



Messergebnisse

Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix_col_8_down“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

25. September 2014

Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.0.8.normal.txt	4
2	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.2.8.normal.txt	6
3	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.4.8.normal.txt	7
4	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.6.8.normal.txt	8
5	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.8.8.normal.txt	9
6	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.10.8.normal.txt	10
7	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.12.8.normal.txt	11
8	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.14.8.normal.txt	12
9	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.16.8.normal.txt	13
10	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.8.normal.txt	14
11	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.20.8.normal.txt	16

Tabellen

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.0.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	l4	l5	l6	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7
0	0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	2.04	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	2.11
0	1	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	2	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	3	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	4	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	5	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	6	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	7	2.03	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.03	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	8	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	9	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	0	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	1	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	2	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	3	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	4	2.12	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	5	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	6	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	7	2.12	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
2	9	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.03	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	2.03	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.0.8.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	l4	l5	l6	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7
6	0	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	1	2.09	2.16	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	4	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	6	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	7	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	8	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.2.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	2.14	2.55	2.14
0	1	2.15	2.55	2.15
0	2	2.13	2.55	2.13
0	4	2.15	2.55	2.15
0	7	2.13	2.55	2.13
2	2	2.13	2.55	2.13
2	5	2.13	2.55	2.13
5	0	2.55	2.14	2.55
5	1	2.55	2.14	2.55
5	2	2.55	2.14	2.55
5	4	2.55	2.13	2.55
5	5	2.55	2.13	2.55
5	7	2.55	2.15	2.55
5	8	2.55	2.1	2.55
5	9	2.55	2.12	2.55
6	0	2.55	2.09	2.55
6	2	2.55	2.15	2.55
6	5	2.55	2.15	2.55
6	9	2.15	2.55	2.15
7	2	2.55	2.11	2.55
7	3	2.55	2.11	2.55
7	4	2.55	2.11	2.55
7	6	2.55	2.13	2.55
7	9	2.55	2.13	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.4.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0	r1	r2
0	1	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
0	3	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
0	4	2.13	2.55	2.13	2.55	2.55
0	8	2.11	2.55	2.11	2.55	2.55
0	9	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
2	2	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
2	5	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
2	8	2.15	2.55	2.15	2.55	2.55
2	9	2.13	2.55	2.13	2.29	2.37
4	0	2.55	2.16	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
6	0	2.16	2.55	2.16	2.55	2.55
6	1	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
6	2	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
6	3	2.14	2.55	2.14	2.55	2.55
6	4	2.13	2.55	2.13	2.55	2.55
7	0	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	2.1	2.55	2.55	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.6.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	r0
0	3	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.15
0	9	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55	1.2
2	6	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.13
2	7	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.13
4	2	2.55	1.2	2.14	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.2	2.17	2.34	2.44	2.55
4	5	2.55	1.21	2.55	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55
6	2	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.14
6	3	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.15
7	2	2.55	1.22	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.22	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.21	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.21	2.13	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.8.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	3	2.15	2.55	2.55	2.15
0	4	2.15	2.55	2.55	2.15
4	3	2.55	2.15	2.55	2.55
5	5	2.55	2.15	2.55	2.55
5	6	2.55	2.17	2.55	2.55
5	7	2.55	2.13	2.55	2.55
5	9	2.55	2.12	2.55	2.55
6	0	2.55	2.12	2.55	2.55
7	0	2.55	1.18	2.15	2.55
7	1	2.55	1.18	2.15	2.55
7	2	2.55	1.17	2.55	2.55
7	4	2.55	1.18	2.55	2.55
7	5	2.55	2.14	2.55	2.55
7	6	2.55	2.14	2.55	2.55
7	8	2.55	2.14	2.55	2.55
7	9	2.55	2.13	2.55	2.55

Tabelle 6: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.10.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	1.48	1.48	1.48
0	1	1.47	2.55	1.47
0	2	1.48	2.55	1.48
0	3	1.48	2.55	1.48
0	4	1.47	2.55	1.47
0	7	1.48	2.55	1.48
0	9	1.48	2.55	1.48
4	0	2.55	1.46	2.55
4	1	2.55	1.46	2.55
4	2	2.55	1.47	2.55
4	3	2.55	1.47	2.55
4	4	2.55	1.47	2.55
4	5	2.55	1.46	2.55
4	6	2.55	1.47	2.55
4	7	2.55	1.46	2.55
4	8	2.55	1.46	2.55
4	9	2.55	1.47	2.55
7	0	2.55	1.47	2.55
7	1	2.55	1.48	2.55
7	2	2.55	1.48	2.55
7	3	2.55	1.48	2.55
7	4	2.55	1.48	2.55
7	5	2.55	1.47	2.55
7	6	2.55	1.47	2.55
7	7	2.55	1.47	2.55
7	8	2.55	1.48	2.55
7	9	2.55	1.46	2.55

