



Messergebnisse

Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix_col_0_left“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

25. September 2014

Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.0.0.normal.txt	3
2	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.2.0.normal.txt	5
3	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.4.0.normal.txt	6
4	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.6.0.normal.txt	8
5	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.8.0.normal.txt	10
6	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.10.0.normal.txt	12
7	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.12.0.normal.txt	14
8	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.14.0.normal.txt	16
9	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.16.0.normal.txt	18
10	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.18.0.normal.txt	20
11	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.20.0.normal.txt	22
12	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.22.0.normal.txt	23

Tabellen

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.0.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
0	0	2.15	2.55	2.55	2.55	2.15	2.55	2.55
0	1	0.3	2.55	2.55	2.55	0.3	0.48	2.12
0	2	2.07	2.55	2.55	2.55	2.07	2.55	2.55
0	3	1.94	2.55	2.55	2.55	1.94	2.55	2.55
0	4	0.31	2.55	2.55	2.55	0.31	2.08	2.55
0	5	2.03	2.55	2.55	2.55	2.03	2.55	2.55
0	6	2.1	2.55	2.55	2.55	2.1	2.55	2.55
0	7	0.39	2.55	2.55	2.55	0.39	2.1	2.55
0	8	0.39	2.55	2.55	2.55	0.39	2.1	2.55
0	9	0.38	2.55	2.55	2.55	0.38	2.1	2.55
2	0	2.03	2.55	2.55	2.55	2.03	2.55	2.55
2	1	2.07	2.55	2.55	2.55	2.07	2.55	2.55
2	2	2.11	2.55	2.55	2.55	2.11	2.55	2.55
2	3	2.1	2.55	2.55	2.55	2.1	2.55	2.55
2	5	2.05	2.55	2.55	2.55	2.05	2.55	2.55
2	6	2.06	2.55	2.55	2.55	2.06	2.55	2.55
2	7	2.02	2.55	2.55	2.55	2.02	2.55	2.55
2	8	2.11	2.55	2.55	2.55	2.11	2.55	2.55
2	9	2.11	2.55	2.55	2.55	2.11	2.55	2.55
4	0	2.55	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.98	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.98	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.89	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	2.0	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.97	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	2.12	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	1.95	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	2.0	2.17	2.55	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	1.93	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	1.93	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	1.88	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	1.91	2.04	2.55	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	1.91	2.04	2.55	2.55	2.55	2.55
6	2	2.55	2.16	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	3	2.55	2.04	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	4	2.15	2.1	2.55	2.55	2.15	2.55	2.55
6	5	2.55	1.97	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	6	2.55	2.02	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
6	8	2.55	1.89	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	9	2.55	1.89	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	0.38	2.16	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	0.38	1.95	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 1: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.0.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
7	2	2.55	0.38	1.95	2.09	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.38	1.95	2.09	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	0.38	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	0.38	1.89	2.02	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.38	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	0.38	1.99	2.55	2.55	2.55	2.55
7	9	2.55	0.38	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.2.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.25	2.55	2.55	0.25	2.55
0	1	0.24	2.55	2.55	0.24	2.55
0	2	0.25	2.55	2.55	0.25	2.55
0	3	0.24	2.55	2.55	0.24	0.55
0	4	0.24	2.55	2.55	0.24	0.55
0	5	0.25	2.55	2.55	0.25	2.55
0	6	0.24	2.55	2.55	0.24	2.55
0	7	0.24	2.55	2.55	0.24	0.55
0	8	0.24	2.55	2.55	0.24	0.55
0	9	0.25	2.55	2.55	0.25	0.56
4	0	2.15	0.25	0.55	2.15	2.55
4	1	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	0.24	0.55	2.55	2.55
4	3	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	0.24	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	0.24	0.55	2.55	2.55
