



Messergebnisse

Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix_col_6_down“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

25. September 2014

Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.0.6.normal.txt	3
2	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.2.6.normal.txt	4
3	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.4.6.normal.txt	5
4	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.6.6.normal.txt	6
5	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.8.6.normal.txt	7
6	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.10.6.normal.txt	8
7	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.12.6.normal.txt	9
8	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.14.6.normal.txt	10
9	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.16.6.normal.txt	12
10	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.6.normal.txt	14
11	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.20.6.normal.txt	16
12	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.22.6.normal.txt	18

Tabellen

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.0.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	3	2.15	2.55	2.55	2.15
0	5	2.14	2.55	2.55	2.14
0	6	2.15	2.55	2.55	2.15
0	7	2.13	2.55	2.55	2.13
0	8	2.11	2.55	2.55	2.11
0	9	2.12	2.55	2.55	2.12
2	3	2.13	2.55	2.55	2.13
4	1	2.55	2.14	2.55	2.55
4	7	2.55	2.14	2.55	2.55
4	8	2.55	2.14	2.55	2.55
5	1	2.55	2.03	2.55	2.55
5	4	2.55	2.14	2.28	2.55
5	5	2.55	2.14	2.28	2.55
5	9	2.55	2.13	2.55	2.55
7	1	2.55	2.11	2.55	2.55
7	6	2.55	2.12	2.55	2.55
7	9	2.55	2.13	2.55	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.2.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	2	2.13	2.55	2.55	2.13
0	3	0.84	2.55	2.55	0.84
0	6	0.81	2.55	2.55	0.81
0	7	0.79	2.55	2.55	0.79
2	3	2.12	2.55	2.55	2.12
2	8	2.1	2.55	2.55	2.1
4	6	2.55	0.84	2.55	2.55
4	7	2.55	0.79	2.55	2.55
4	8	2.15	0.83	2.55	2.15
4	9	2.55	0.82	2.55	2.55
5	0	2.55	0.82	2.55	2.55
5	4	2.55	2.14	2.55	2.55
5	8	2.55	2.14	2.55	2.55
5	9	2.55	2.14	2.55	2.55
7	0	2.55	0.83	2.13	2.55
7	1	2.55	0.81	2.55	2.55
7	2	2.55	0.81	2.55	2.55
7	3	2.55	0.81	2.13	2.55
7	4	2.55	0.81	2.13	2.55
7	5	2.55	0.82	2.55	2.55
7	6	2.55	0.8	2.13	2.55
7	7	2.55	0.82	2.55	2.55
7	8	2.55	0.81	2.15	2.55
7	9	2.55	0.81	2.55	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.4.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.77	2.55	2.55	0.77	2.55
0	1	0.79	2.55	2.55	0.79	2.55
0	2	0.79	2.55	2.55	0.79	2.55
0	3	0.77	2.55	2.55	0.77	2.17
0	4	0.79	2.55	2.55	0.79	2.18
0	5	0.78	2.55	2.55	0.78	2.55
0	6	0.85	2.55	2.55	0.85	2.2
0	7	0.78	2.55	2.55	0.78	2.55
0	8	0.78	2.55	2.55	0.78	2.19
0	9	0.78	2.55	2.55	0.78	2.55
2	4	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
4	0	2.55	0.79	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	0.79	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	0.79	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	0.79	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	0.79	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	0.78	2.07	2.55	2.55
7	2	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	0.79	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	0.78	2.55	2.55	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.6.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1
0	0	0.96	2.55	2.55	2.55	0.96	1.04
0	3	2.13	2.55	2.55	2.55	2.13	2.55
0	7	1.06	2.55	2.55	2.55	1.06	2.55
0	8	1.05	2.55	2.55	2.55	1.05	2.55
0	9	0.95	2.55	2.55	2.55	0.95	1.03
2	0	2.14	2.55	2.55	2.55	2.14	2.55
4	0	2.55	0.97	1.04	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	0.95	1.04	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	0.96	1.06	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	0.97	1.09	2.18	2.55	2.55
4	5	2.55	1.03	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.15	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	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.04	2.13	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.04	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.04	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.97	1.08	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.97	1.08	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	0.96	1.07	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	0.96	1.04	2.55	2.55	2.55

