



Messergebnisse

# Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix\_col\_2\_left“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

*25. September 2014*

## Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.0.2.normal.txt . . . . .	3
2	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.2.2.normal.txt . . . . .	4
3	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.4.2.normal.txt . . . . .	6
4	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.6.2.normal.txt . . . . .	7
5	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.8.2.normal.txt . . . . .	9
6	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.10.2.normal.txt . . . . .	10
7	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.12.2.normal.txt . . . . .	11
8	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.14.2.normal.txt . . . . .	12
9	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.16.2.normal.txt . . . . .	13
10	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.18.2.normal.txt . . . . .	14
11	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.20.2.normal.txt . . . . .	15
12	Datei gefiltert - Starbuck.pos_2.no_jersey.robot_left.22.2.normal.txt . . . . .	17

## Tabellen

Tabelle 1: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.0.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.33	2.55	2.55	0.33	0.56
0	1	0.56	2.55	2.55	0.56	2.55
0	2	0.34	2.55	2.55	0.34	0.57
0	3	0.34	2.55	2.55	0.34	0.57
0	4	0.35	2.55	2.55	0.35	0.56
0	5	0.33	2.55	2.55	0.33	0.56
0	6	0.33	2.55	2.55	0.33	0.55
0	7	0.33	2.55	2.55	0.33	0.57
0	8	0.34	2.55	2.55	0.34	0.56
0	9	0.32	2.55	2.55	0.32	0.56
4	0	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
4	1	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
4	2	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
4	3	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
4	7	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	0.35	0.56	2.55	2.55
4	9	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
7	1	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
7	2	2.55	0.35	0.56	2.55	2.55
7	3	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
7	4	2.55	0.34	0.56	2.55	2.55
7	5	2.55	0.35	0.56	2.55	2.55
7	6	2.55	0.34	0.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.34	0.57	2.55	2.55
7	8	2.55	0.34	0.55	2.55	2.55
7	9	2.55	0.34	0.55	2.55	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - Starbucks.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.2.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1	r2
0	0	0.4	2.55	2.55	0.4	0.55	2.55
0	1	0.39	2.55	2.55	0.39	0.54	2.55
0	2	0.39	2.55	2.55	0.39	2.55	2.55
0	3	0.38	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
0	4	0.39	2.55	2.55	0.39	2.55	2.55
0	5	0.38	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
0	6	0.39	2.55	2.55	0.39	2.55	2.55
0	7	0.39	2.55	2.55	0.39	0.61	2.2
0	8	0.38	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
0	9	0.38	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
2	0	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55
2	1	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55
2	3	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55
2	4	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55
2	6	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55
2	9	0.52	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55
4	0	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	0.39	0.6	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	0.39	0.61	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
6	1	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
6	2	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
6	3	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
6	4	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
6	5	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
6	6	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55
6	9	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	0.39	0.6	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	0.38	0.62	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.38	0.62	2.55	2.55	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.2.2.normal.txt (*Fortgesetzt*)

