



Messergebnisse

Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix_col_12_down“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

25. September 2014

Tabellenverzeichnis

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

Tabellen

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

Modus	Messung	n	l0	r0
5	2	2.55	2.12	2.55
5	3	2.55	2.15	2.55
5	8	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

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

Modus	Messung	n	l0	r0
5	7	2.55	2.15	2.55
5	8	2.55	2.13	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	r0
Keine Hindernisse gemessen				

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

Modus	Messung	n	l0	r0
5	4	2.55	2.13	2.55
5	5	2.55	2.12	2.55
5	7	2.55	2.11	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	r0
Keine Hindernisse gemessen				

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

Modus	Messung	n	l0	r0
4	7	2.55	1.75	2.55
6	4	2.15	2.55	2.15
6	5	2.15	2.55	2.15
7	2	2.55	2.09	2.55
7	7	2.55	2.1	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55
0	1	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55
0	2	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55
0	3	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55
0	4	1.83	2.55	2.55	1.83	1.91
0	5	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
0	6	1.83	2.55	2.55	1.83	2.55
0	7	1.92	2.55	2.55	1.92	2.55
0	9	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
4	1	2.55	1.81	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.88	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.88	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.88	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.92	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.92	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.82	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.89	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.89	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	1.81	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.81	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	1.81	1.92	2.55	2.55
7	3	2.55	1.81	1.91	2.55	2.55
7	4	2.55	1.81	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.81	1.92	2.55	2.55
7	6	2.55	1.8	1.93	2.55	2.55
7	7	2.55	1.8	1.92	2.55	2.55
7	8	2.55	1.81	1.91	2.55	2.55
7	9	2.55	1.82	1.94	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	1.91	2.55	2.55	1.91
0	1	1.91	2.55	2.55	1.91
0	2	1.9	2.55	2.55	1.9
0	3	1.95	2.55	2.55	1.95
0	4	1.95	2.55	2.55	1.95
0	5	1.91	2.55	2.55	1.91
0	6	1.91	2.55	2.55	1.91
0	7	2.0	2.55	2.55	2.0
0	8	1.96	2.55	2.55	1.96
0	9	1.91	2.55	2.55	1.91
4	1	2.55	1.95	2.55	2.55
4	2	2.55	1.95	2.55	2.55
4	3	2.55	1.95	2.55	2.55
4	4	2.55	1.94	2.55	2.55
4	5	2.55	1.95	2.55	2.55
4	6	2.55	1.96	2.55	2.55
4	7	2.55	1.96	2.55	2.55
4	8	2.55	1.95	2.55	2.55
4	9	2.55	1.96	2.55	2.55
7	1	2.55	1.89	2.55	2.55
7	2	2.55	1.92	2.55	2.55
7	3	2.55	1.89	2.55	2.55
7	4	2.55	1.9	2.55	2.55
7	5	2.55	1.91	2.55	2.55
7	6	2.55	1.9	2.55	2.55
7	7	2.55	1.9	2.55	2.55
7	8	2.55	1.9	2.01	2.55
7	9	2.55	2.0	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.16.12.normal.txt

Modus	Messung	n	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9
0	0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
0	1	2.1	2.07	2.55	2.55	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	2.55	2.55
0	2	2.09	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
0	3	2.07	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
0	4	2.06	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	5	2.06	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.06	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	6	2.15	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
0	7	2.16	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.16	2.55	2.55	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	2.55	2.55	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
0	9	2.08	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
1	5	2.15	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
2	2	2.15	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
2	5	2.14	2.55	2.55	2.55	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	2.55	2.55
4	0	2.55	2.08	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	2.17	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	2.07	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	2.07	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	2.09	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	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.09	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.09	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	2.09	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.1	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	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	0	2.02	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	1	2.15	2.55	2.55	2.55	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	2.55	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	2.16	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	2.16	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	2.07	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	2.07	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	l4	l5	l6	l7	l8	l9	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9
7	5	2.55	2.16	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	2.16	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	2.17	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	2.17	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	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	2.08	2.17	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	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.18.12.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1	r2
0	4	2.18	2.55	2.55	2.18	2.27	2.4
0	5	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55	2.55
0	7	2.17	2.55	2.55	2.17	2.55	2.55
4	2	2.55	2.18	2.55	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	2.16	2.55	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.17	2.35	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	2.17	2.35	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.17	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
4	1	2.55	2.13	2.55	2.55
4	2	2.55	2.13	2.55	2.55
4	3	2.55	2.14	2.55	2.55
5	1	2.55	2.11	2.48	2.55
5	3	2.55	2.16	2.55	2.55
5	6	2.55	2.15	2.55	2.55
5	7	2.55	2.12	2.55	2.55
5	8	2.55	2.12	2.55	2.55
5	9	2.55	2.12	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	r0
7	0	2.55	2.1	2.55
7	1	2.55	2.1	2.55
7	4	2.55	2.09	2.55
7	9	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.