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.8.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
0	1	1.07	2.55	2.55	1.07	2.55
0	2	1.09	2.55	2.55	1.09	2.16
0	3	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
0	4	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
0	5	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
0	6	1.08	2.55	2.55	1.08	2.17
0	7	1.07	2.55	2.55	1.07	2.55
0	8	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
0	9	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
2	1	1.13	2.55	2.55	1.13	2.55
2	8	1.14	2.55	2.55	1.14	2.55
4	0	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.07	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.07	2.18	2.55	2.55
4	7	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.07	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.04	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	1.14	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	1.13	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	1.14	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	1.14	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	1.14	2.55	2.55	2.55
6	5	2.55	1.14	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	1.07	2.08	2.55	2.55
7	1	2.55	1.08	2.14	2.55	2.55
7	2	2.55	1.08	2.14	2.55	2.55
7	3	2.55	1.07	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.08	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.07	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.08	2.09	2.55	2.55

Tabelle 6: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.10.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	1.31	2.55	2.55	1.31
0	1	1.3	2.55	2.55	1.3
0	2	1.33	2.55	2.55	1.33
0	3	1.32	2.55	2.55	1.32
0	4	1.35	2.55	2.55	1.35
0	5	1.31	2.55	2.55	1.31
0	6	1.33	2.55	2.55	1.33
0	7	1.34	2.55	2.55	1.34
0	8	1.34	2.55	2.55	1.34
0	9	1.32	2.55	2.55	1.32
4	0	2.55	1.33	2.55	2.55
4	1	2.55	1.33	2.55	2.55
4	2	2.55	1.32	2.55	2.55
4	3	2.55	1.32	2.55	2.55
4	4	2.55	1.33	2.55	2.55
4	5	2.55	1.29	2.55	2.55
4	6	2.55	1.29	2.55	2.55
4	7	2.55	1.35	2.55	2.55
4	8	2.55	1.34	1.45	2.55
4	9	2.55	1.35	1.45	2.55
5	4	2.55	2.13	2.55	2.55
5	7	2.55	2.14	2.55	2.55
5	8	2.55	2.14	2.55	2.55
7	1	2.55	1.32	2.55	2.55
7	2	2.55	1.21	1.31	2.55
7	3	2.55	1.21	1.31	2.55
7	4	2.55	1.31	2.55	2.55
7	5	2.55	1.32	2.55	2.55
7	6	2.55	1.19	1.32	2.55
7	7	2.55	1.31	2.55	2.55
7	8	2.55	1.31	2.55	2.55
7	9	2.55	1.3	2.55	2.55

