12.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	4	1.78	2.55	1.78
0	5	1.81	2.55	1.81
0	8	1.8	2.55	1.8
4	2	2.55	1.79	2.55
4	7	2.55	1.89	2.55
4	9	2.55	1.9	2.55
5	0	2.55	1.9	2.55
7	3	2.55	1.8	2.55
7	4	2.55	1.87	2.55
7	7	2.55	1.81	2.55
7	8	2.55	1.81	2.55
7	9	2.55	1.81	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.14.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	1.93	2.55	1.93
0	1	1.92	2.55	1.92
0	4	1.95	2.55	1.95
0	5	1.92	2.55	1.92
0	9	1.93	2.55	1.93
4	2	2.55	1.92	2.55
4	5	2.55	1.93	2.55
4	7	2.55	1.93	2.55
4	8	2.55	1.93	2.55
4	9	2.55	1.93	2.55
5	0	2.55	2.03	2.55
5	1	2.55	2.13	2.55
5	5	2.55	2.0	2.55
5	6	2.55	2.11	2.55
6	5	2.13	2.55	2.13
7	0	2.55	1.94	2.55
7	1	2.55	1.91	2.55
7	2	2.55	1.9	2.55
7	3	2.55	1.93	2.55
7	4	2.55	1.93	2.55
7	6	2.55	1.9	2.55
7	8	2.55	1.91	2.55
7	9	2.55	1.93	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.16.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	2.07	2.55	2.55	2.07
0	1	2.07	2.55	2.55	2.07
0	2	2.1	2.55	2.55	2.1
0	3	2.06	2.55	2.55	2.06
0	4	2.11	2.55	2.55	2.11
0	5	2.11	2.55	2.55	2.11
0	6	2.06	2.55	2.55	2.06
0	7	2.11	2.55	2.55	2.11
0	8	2.15	2.55	2.55	2.15
0	9	2.11	2.55	2.55	2.11
1	3	2.16	2.55	2.55	2.16
1	8	2.15	2.55	2.55	2.15
2	0	2.16	2.55	2.55	2.16
2	1	2.11	2.55	2.55	2.11
2	2	2.15	2.55	2.55	2.15
2	3	2.13	2.55	2.55	2.13
2	4	2.12	2.55	2.55	2.12
2	5	2.12	2.55	2.55	2.12
2	7	2.12	2.55	2.55	2.12
2	8	2.13	2.55	2.55	2.13
2	9	2.15	2.55	2.55	2.15
4	0	2.55	2.1	2.55	2.55
4	1	2.55	2.1	2.55	2.55
4	2	2.55	2.1	2.55	2.55
4	3	2.55	2.08	2.55	2.55
4	4	2.55	2.11	2.55	2.55
4	5	2.55	2.1	2.55	2.55
4	6	2.55	2.15	2.55	2.55
4	7	2.55	2.12	2.55	2.55
4	8	2.55	2.08	2.55	2.55
4	9	2.55	2.11	2.55	2.55
5	0	2.55	2.11	2.55	2.55
5	2	2.55	2.13	2.55	2.55
5	3	2.55	2.13	2.55	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55	2.55
5	5	2.55	2.15	2.55	2.55
5	7	2.55	2.17	2.55	2.55
5	8	2.55	2.15	2.55	2.55
5	9	2.55	2.15	2.55	2.55
6	3	2.55	2.15	2.55	2.55
6	5	2.55	2.13	2.55	2.55
6	6	2.55	2.15	2.55	2.55
6	7	2.55	2.15	2.55	2.55
6	8	2.55	2.15	2.55	2.55
7	0	2.55	2.11	2.55	2.55
7	1	2.55	2.11	2.55	2.55
7	2	2.55	2.11	2.55	2.55
7	3	2.55	2.11	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.16.12.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
7	4	2.55	2.1	2.55	2.55
7	5	2.55	2.12	2.55	2.55
7	6	2.55	2.05	2.14	2.55
7	7	2.55	2.1	2.55	2.55
7	8	2.55	2.06	2.17	2.55
7	9	2.55	2.16	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.18.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	2	2.15	2.55	2.15
4	0	2.55	2.13	2.55
4	6	2.55	2.14	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55
5	5	2.55	2.13	2.55
7	8	2.55	2.1	2.55
7	9	2.55	2.1	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.20.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
5	1	2.55	2.09	2.55
5	2	2.55	2.1	2.55
5	3	2.55	2.1	2.55
5	7	2.55	2.13	2.55
5	9	2.55	2.13	2.55
6	0	2.55	2.13	2.55
6	7	2.15	2.55	2.15
7	7	2.55	2.13	2.55
7	8	2.55	2.11	2.55
7	9	2.55	2.11	2.55

Tabelle 12: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.22.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
4	5	2.11	2.55	2.11
7	0	2.55	2.08	2.55
7	1	2.55	2.08	2.55
7	2	2.55	2.09	2.55
7	3	2.55	2.1	2.55
7	4	2.55	2.1	2.55
7	5	2.55	2.09	2.55
7	8	2.55	2.13	2.55
7	9	2.55	2.1	2.55

Anmerkung

Alle Messwerte haben die Einheit Meter.

Datei Der Dateiname der Rawdatei mit den Messwerten.

gefiltert (optional) Messungen (zeilenweise Erfassung von Messdaten), die keine Hindernis enthalten haben (alle Werte sind *2.55*), wurden nicht abgebildet.

n Für die Modi < 4 wichtig (*Device/SubDeviceList/US/Sensor/Value*). Dies Werte sind immer identisch mit *r0*.

l0 .. l9 Bis zu 10 Messwerte (0 bis 9) auf der linken (l) Seite. Beispiel: Messung 1 in Links ist *l1* oder *Device/SubDeviceList/US/Left/Sensor/Value1*.

r0 .. r9 Bis zu 10 Messwerte (0 bis 9) auf der rechten (r) Seite. Beispiel: Messung 1 in Rechts ist *r1* oder *Device/SubDeviceList/US/Right/Sensor/Value1*.

Sichtbar Sagt an, ob das Programm dieses Hindernis erfassen würde, beziehend auf den [**Winkel**] aus der Analyse.

Soll Den Wert, den das Programm messen würde, siehe Analyse.

ØIst Der Durchschnittswert der Messdaten über alle Messungen im jeweiligem Modus von den Spalten *r0* oder *l0*.

Differenz Differenz zwischen Soll- und Ist-Wert.

Analyse [Winkel] (wenn vorhanden) Daten werden mit dem Programm USTest abgeglichen, ob die Werte in einem idealen Kegel mit dem Winkel *Winkel* erfasst sind. Es werden ggf. die Abweichungen der Messwerte ausgegeben.

Keine Hindernisse gemessen Es wurden alle Zeilen eines Durchlaufs heraus gefiltert.

Keine Analyse Folgt bei Analyse, wenn *Keine Hindernisse gemessen* auftritt.