



Messergebnisse

# Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix\_col\_6\_left“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

*25. September 2014*

## Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.0.6.normal.txt . . . . .	3
2	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.2.6.normal.txt . . . . .	4
3	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.4.6.normal.txt . . . . .	5
4	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.6.6.normal.txt . . . . .	6
5	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.8.6.normal.txt . . . . .	7
6	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.10.6.normal.txt . . . . .	8
7	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.12.6.normal.txt . . . . .	9
8	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.14.6.normal.txt . . . . .	10
9	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.16.6.normal.txt . . . . .	11
10	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.18.6.normal.txt . . . . .	12
11	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.20.6.normal.txt . . . . .	14
12	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.22.6.normal.txt . . . . .	16

## Tabellen

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.0.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
5	0	2.55	2.13	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55
5	5	2.55	2.15	2.55
5	7	2.55	2.13	2.55
7	0	2.55	2.11	2.55
7	1	2.55	2.11	2.55
7	4	2.55	2.15	2.55
7	7	2.55	2.13	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.2.6.normal.txt

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>r0</b>
7	0	2.55	2.13	2.55
7	1	2.55	2.13	2.55
7	2	2.55	2.13	2.55
7	7	2.55	2.12	2.55
7	8	2.55	2.13	2.55
7	9	2.55	2.1	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.4.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.83	2.55	2.55	0.83	1.03
0	2	0.86	2.55	2.55	0.86	2.55
0	3	0.85	2.55	2.55	0.85	2.55
0	5	0.86	2.55	2.55	0.86	2.55
0	6	0.86	2.55	2.55	0.86	2.55
4	2	2.55	0.86	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	0.85	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	0.85	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.86	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	0.86	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	0.84	2.09	2.55	2.55
7	1	2.55	0.83	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	0.85	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.86	2.12	2.55	2.55
7	4	2.55	0.85	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	0.86	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.85	2.09	2.55	2.55
7	7	2.55	0.85	2.16	2.55	2.55
7	8	2.55	0.85	2.16	2.55	2.55
7	9	2.55	0.84	2.55	2.55	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.6.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.97	2.55	2.55	0.97	2.17
0	1	1.0	2.55	2.55	1.0	2.55
0	2	0.98	2.55	2.55	0.98	2.55
0	4	0.97	2.55	2.55	0.97	2.55
0	5	0.98	2.55	2.55	0.98	2.55
0	6	0.98	2.55	2.55	0.98	2.55
0	7	0.98	2.55	2.55	0.98	2.55
0	8	0.98	2.55	2.55	0.98	2.55
2	5	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
4	0	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.0	2.17	2.55	2.55
4	4	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.99	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	0.98	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	0.99	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	0.99	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	0.99	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.0	2.11	2.55	2.55
7	7	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.8.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1
0	0	1.12	2.55	2.55	2.55	1.12	2.55
0	2	1.12	2.55	2.55	2.55	1.12	1.23
0	3	1.24	2.55	2.55	2.55	1.24	2.55
0	4	1.12	2.55	2.55	2.55	1.12	1.2
0	5	1.23	2.55	2.55	2.55	1.23	2.55
0	6	1.23	2.55	2.55	2.55	1.23	2.55
0	7	1.13	2.55	2.55	2.55	1.13	1.25
0	8	1.12	2.55	2.55	2.55	1.12	1.2
0	9	1.2	2.55	2.55	2.55	1.2	2.55
4	1	2.55	1.21	2.55	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.12	1.2	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.19	2.55	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.19	2.55	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.2	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.12	1.2	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.12	1.2	2.11	2.55	2.55
7	7	2.55	1.13	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.13	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 6: Datei gefiltert - helo.pos.2.no\_jersey.robot\_left.10.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	1	1.33	2.55	2.55	1.33	2.55
0	2	1.32	2.55	2.55	1.32	2.55
0	4	1.32	2.55	2.55	1.32	2.55
0	5	1.33	2.55	2.55	1.33	2.55
0	7	1.31	2.55	2.55	1.31	1.47
0	9	1.33	2.55	2.55	1.33	2.55
4	0	2.55	1.33	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	1.33	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.33	2.55	2.55	2.55
4	5	2.14	1.34	1.49	2.14	2.55
4	8	2.55	1.34	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.34	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.1	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
6	5	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	1.34	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.33	2.1	2.55	2.55
7	2	2.55	1.33	2.1	2.55	2.55
7	3	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.33	2.12	2.55	2.55
7	5	2.55	1.33	2.12	2.55	2.55
7	6	2.55	1.33	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.32	2.09	2.55	2.55
7	8	2.55	1.48	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.34	2.1	2.55	2.55