Tabelle 7: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.12.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.44	2.55	2.55	1.44	2.55
0	1	1.43	2.55	2.55	1.43	2.55
0	2	1.44	2.55	2.55	1.44	1.59
0	3	1.43	2.55	2.55	1.43	2.55
0	4	1.44	2.55	2.55	1.44	2.55
0	5	1.43	2.55	2.55	1.43	2.55
0	6	1.43	2.55	2.55	1.43	2.55
0	7	1.44	2.55	2.55	1.44	2.55
0	8	1.46	2.55	2.55	1.46	1.57
0	9	1.42	2.55	2.55	1.42	2.55
4	1	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.46	1.58	2.55	2.55
4	8	2.55	1.44	1.59	2.55	2.55
4	9	2.55	1.44	1.59	2.55	2.55
5	0	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.44	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.43	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.43	1.58	2.55	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.14.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1
0	0	1.56	2.55	2.55	2.55	1.56	1.73
0	1	1.56	2.55	2.55	2.55	1.56	1.73
0	2	1.55	2.55	2.55	2.55	1.55	1.72
0	3	1.55	2.55	2.55	2.55	1.55	1.73
0	4	1.56	2.55	2.55	2.55	1.56	1.72
0	5	1.58	2.55	2.55	2.55	1.58	1.74
0	6	1.55	2.55	2.55	2.55	1.55	1.73
0	7	1.56	2.55	2.55	2.55	1.56	1.74
0	8	1.56	2.55	2.55	2.55	1.56	1.73
0	9	1.57	2.55	2.55	2.55	1.57	1.73
1	0	1.7	2.55	2.55	2.55	1.7	2.55
1	3	1.69	2.55	2.55	2.55	1.69	2.55
1	8	1.69	2.55	2.55	2.55	1.69	2.55
1	9	1.69	2.55	2.55	2.55	1.69	2.55
2	0	1.62	2.55	2.55	2.55	1.62	2.55
2	1	1.64	2.55	2.55	2.55	1.64	2.55
2	2	1.74	2.55	2.55	2.55	1.74	2.55
2	3	1.73	2.55	2.55	2.55	1.73	2.55
2	4	1.63	2.55	2.55	2.55	1.63	2.55
2	5	1.73	2.55	2.55	2.55	1.73	2.55
2	7	1.74	2.55	2.55	2.55	1.74	2.55
2	8	1.61	2.55	2.55	2.55	1.61	2.55
2	9	1.67	2.55	2.55	2.55	1.67	2.55
4	0	2.55	1.57	2.55	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	1.57	2.55	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.56	2.55	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.57	2.55	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.57	1.78	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.56	2.55	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.55	1.75	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.55	1.75	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.55	1.76	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.56	1.75	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.56	1.75	2.55	2.55	2.55
5	1	1.67	1.65	1.74	2.55	1.67	2.55
5	2	2.55	1.62	1.76	2.55	2.55	2.55
5	3	1.69	1.63	1.75	2.55	1.69	2.55
5	4	2.55	1.62	1.74	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	1.77	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	1.68	1.75	2.55	2.55	1.68	2.55
5	7	2.55	1.62	2.55	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	1.63	1.75	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	1.67	2.55	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	1.67	2.55	2.55	2.55	2.55
6	1	1.7	1.63	2.55	2.55	1.7	2.55
6	2	2.55	1.63	2.55	2.55	2.55	2.55
6	3	1.76	1.63	1.76	2.55	1.76	2.18
6	4	2.55	1.64	1.75	2.55	2.55	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.14.6.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1
6	5	2.55	1.62	2.55	2.55	2.55	2.55
6	6	1.79	1.77	2.55	2.55	1.79	2.55
6	7	1.77	1.64	2.55	2.55	1.77	2.18
6	8	1.77	1.64	2.55	2.55	1.77	2.18
6	9	1.67	1.72	2.55	2.55	1.67	2.55
7	0	2.55	1.57	1.74	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.56	1.73	2.12	2.55	2.55
7	2	2.55	1.55	1.74	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.56	1.74	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.56	1.74	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.56	1.74	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.56	1.74	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.57	1.74	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.57	1.74	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	1.56	1.73	2.55	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_down.16.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	1.73	2.55	2.55	1.73
0	1	1.81	2.55	2.55	1.81
0	2	1.81	2.55	2.55	1.81
0	3	1.75	2.55	2.55	1.75
0	4	1.81	2.55	2.55	1.81
0	5	1.8	2.55	2.55	1.8
0	6	1.8	2.55	2.55	1.8
0	7	1.81	2.55	2.55	1.81
0	8	1.83	2.55	2.55	1.83
0	9	1.81	2.55	2.55	1.81
1	1	1.86	2.55	2.55	1.86
1	2	1.87	2.55	2.55	1.87
1	3	1.85	2.55	2.55	1.85
1	4	1.86	2.55	2.55	1.86
1	5	1.87	2.55	2.55	1.87
1	6	1.84	2.55	2.55	1.84
1	7	1.84	2.55	2.55	1.84
1	8	1.87	2.55	2.55	1.87
1	9	1.84	2.55	2.55	1.84
2	0	1.86	2.55	2.55	1.86
2	1	1.85	2.55	2.55	1.85
2	3	1.86	2.55	2.55	1.86
2	4	1.87	2.55	2.55	1.87
2	5	1.84	2.55	2.55	1.84
2	7	1.87	2.55	2.55	1.87
4	0	2.55	1.87	2.55	2.55
4	1	2.55	1.87	2.55	2.55
4	2	2.55	1.8	2.55	2.55
4	3	2.55	1.8	2.55	2.55
4	4	2.55	1.8	2.55	2.55
4	5	2.55	1.86	2.55	2.55
4	6	2.55	1.79	2.55	2.55
4	7	2.55	1.88	2.55	2.55
4	8	2.55	1.82	2.55	2.55
4	9	2.55	1.79	2.55	2.55
5	0	2.55	1.79	2.55	2.55
5	1	2.55	2.14	2.55	2.55
5	2	1.84	2.55	2.55	1.84
5	3	2.55	1.88	2.55	2.55
5	5	1.84	1.85	2.55	1.84
5	6	1.84	2.55	2.55	1.84
5	7	2.55	1.88	2.55	2.55
5	8	1.83	2.55	2.55	1.83
5	9	2.55	1.76	2.55	2.55
6	0	1.84	2.55	2.55	1.84
6	1	1.82	2.55	2.55	1.82
6	2	1.83	2.55	2.55	1.83
6	3	1.85	2.55	2.55	1.85