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>l1</b>	<b>r0</b>	<b>r1</b>	<b>r2</b>
7	4	2.55	0.38	0.6	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	0.38	0.61	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.38	0.61	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.38	0.61	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	0.39	0.6	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	0.38	0.61	2.55	2.55	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - Starbucks.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.4.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	0.47	2.55	0.47
0	1	0.52	2.55	0.52
0	2	0.48	2.55	0.48
0	3	0.58	2.55	0.58
0	4	0.51	2.55	0.51
0	5	0.48	2.55	0.48
0	6	0.58	2.55	0.58
0	7	0.58	2.55	0.58
0	8	0.48	2.55	0.48
0	9	0.59	2.55	0.59
2	1	0.75	2.55	0.75
2	4	0.75	2.55	0.75
2	7	0.75	2.55	0.75
4	0	2.55	0.51	2.55
4	1	2.55	0.48	2.55
4	2	2.55	0.48	2.55
4	3	2.55	0.48	2.55
4	4	2.55	0.48	2.55
4	5	2.55	0.48	2.55
4	6	2.55	0.47	2.55
4	7	2.55	0.52	2.55
4	8	2.55	0.47	2.55
4	9	2.55	0.58	2.55
5	0	2.55	0.75	2.55
5	1	2.55	0.75	2.55
5	2	2.55	0.75	2.55
5	3	2.55	0.76	2.55
5	4	2.55	0.76	2.55
5	5	2.55	0.74	2.55
5	6	2.55	0.75	2.55
5	7	2.55	0.75	2.55
5	8	2.55	0.75	2.55
5	9	2.55	0.75	2.55
6	1	2.55	0.75	2.55
6	2	2.55	0.75	2.55
6	5	2.55	0.75	2.55
6	8	2.55	0.76	2.55
7	1	2.55	0.47	2.55
7	2	2.55	0.47	2.55
7	3	2.55	0.47	2.55
7	4	2.55	0.47	2.55
7	5	2.55	0.47	2.55
7	6	2.55	0.46	2.55
7	7	2.55	0.47	2.55
7	8	2.55	0.47	2.55
7	9	2.55	0.47	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.6.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55
0	1	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55
0	2	0.74	2.55	2.55	0.74	2.55
0	3	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55
0	4	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55
0	5	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55
0	6	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55
0	7	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55
0	8	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55
0	9	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55
2	1	0.81	2.55	2.55	0.81	2.55
2	2	0.65	2.55	2.55	0.65	0.79
2	5	0.66	2.55	2.55	0.66	0.8
2	6	0.65	2.55	2.55	0.65	0.79
2	8	0.66	2.55	2.55	0.66	0.79
2	9	0.66	2.55	2.55	0.66	0.79
4	1	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.74	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	0.72	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	0.74	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	0.65	0.79	2.55	2.55
5	1	2.55	0.66	0.8	2.55	2.55
5	2	2.55	0.66	0.8	2.55	2.55
5	3	2.55	0.66	0.8	2.55	2.55
5	4	2.55	0.66	0.8	2.55	2.55
5	5	0.87	0.66	0.8	0.87	2.55
5	6	2.55	0.65	0.79	2.55	2.55
5	7	2.55	0.65	0.79	2.55	2.55
5	8	2.55	0.66	0.79	2.55	2.55
5	9	2.55	0.65	0.79	2.55	2.55
6	0	2.55	0.65	0.79	2.55	2.55
6	1	0.85	0.67	0.79	0.85	2.55
6	2	2.55	0.66	0.79	2.55	2.55
6	3	0.87	0.66	0.79	0.87	2.55
6	4	2.55	0.66	0.79	2.55	2.55
6	5	2.55	0.67	0.8	2.55	2.55
6	7	2.55	0.8	2.55	2.55	2.55
6	8	0.87	0.66	0.79	0.87	2.55
6	9	0.87	0.66	0.79	0.87	2.55
7	0	2.55	0.67	0.79	2.55	2.55
7	1	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.6.2.normal.txt (*Fortgesetzt*)

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>l1</b>	<b>r0</b>	<b>r1</b>
7	4	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.72	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.72	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	0.73	2.55	2.55	2.55



Tabelle 5: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.8.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	0.95	2.55	2.55	0.95
0	1	0.95	2.55	2.55	0.95
0	3	0.95	2.55	2.55	0.95
0	4	0.95	2.55	2.55	0.95
0	5	0.99	2.55	2.55	0.99
0	6	0.97	2.55	2.55	0.97
0	7	0.97	2.55	2.55	0.97
0	8	0.96	2.55	2.55	0.96
0	9	0.96	2.55	2.55	0.96
4	0	2.55	0.97	2.55	2.55
4	1	2.55	0.98	2.55	2.55
4	2	2.55	0.98	2.55	2.55
4	3	2.55	0.95	2.55	2.55
4	4	2.55	0.98	2.55	2.55
4	5	2.55	0.99	2.55	2.55
4	6	2.55	0.98	2.55	2.55
4	7	2.55	0.98	2.55	2.55
4	8	2.55	0.96	2.55	2.55
4	9	2.55	0.96	2.55	2.55
7	0	2.55	0.96	2.15	2.55
7	1	2.55	0.95	2.15	2.55
7	2	2.55	0.94	2.55	2.55
7	3	2.55	0.95	2.55	2.55
7	4	2.55	0.95	2.55	2.55
7	5	2.55	0.94	2.55	2.55
7	6	2.55	0.95	2.55	2.55
7	7	2.55	0.94	2.55	2.55
7	8	2.55	0.94	2.55	2.55
7	9	2.55	0.95	2.55	2.55