Tabelle 7: Datei gefiltert - helo.pos.2.no\_jersey.robot\_left.12.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
0	1	1.42	2.55	2.55	2.55	1.42	1.52	2.55
0	2	1.42	2.55	2.55	2.55	1.42	2.55	2.55
0	3	1.42	2.55	2.55	2.55	1.42	2.55	2.55
0	4	1.42	2.55	2.55	2.55	1.42	1.53	1.62
0	5	1.41	2.55	2.55	2.55	1.41	2.55	2.55
0	6	1.41	2.55	2.55	2.55	1.41	1.55	2.55
0	7	1.41	2.55	2.55	2.55	1.41	2.55	2.55
0	8	1.41	2.55	2.55	2.55	1.41	1.53	2.55
0	9	1.41	2.55	2.55	2.55	1.41	1.53	2.55
2	3	1.44	2.55	2.55	2.55	1.44	2.55	2.55
2	4	1.45	2.55	2.55	2.55	1.45	2.55	2.55
2	5	1.44	2.55	2.55	2.55	1.44	2.55	2.55
2	8	1.44	2.55	2.55	2.55	1.44	2.55	2.55
4	0	2.55	1.4	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	1.39	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.4	1.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.4	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.4	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.4	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.4	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.39	1.54	2.55	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.41	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.39	1.53	2.55	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	1.42	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	2	2.55	1.42	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	4	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	5	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	8	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	1.4	1.52	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.4	1.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	1.4	1.52	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.39	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.4	1.54	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.4	1.54	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.4	1.54	2.1	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.4	1.56	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.4	1.56	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.4	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos.2.no\_jersey.robot\_left.14.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0	r1
0	0	1.57	2.55	1.57	2.55
0	2	1.57	2.55	1.57	2.55
0	3	1.58	2.55	1.58	1.67
0	4	1.59	2.55	1.59	2.55
2	6	1.63	2.55	1.63	2.55
4	1	2.55	1.59	2.55	2.55
4	4	2.55	1.58	2.55	2.55
4	8	2.55	1.58	2.55	2.55
5	3	2.55	1.63	2.55	2.55
5	4	2.55	1.63	2.55	2.55
5	5	2.55	1.63	2.55	2.55
5	8	2.55	1.62	2.55	2.55
5	9	2.55	1.62	2.55	2.55
6	3	2.55	1.63	2.55	2.55
7	0	2.55	1.58	2.55	2.55
7	1	2.55	1.58	2.55	2.55
7	2	2.55	1.57	2.55	2.55
7	3	2.55	1.59	2.55	2.55
7	4	2.55	1.58	2.55	2.55
7	5	2.55	1.57	2.55	2.55
7	6	2.55	1.57	2.55	2.55
7	7	2.55	1.57	2.55	2.55
7	8	2.55	1.57	2.55	2.55
7	9	2.55	1.59	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos.2.no\_jersey.robot\_left.16.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	1.85	2.55	2.55	1.85
0	2	1.79	2.55	2.55	1.79
0	3	1.77	2.55	2.55	1.77
0	4	1.85	2.55	2.55	1.85
0	6	1.84	2.55	2.55	1.84
0	7	1.85	2.55	2.55	1.85
0	8	1.85	2.55	2.55	1.85
0	9	1.79	2.55	2.55	1.79
4	3	2.55	1.78	1.86	2.55
4	4	2.55	1.78	1.86	2.55
4	8	2.55	1.84	2.55	2.55
4	9	2.55	1.78	2.55	2.55
5	0	2.55	1.78	2.55	2.55
7	0	2.55	1.86	2.55	2.55
7	1	2.55	1.86	2.55	2.55
7	2	2.55	1.86	2.55	2.55
7	5	2.55	1.77	2.55	2.55
7	6	2.55	1.86	2.55	2.55
7	7	2.55	1.85	2.55	2.55
7	8	2.55	1.87	2.55	2.55
7	9	2.55	1.86	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.18.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.91	2.55	2.55	1.91	2.09
0	1	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55