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.16.6.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
6	4	1.82	1.87	2.55	1.82
6	5	1.82	1.87	2.55	1.82
6	6	1.82	2.55	2.55	1.82
6	7	1.82	2.55	2.55	1.82
6	8	1.82	2.55	2.55	1.82
7	0	2.55	1.78	2.55	2.55
7	1	2.55	1.8	2.55	2.55
7	2	2.55	1.8	2.1	2.55
7	3	2.55	1.79	2.55	2.55
7	4	2.55	1.79	2.55	2.55
7	5	2.55	1.79	2.55	2.55
7	6	2.55	1.79	2.55	2.55
7	7	2.55	1.79	2.55	2.55
7	8	2.55	1.79	2.55	2.55
7	9	2.55	1.79	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.92	2.55	2.55	1.92	2.08
0	3	2.11	2.55	2.55	2.11	2.55
0	7	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
0	9	1.91	2.55	2.55	1.91	2.55
1	0	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55
1	1	2.0	2.55	2.55	2.0	2.55
1	2	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
1	4	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
1	5	1.98	2.55	2.55	1.98	2.55
1	7	2.0	2.55	2.55	2.0	2.55
1	8	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55
1	9	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
2	1	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
2	2	2.09	2.55	2.55	2.09	2.55
2	3	1.99	2.55	2.55	1.99	2.11
2	6	1.99	2.55	2.55	1.99	2.09
2	8	2.01	2.55	2.55	2.01	2.09
3	1	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
3	5	2.0	2.55	2.55	2.0	2.55
3	7	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
4	1	2.0	1.93	2.55	2.0	2.55
4	2	2.0	1.93	2.55	2.0	2.55
4	4	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
4	7	1.99	2.08	2.55	1.99	2.11
5	0	2.55	1.99	2.11	2.55	2.55
5	1	2.55	1.98	2.09	2.55	2.55
5	2	2.0	1.98	2.09	2.0	2.55
5	3	1.99	1.99	2.09	1.99	2.55
5	4	2.0	2.0	2.12	2.0	2.55
5	5	2.0	2.0	2.12	2.0	2.55
5	6	1.99	1.99	2.11	1.99	2.55
5	7	2.55	1.98	2.09	2.55	2.55
5	8	2.55	1.98	2.11	2.55	2.55
5	9	1.99	1.98	2.08	1.99	2.55
6	0	1.99	2.13	2.55	1.99	2.55
6	3	2.55	2.0	2.09	2.55	2.55
6	4	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
6	5	2.55	1.99	2.08	2.55	2.55
6	6	1.99	2.1	2.55	1.99	2.55
6	7	2.0	2.55	2.55	2.0	2.55
6	8	2.55	1.98	2.55	2.55	2.55
6	9	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
7	0	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
7	1	2.55	1.92	2.09	2.55	2.55
7	3	2.55	1.95	2.08	2.55	2.55
7	4	2.55	1.9	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.92	2.08	2.55	2.55
7	6	2.55	1.92	2.08	2.55	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.6.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
7	7	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.20.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	2.08	2.55	2.55	2.08	2.55
0	1	2.09	2.55	2.55	2.09	2.55
0	2	2.1	2.55	2.55	2.1	2.55
0	3	2.1	2.55	2.55	2.1	2.55
0	4	2.09	2.55	2.55	2.09	2.55
0	5	2.1	2.55	2.55	2.1	2.55
0	6	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
0	7	2.08	2.55	2.55	2.08	2.55
0	8	2.08	2.55	2.55	2.08	2.55
0	9	2.09	2.55	2.55	2.09	2.17
2	0	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
2	3	2.12	2.55	2.55	2.12	2.55
2	4	2.12	2.55	2.55	2.12	2.55
2	6	2.12	2.55	2.55	2.12	2.55
2	8	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
2	9	2.12	2.55	2.55	2.12	2.55
3	0	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
3	1	2.16	2.55	2.55	2.16	2.55
3	2	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
3	6	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
3	7	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
3	9	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
4	0	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
4	1	2.14	2.08	2.55	2.14	2.55
4	2	2.14	2.08	2.55	2.14	2.55
4	3	2.16	2.09	2.55	2.16	2.55
4	4	2.14	2.09	2.55	2.14	2.55
4	5	2.15	2.09	2.55	2.15	2.55
4	6	2.16	2.08	2.55	2.16	2.55
4	7	2.13	2.17	2.55	2.13	2.55
4	8	2.13	2.09	2.55	2.13	2.55
4	9	2.13	2.09	2.55	2.13	2.55
5	0	2.14	2.09	2.55	2.14	2.55
5	3	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	2.15	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	2.16	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.17	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	2.17	2.55	2.55	2.55
6	1	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
6	2	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
6	3	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55
6	4	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55
6	5	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
6	6	2.55	2.17	2.55	2.55	2.55
6	7	2.17	2.16	2.55	2.17	2.37
6	9	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.20.6.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
7	1	2.55	2.09	2.17	2.55	2.55
7	2	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
7	6	2.13	2.07	2.55	2.13	2.55
7	7	2.13	2.07	2.55	2.13	2.55
7	8	2.16	2.55	2.55	2.16	2.55
7	9	2.13	2.09	2.55	2.13	2.55

Tabelle 12: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.22.6.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	r0
Keine Hindernisse gemessen				

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.