Tabelle 6: Datei gefiltert - Starbuck.pos.2.no\_jersey.robot\_left.10.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	4	1.22	2.55	1.22
0	9	1.23	2.55	1.23
4	1	2.55	1.23	2.55
4	2	2.55	1.23	2.55
4	3	2.55	1.23	2.55
4	4	2.55	1.23	2.55
4	5	2.55	1.23	2.55
7	0	2.55	1.22	2.55
7	1	2.55	1.23	2.55
7	2	2.55	1.22	2.55
7	3	2.55	1.22	2.55
7	4	2.55	1.24	2.55
7	5	2.55	1.24	2.55
7	6	2.55	1.21	2.55
7	7	2.55	1.22	2.55
7	8	2.55	1.22	2.55
7	9	2.55	1.22	2.55

Tabelle 7: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.12.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	9	1.35	2.55	2.55	1.35	2.55
2	0	1.37	2.55	2.55	1.37	2.55
2	1	1.37	2.55	2.55	1.37	2.55
2	3	1.37	2.55	2.55	1.37	2.55
2	5	1.29	2.55	2.55	1.29	1.38
2	7	1.28	2.55	2.55	1.28	1.38
2	8	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
4	7	2.55	1.36	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.29	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	1.28	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	1.28	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	1.29	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	1.29	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	1.28	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	1.28	1.37	2.55	2.55
5	7	2.55	1.28	1.39	2.55	2.55
5	8	2.55	1.29	1.38	2.55	2.55
5	9	2.55	1.29	1.38	2.55	2.55
6	0	2.55	1.29	1.38	2.55	2.55
6	4	2.55	1.28	1.37	2.55	2.55
6	5	2.55	1.29	1.37	2.55	2.55
6	7	2.55	1.29	1.38	2.55	2.55
7	0	2.55	1.37	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.28	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.28	2.55	2.55	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.14.2.normal.txt

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>r0</b>
0	1	1.52	2.55	1.52
0	2	1.52	2.55	1.52
0	3	1.52	2.55	1.52
0	4	1.52	2.55	1.52
0	9	1.52	2.55	1.52
4	2	2.55	1.52	2.55
4	5	2.55	1.52	2.55
4	6	2.55	1.52	2.55
6	7	2.14	2.55	2.14
7	6	2.55	1.53	2.55
7	7	2.55	1.52	2.55
7	8	2.55	1.52	2.55
7	9	2.55	1.52	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - Starbuck.pos.2.no\_jersey.robot\_left.16.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	1.67	2.55	1.67
0	2	1.67	2.55	1.67
0	5	1.67	2.55	1.67
0	6	1.67	2.55	1.67
0	8	1.67	2.55	1.67
0	9	1.67	2.55	1.67
4	0	2.55	1.66	2.55
4	1	2.55	1.66	2.55
4	4	2.55	1.66	2.55
4	7	2.55	1.66	2.55
4	8	2.55	1.67	2.55
4	9	2.55	1.67	2.55
6	3	2.14	2.55	2.14
6	5	2.12	2.55	2.12
7	0	2.55	1.67	2.55
7	1	2.55	1.66	2.55
7	2	2.55	1.66	2.55
7	3	2.55	1.67	2.55
7	4	2.55	1.67	2.55
7	5	2.55	1.67	2.55
7	6	2.55	1.66	2.55
7	7	2.55	1.66	2.55
7	8	2.55	1.67	2.55
7	9	2.55	1.67	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.18.2.normal.txt