4	6	2.14	0.25	0.55	2.14	2.55
4	7	2.55	0.24	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	0.24	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	0.25	0.55	2.55	2.55
6	1	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
6	6	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
7	0	2.55	0.24	0.56	2.55	2.55
7	1	2.55	0.24	0.56	2.55	2.55
7	2	2.55	0.24	0.56	2.55	2.55
7	3	2.55	0.24	0.56	2.55	2.55
7	4	2.55	0.24	0.55	2.55	2.55
7	5	2.55	0.24	0.54	2.55	2.55
7	6	2.55	0.24	0.53	2.55	2.55
7	7	2.55	0.24	0.54	2.55	2.55
7	8	2.55	0.24	0.53	2.55	2.55
7	9	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.4.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.38	2.55	2.55	0.38	0.68
0	1	0.37	2.55	2.55	0.37	2.55
0	2	0.37	2.55	2.55	0.37	0.68
0	3	0.37	2.55	2.55	0.37	2.55
0	4	0.37	2.55	2.55	0.37	2.55
0	5	0.37	2.55	2.55	0.37	0.68
0	6	0.38	2.55	2.55	0.38	2.55
0	7	0.37	2.55	2.55	0.37	0.69
0	8	0.37	2.55	2.55	0.37	0.61
0	9	0.37	2.55	2.55	0.37	2.55
1	1	0.58	2.55	2.55	0.58	2.55
1	5	0.58	2.55	2.55	0.58	2.55
1	7	0.58	2.55	2.55	0.58	2.55
1	8	0.58	2.55	2.55	0.58	2.55
2	0	0.54	2.55	2.55	0.54	2.55
2	1	0.53	2.55	2.55	0.53	2.55
2	2	0.67	2.55	2.55	0.67	2.55
2	3	0.59	2.55	2.55	0.59	2.55
2	6	0.61	2.55	2.55	0.61	2.55
2	7	0.59	2.55	2.55	0.59	2.55
2	8	0.59	2.55	2.55	0.59	2.55
2	9	0.62	2.55	2.55	0.62	2.55
3	0	0.53	2.55	2.55	0.53	2.55
3	1	0.53	2.55	2.55	0.53	2.55
3	2	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55
3	3	0.52	2.55	2.55	0.52	2.55
3	4	0.53	2.55	2.55	0.53	2.55
3	5	0.53	2.55	2.55	0.53	2.55
3	6	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55
3	7	0.52	2.55	2.55	0.52	2.55
3	8	0.52	2.55	2.55	0.52	2.55
3	9	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55
4	0	0.51	2.55	2.55	0.51	2.55
4	1	0.51	0.37	0.6	0.51	2.55
4	2	0.52	0.38	2.55	0.52	2.55
4	3	0.51	0.37	0.6	0.51	2.55
4	4	0.51	0.37	0.68	0.51	2.55
4	5	0.51	0.37	2.55	0.51	2.55
4	6	0.51	0.37	0.6	0.51	2.55
4	7	0.52	0.37	0.6	0.52	2.55
4	8	0.51	0.38	2.55	0.51	2.55
4	9	0.51	0.38	2.55	0.51	2.55
5	0	0.51	0.38	0.61	0.51	2.55
5	1	2.55	0.6	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	0.59	2.55	2.55	2.55
5	3	2.55	0.59	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	0.6	2.55	2.55	2.55
5	5	2.55	0.59	2.55	2.55	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_left.4.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
5	6	2.55	0.61	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	0.61	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	0.61	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	0.61	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	0.66	2.55	2.55	2.55
6	2	0.58	0.62	2.55	0.58	2.55
6	3	2.55	0.59	2.55	2.55	2.55
6	5	2.55	0.59	2.55	2.55	2.55
6	6	2.55	0.59	2.55	2.55	2.55
6	7	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
7	1	0.52	0.37	0.67	0.52	2.55
7	2	0.52	0.38	0.68	0.52	2.55
7	3	0.52	0.37	0.68	0.52	2.55
7	4	0.52	0.37	0.68	0.52	2.55
7	5	0.53	0.37	0.68	0.53	2.55
7	6	0.52	0.37	0.68	0.52	2.55
7	7	0.53	0.37	0.68	0.53	2.55
7	8	0.52	0.38	0.69	0.52	2.55
7	9	0.53	0.37	0.61	0.53	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.6.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
0	0	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
0	1	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
0	2	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
0	3	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
0	4	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
0	5	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
0	6	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
0	7	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
0	8	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
0	9	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
1	6	0.58	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55
1	9	0.58	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55
2	0	0.71	2.55	2.55	2.55	0.71	2.55	2.55
2	1	0.58	2.55	2.55	2.55	0.58	0.68	2.55
2	2	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	0.79	2.55
2	3	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
2	4	0.58	2.55	2.55	2.55	0.58	0.68	0.81
2	5	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
2	6	0.58	2.55	2.55	2.55	0.58	0.68	0.82
2	7	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
2	8	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
2	9	0.59	2.55	2.55	2.55	0.59	0.68	0.81