Tabelle 7: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.12.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	3	1.55	2.55	2.55	1.55
0	4	1.53	2.55	2.55	1.53
0	5	1.56	2.55	2.55	1.56
0	6	1.55	2.55	2.55	1.55
0	8	1.56	2.55	2.55	1.56
0	9	1.54	2.55	2.55	1.54
4	2	2.55	1.54	2.55	2.55
4	3	2.55	1.53	2.55	2.55
4	5	2.55	1.52	2.55	2.55
4	6	2.55	1.54	2.55	2.55
4	7	2.55	1.54	2.55	2.55
4	9	2.55	1.56	2.55	2.55
5	0	2.55	1.56	2.55	2.55
5	4	2.55	2.11	2.55	2.55
5	5	2.55	2.13	2.55	2.55
5	6	2.55	2.13	2.55	2.55
5	7	2.55	2.13	2.55	2.55
5	8	2.55	2.14	2.55	2.55
5	9	2.55	2.15	2.55	2.55
6	3	2.16	2.55	2.55	2.16
6	4	2.16	2.55	2.55	2.16
6	6	2.1	2.55	2.55	2.1
7	0	2.55	1.53	2.11	2.55
7	1	2.55	1.53	2.11	2.55
7	2	2.55	1.54	2.55	2.55
7	3	2.55	1.55	2.1	2.55
7	4	2.55	1.54	2.14	2.55
7	5	2.55	1.56	2.1	2.55
7	6	2.55	1.53	2.14	2.55
7	7	2.55	1.53	2.14	2.55
7	8	2.55	1.54	2.13	2.55
7	9	2.55	1.56	2.12	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.14.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	1.7	2.55	2.55	1.7
0	1	1.66	2.55	2.55	1.66
0	2	1.7	2.55	2.55	1.7
0	3	1.71	2.55	2.55	1.71
0	4	1.7	2.55	2.55	1.7
0	5	1.71	2.55	2.55	1.71
0	6	1.66	2.55	2.55	1.66
0	7	1.7	2.55	2.55	1.7
0	8	1.7	2.55	2.55	1.7
0	9	1.65	2.55	2.55	1.65
2	3	1.74	2.55	2.55	1.74
4	0	2.55	1.7	2.55	2.55
4	1	2.55	1.68	2.55	2.55
4	2	2.55	1.71	2.55	2.55
4	3	2.55	1.71	2.55	2.55
4	4	2.55	1.68	2.55	2.55
4	5	2.55	1.66	2.55	2.55
4	6	2.55	1.67	2.55	2.55
4	7	2.55	1.67	2.55	2.55
4	8	2.55	1.71	2.55	2.55
4	9	2.55	1.66	2.55	2.55
5	0	2.55	1.66	2.55	2.55
5	4	2.55	2.12	2.55	2.55
5	5	2.55	2.13	2.55	2.55
5	7	2.55	2.14	2.55	2.55
5	8	2.55	1.72	2.55	2.55
5	9	2.55	1.71	2.55	2.55
6	0	2.55	1.71	2.55	2.55
6	4	1.76	2.55	2.55	1.76
7	0	2.55	1.65	2.16	2.55
7	1	2.55	1.66	2.55	2.55
7	2	2.55	1.65	2.55	2.55
7	3	2.55	1.65	2.55	2.55
7	4	2.55	1.66	2.55	2.55
7	5	2.55	1.69	2.55	2.55
7	6	2.55	1.65	2.55	2.55
7	7	2.55	1.66	2.55	2.55
7	8	2.55	1.67	2.55	2.55
7	9	2.55	1.68	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.16.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
0	1	1.86	2.55	2.55	1.86	2.55
0	2	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
0	3	1.83	2.55	2.55	1.83	2.55
0	4	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
0	5	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
0	6	1.85	2.55	2.55	1.85	2.55
0	7	1.86	2.55	2.55	1.86	2.55
0	8	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
0	9	1.83	2.55	2.55	1.83	2.55
1	5	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
4	1	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.83	2.12	2.55	2.55
4	9	2.55	1.82	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.82	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
5	5	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
5	6	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55
5	7	1.98	2.55	2.55	1.98	2.55
5	8	1.98	2.55	2.55	1.98	2.55
6	2	1.95	2.55	2.55	1.95	2.55
6	3	2.0	2.55	2.55	2.0	2.55
6	6	2.09	2.55	2.55	2.09	2.55
6	9	2.0	2.55	2.55	2.0	2.15
7	0	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	1.82	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
0	1	2.09	2.55	2.55	2.09	2.55
0	2	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
0	3	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
0	4	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
0	5	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
0	6	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
0	7	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
0	8	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
0	9	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
1	1	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
1	6	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
1	7	2.05	2.55	2.55	2.05	2.15
1	9	2.15	2.55	2.55	2.15	2.55
2	0	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
2	3	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
2	7	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
3	1	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
3	9	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
4	0	2.55	2.08	2.2	2.55	2.55
4	1	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	2.16	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	2.05	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
5	6	2.16	2.04	2.17	2.16	2.55
5	7	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
5	8	2.17	2.01	2.55	2.17	2.55
5	9	2.55	2.06	2.15	2.55	2.55
6	0	2.14	2.07	2.17	2.14	2.55
6	3	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55
6	4	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55
6	6	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
6	9	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	2.05	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	2.05	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.8.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
7	4	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	2.05	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.20.8.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
7	0	2.55	2.14	2.55
7	1	2.55	2.14	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.