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>l1</b>	<b>r0</b>
2	2	1.96	2.55	2.55	1.96
5	3	2.55	1.96	2.55	2.55
5	4	2.55	1.98	2.55	2.55
5	6	2.55	1.97	2.55	2.55
5	8	2.55	1.95	2.13	2.55
6	6	2.55	1.96	2.55	2.55
6	7	2.55	1.96	2.55	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.20.2.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	2.05	2.55	2.05
0	1	2.05	2.55	2.05
0	2	2.04	2.55	2.04
0	3	2.04	2.55	2.04
0	4	2.05	2.55	2.05
0	5	2.04	2.55	2.04
0	6	2.05	2.55	2.05
0	7	2.05	2.55	2.05
0	8	2.06	2.55	2.06
0	9	2.04	2.55	2.04
1	0	2.06	2.55	2.06
1	3	2.06	2.55	2.06
1	4	2.06	2.55	2.06
1	5	2.06	2.55	2.06
1	6	2.06	2.55	2.06
1	7	2.06	2.55	2.06
1	8	2.07	2.55	2.07
1	9	2.06	2.55	2.06
2	0	2.05	2.55	2.05
2	1	2.06	2.55	2.06
2	2	2.06	2.55	2.06
2	3	2.06	2.55	2.06
2	4	2.06	2.55	2.06
2	5	2.05	2.55	2.05
2	6	2.06	2.55	2.06
2	7	2.06	2.55	2.06
2	8	2.06	2.55	2.06
2	9	2.06	2.55	2.06
3	1	2.08	2.55	2.08
4	1	2.55	2.05	2.55
4	2	2.55	2.06	2.55
4	3	2.18	2.05	2.18
4	4	2.17	2.05	2.17
4	5	2.55	2.06	2.55
4	6	2.55	2.05	2.55
4	7	2.55	2.06	2.55
4	8	2.55	2.06	2.55
4	9	2.55	2.06	2.55
5	0	2.55	2.07	2.55
5	1	2.55	2.07	2.55
5	2	2.1	2.06	2.1
5	3	2.07	2.06	2.07
5	4	2.14	2.05	2.14
5	5	2.07	2.06	2.07
5	6	2.09	2.05	2.09
5	7	2.55	2.06	2.55
5	8	2.07	2.06	2.07
5	9	2.08	2.06	2.08

Tabelle 11: Datei gefiltert - Starbuck.pos.2.no\_jersey.robot\_left.20.2.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	r0
6	0	2.08	2.05	2.08
6	1	2.08	2.05	2.08
6	2	2.06	2.05	2.06
6	3	2.07	2.05	2.07
6	4	2.08	2.04	2.08
6	5	2.07	2.06	2.07
6	6	2.06	2.06	2.06
6	7	2.07	2.06	2.07
6	8	2.07	2.05	2.07
6	9	2.07	2.06	2.07
7	0	2.55	2.05	2.55
7	1	2.55	2.06	2.55
7	2	2.55	2.05	2.55
7	3	2.55	2.05	2.55
7	4	2.55	2.04	2.55
7	5	2.55	2.05	2.55
7	6	2.55	2.05	2.55
7	7	2.55	2.05	2.55
7	8	2.55	2.04	2.55
7	9	2.55	2.06	2.55



Tabelle 12: Datei gefiltert - Starbuck.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.22.2.normal.txt

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>r0</b>
0	1	2.13	2.55	2.13
0	6	2.14	2.55	2.14
0	7	2.16	2.55	2.16
0	9	2.14	2.55	2.14
4	3	2.55	2.14	2.55
5	1	2.55	2.15	2.55
5	2	2.55	2.15	2.55
5	3	2.55	2.15	2.55
5	7	2.55	2.14	2.55
7	2	2.55	2.14	2.55
7	8	2.55	2.15	2.55
7	9	2.55	2.15	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.