3	0	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
3	1	0.74	2.55	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
3	2	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
3	3	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
3	4	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
3	5	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
3	6	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
3	7	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
3	8	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
3	9	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
4	0	0.73	0.72	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	1	0.73	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	2	0.73	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	3	0.73	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	4	0.73	0.72	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	5	0.73	0.72	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	6	0.73	0.73	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
4	7	2.55	0.59	0.72	2.55	2.55	2.55	2.55
4	8	0.72	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
4	9	0.72	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
5	0	2.55	0.59	0.67	0.84	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	0.58	0.67	0.82	2.55	2.55	2.55
5	2	0.58	0.58	0.67	0.81	0.58	2.55	2.55
5	3	0.58	0.58	0.67	0.83	0.58	2.55	2.55
5	4	0.58	0.58	0.67	0.83	0.58	0.67	2.55
5	5	0.58	0.58	0.67	0.83	0.58	0.67	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos.2.no.jersey.robot.left.6.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
5	6	0.58	0.58	0.67	0.82	0.58	2.55	2.55
5	7	2.55	0.58	0.67	0.83	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	0.58	0.67	0.83	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	0.58	0.67	0.83	2.55	2.55	2.55
6	0	2.55	0.58	0.67	0.83	2.55	2.55	2.55
6	1	0.58	0.72	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55
6	2	0.7	0.71	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
6	3	0.58	0.58	0.67	2.55	0.58	0.67	2.55
6	4	0.68	0.71	2.55	2.55	0.68	2.55	2.55
6	5	0.57	0.59	0.68	2.55	0.57	0.68	2.55
6	6	0.68	0.59	0.68	2.55	0.68	2.55	2.55
6	7	0.67	0.7	2.55	2.55	0.67	2.55	2.55
6	8	0.58	0.59	0.68	2.55	0.58	0.67	2.55
6	9	0.66	0.58	0.67	2.55	0.66	2.55	2.55
7	0	0.72	0.58	0.72	2.55	0.72	2.55	2.55
7	1	0.73	0.72	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
7	2	0.73	0.72	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
7	3	0.73	0.72	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
7	4	2.55	0.72	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	5	0.73	0.58	0.71	2.55	0.73	2.55	2.55
7	6	0.72	0.72	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
7	7	0.72	0.59	0.72	2.17	0.72	2.55	2.55
7	8	0.72	0.59	0.72	2.17	0.72	2.55	2.55
7	9	0.72	0.73	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.8.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	0.76	2.55	2.55	0.76	0.98
0	1	0.76	2.55	2.55	0.76	0.98
0	2	0.76	2.55	2.55	0.76	0.97
0	3	0.76	2.55	2.55	0.76	0.97
0	4	0.76	2.55	2.55	0.76	0.96
0	5	0.98	2.55	2.55	0.98	2.55
0	6	0.76	2.55	2.55	0.76	0.98
0	7	0.97	2.55	2.55	0.97	2.55
0	8	0.77	2.55	2.55	0.77	0.98
0	9	0.76	2.55	2.55	0.76	0.97
1	1	0.78	2.55	2.55	0.78	0.94
1	3	0.78	2.55	2.55	0.78	0.95
1	4	0.78	2.55	2.55	0.78	0.94
1	7	0.78	2.55	2.55	0.78	0.94
2	1	0.77	2.55	2.55	0.77	2.55
2	4	0.78	2.55	2.55	0.78	2.55
2	8	0.77	2.55	2.55	0.77	2.55
2	9	0.77	2.55	2.55	0.77	2.55
3	0	0.91	2.55	2.55	0.91	2.55
3	1	0.87	2.55	2.55	0.87	2.55
3	2	0.87	2.55	2.55	0.87	2.55
3	3	0.78	2.55	2.55	0.78	0.87
3	4	0.86	2.55	2.55	0.86	2.55
3	5	0.87	2.55	2.55	0.87	2.55
3	6	0.87	2.55	2.55	0.87	2.55
3	7	0.91	2.55	2.55	0.91	2.55
3	8	0.87	2.55	2.55	0.87	2.55
3	9	0.91	2.55	2.55	0.91	2.55
4	0	2.55	0.76	0.97	2.55	2.55
4	1	0.77	0.76	0.96	0.77	0.86
4	2	0.77	0.76	0.96	0.77	0.86
4	3	0.87	0.75	0.95	0.87	2.55
4	4	2.55	0.76	0.98	2.55	2.55
4	5	2.55	0.76	0.98	2.55	2.55
4	6	0.86	0.77	0.97	0.86	2.55
4	7	0.77	0.76	0.98	0.77	0.87
4	8	0.77	0.97	2.55	0.77	0.86
4	9	0.86	0.76	0.97	0.86	2.55
5	0	0.86	0.76	0.97	0.86	2.55
5	1	2.55	0.77	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	0.76	2.55	2.55	2.55
5	3	0.78	0.77	2.09	0.78	0.97
5	4	2.55	0.77	2.55	2.55	2.55
5	5	0.78	2.55	2.55	0.78	0.98
5	6	0.78	2.55	2.55	0.78	0.98
5	7	2.55	0.77	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	0.77	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	0.77	2.55	2.55	2.55