0	2	1.91	2.55	2.55	1.91	2.1
0	3	1.92	2.55	2.55	1.92	2.55
0	4	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
0	5	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
0	6	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
0	7	1.91	2.55	2.55	1.91	2.08
0	8	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
0	9	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
1	0	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
1	1	1.95	2.55	2.55	1.95	2.55
1	2	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
1	3	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
1	4	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
1	5	1.95	2.55	2.55	1.95	2.55
1	6	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
1	7	1.95	2.55	2.55	1.95	2.55
1	8	1.96	2.55	2.55	1.96	2.55
1	9	1.95	2.55	2.55	1.95	2.55
2	0	1.93	2.55	2.55	1.93	2.55
2	1	2.0	2.55	2.55	2.0	2.55
2	2	1.93	2.55	2.55	1.93	2.55
2	3	1.94	2.55	2.55	1.94	2.55
2	4	1.93	2.55	2.55	1.93	2.55
2	5	1.93	2.55	2.55	1.93	2.55
2	6	1.94	2.55	2.55	1.94	2.55
2	7	1.94	2.55	2.55	1.94	2.55
2	8	1.92	2.55	2.55	1.92	2.55
2	9	1.93	2.55	2.55	1.93	2.55
3	4	1.98	2.55	2.55	1.98	2.55
3	9	1.98	2.55	2.55	1.98	2.55
4	0	2.55	1.92	2.55	2.55	2.55
4	1	1.97	1.91	2.08	1.97	2.55
4	2	2.55	1.91	2.08	2.55	2.55
4	3	1.97	1.93	2.1	1.97	2.55
4	4	1.97	1.93	2.1	1.97	2.55
4	5	2.55	1.92	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.91	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.91	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.91	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.92	2.55	2.55	2.55
5	0	1.94	1.94	2.55	1.94	2.55
5	1	1.95	1.94	2.55	1.95	2.55
5	2	1.94	1.95	2.55	1.94	2.55
5	3	1.94	1.95	2.55	1.94	2.55
5	4	1.94	1.95	2.55	1.94	2.55
5	5	1.95	1.93	2.55	1.95	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos.2.no.jersey.robot.left.18.6.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
5	6	1.94	1.93	2.55	1.94	2.55
5	7	1.95	1.94	2.55	1.95	2.55
5	8	1.94	1.95	2.55	1.94	2.55
5	9	1.95	1.94	2.55	1.95	2.55
6	0	1.94	2.03	2.55	1.94	2.55
6	1	1.95	2.02	2.55	1.95	2.55
6	2	1.95	1.96	2.55	1.95	2.55
6	3	1.94	1.95	2.55	1.94	2.55
6	4	1.94	1.94	2.55	1.94	2.55
6	5	1.95	1.93	2.55	1.95	2.55
6	6	1.94	2.04	2.55	1.94	2.55
6	7	1.94	2.04	2.55	1.94	2.55
6	8	1.94	1.94	2.55	1.94	2.55
6	9	1.94	1.95	2.55	1.94	2.55
7	0	1.94	1.94	2.55	1.94	2.55
7	1	1.98	1.9	2.08	1.98	2.55
7	2	2.55	1.91	2.07	2.55	2.55
7	3	2.55	1.91	2.16	2.55	2.55
7	4	2.55	1.91	2.08	2.55	2.55
7	5	2.55	1.91	2.08	2.55	2.55
7	6	2.55	1.91	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.91	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.91	2.55	2.55	2.55
7	9	1.98	1.9	2.03	1.98	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.20.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
0	0	2.03	2.55	2.03
0	1	2.09	2.55	2.09
0	2	2.11	2.55	2.11
0	3	2.11	2.55	2.11
0	4	2.1	2.55	2.1
0	5	2.07	2.55	2.07
0	6	2.03	2.55	2.03
0	7	2.1	2.55	2.1
0	8	2.09	2.55	2.09
0	9	2.11	2.55	2.11
1	0	2.13	2.55	2.13
1	1	2.12	2.55	2.12
1	2	2.12	2.55	2.12
1	3	2.12	2.55	2.12
1	5	2.13	2.55	2.13
1	6	2.12	2.55	2.12
1	7	2.12	2.55	2.12
1	8	2.13	2.55	2.13
1	9	2.12	2.55	2.12
2	0	2.12	2.55	2.12
2	1	2.12	2.55	2.12
2	2	2.09	2.55	2.09
2	3	2.12	2.55	2.12
2	4	2.09	2.55	2.09
2	5	2.1	2.55	2.1
2	6	2.12	2.55	2.12
2	7	2.12	2.55	2.12
2	8	2.09	2.55	2.09
2	9	2.12	2.55	2.12
3	0	2.14	2.55	2.14
3	2	2.14	2.55	2.14
3	4	2.13	2.55	2.13
3	7	2.15	2.55	2.15
4	0	2.14	2.09	2.14
4	1	2.13	2.1	2.13
4	2	2.13	2.1	2.13
4	3	2.15	2.06	2.15
4	4	2.15	2.06	2.15
4	5	2.13	2.11	2.13
4	6	2.13	2.12	2.13
4	7	2.13	2.1	2.13
4	8	2.55	2.08	2.55
4	9	2.14	2.07	2.14
5	0	2.14	2.07	2.14
5	1	2.13	2.12	2.13
5	2	2.12	2.12	2.12
5	3	2.13	2.12	2.13
5	4	2.13	2.12	2.13

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos.2.no\_jersey.robot\_left.20.6.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	r0
5	5	2.14	2.12	2.14
5	6	2.13	2.07	2.13
5	7	2.12	2.11	2.12
5	8	2.13	2.12	2.13
5	9	2.13	2.12	2.13
6	0	2.13	2.12	2.13
6	1	2.13	2.11	2.13
6	2	2.12	2.11	2.12
6	3	2.12	2.12	2.12
6	4	2.13	2.11	2.13
6	5	2.13	2.08	2.13
6	6	2.13	2.08	2.13
6	7	2.55	2.12	2.55
6	8	2.12	2.11	2.12
6	9	2.12	2.11	2.12
7	0	2.13	2.09	2.13
7	1	2.55	2.11	2.55
7	2	2.55	2.08	2.55
7	3	2.55	2.08	2.55
7	4	2.14	2.1	2.14
7	5	2.14	2.02	2.14
7	6	2.14	2.07	2.14
7	7	2.14	2.07	2.14
7	8	2.14	2.09	2.14
7	9	2.15	2.02	2.15

Tabelle 12: Datei gefiltert - helo.pos\_2.no\_jersey.robot\_left.22.6.normal.txt

<b>Modus</b>	<b>Messung</b>	<b>n</b>	<b>l0</b>	<b>r0</b>
5	5	2.55	2.13	2.55
5	6	2.55	2.13	2.55
5	9	2.55	2.14	2.55
6	0	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.