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_left.8.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
6	0	0.78	2.55	2.55	0.78	0.98
6	1	0.98	0.78	2.55	0.98	2.55
6	2	0.98	0.78	2.55	0.98	2.55
6	3	0.97	2.55	2.55	0.97	2.55
6	4	2.55	0.77	2.55	2.55	2.55
6	5	0.78	0.78	2.55	0.78	2.15
6	6	0.78	0.78	2.55	0.78	2.15
6	7	0.78	2.55	2.55	0.78	2.55
6	8	0.77	0.77	2.55	0.77	2.55
6	9	0.77	2.55	2.55	0.77	2.55
7	0	0.77	2.55	2.55	0.77	2.55
7	1	2.55	0.76	0.98	2.55	2.55
7	2	0.77	0.76	0.98	0.77	0.87
7	3	0.88	0.76	0.99	0.88	2.55
7	4	2.55	0.76	0.99	2.55	2.55
7	5	2.55	0.76	0.98	2.55	2.55
7	6	0.87	0.76	0.99	0.87	2.55
7	7	0.87	0.76	0.99	0.87	2.55
7	8	2.55	0.76	0.98	2.55	2.55
7	9	0.78	0.76	0.99	0.78	0.87

Tabelle 6: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_left.10.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
0	0	1.02	2.55	2.55	2.55	1.02	1.13	2.55
0	1	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55	2.55
0	2	1.01	2.55	2.55	2.55	1.01	1.13	2.55
0	3	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55	2.55
0	4	1.0	2.55	2.55	2.55	1.0	1.15	2.55
0	5	1.0	2.55	2.55	2.55	1.0	1.13	2.55
0	6	0.97	2.55	2.55	2.55	0.97	2.55	2.55
0	7	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55	2.55
0	8	1.12	2.55	2.55	2.55	1.12	2.55	2.55
0	9	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55	2.55
1	1	0.97	2.55	2.55	2.55	0.97	1.14	2.55
1	2	0.96	2.55	2.55	2.55	0.96	1.13	2.55
1	3	1.14	2.55	2.55	2.55	1.14	2.55	2.55
1	4	0.97	2.55	2.55	2.55	0.97	1.14	2.55
1	5	1.13	2.55	2.55	2.55	1.13	2.55	2.55
1	6	1.15	2.55	2.55	2.55	1.15	2.55	2.55
1	7	1.14	2.55	2.55	2.55	1.14	2.55	2.55
1	8	1.14	2.55	2.55	2.55	1.14	2.55	2.55
1	9	0.97	2.55	2.55	2.55	0.97	1.14	2.55
2	0	1.12	2.55	2.55	2.55	1.12	2.55	2.55
2	1	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	1.1	2.55
2	4	0.97	2.55	2.55	2.55	0.97	1.11	2.55
2	5	1.14	2.55	2.55	2.55	1.14	2.55	2.55
2	6	1.13	2.55	2.55	2.55	1.13	2.55	2.55
2	7	1.13	2.55	2.55	2.55	1.13	2.55	2.55
2	8	1.13	2.55	2.55	2.55	1.13	2.55	2.55
2	9	1.13	2.55	2.55	2.55	1.13	2.55	2.55
3	1	1.11	2.55	2.55	2.55	1.11	2.55	2.55
3	4	1.1	2.55	2.55	2.55	1.1	2.55	2.55
3	5	1.09	2.55	2.55	2.55	1.09	2.55	2.55
3	6	1.1	2.55	2.55	2.55	1.1	2.55	2.55
3	7	1.1	2.55	2.55	2.55	1.1	2.55	2.55
3	8	1.1	2.55	2.55	2.55	1.1	2.55	2.55
4	0	1.07	1.01	1.12	2.55	1.07	2.55	2.55
4	1	1.07	1.01	1.12	2.55	1.07	2.55	2.55
4	2	1.06	1.0	1.12	2.55	1.06	2.55	2.55
4	3	1.06	1.01	1.12	2.55	1.06	2.15	2.55
4	4	1.06	1.02	1.13	2.55	1.06	2.55	2.55
4	5	1.06	0.97	2.55	2.55	1.06	2.55	2.55
4	6	1.06	0.98	2.55	2.55	1.06	2.55	2.55
4	7	1.06	0.97	2.55	2.55	1.06	2.55	2.55
4	8	1.06	0.98	2.55	2.55	1.06	2.55	2.55
4	9	1.06	1.03	1.13	2.55	1.06	2.55	2.55
5	0	2.55	0.98	1.11	2.55	2.55	2.55	2.55
5	1	0.97	0.97	1.1	2.55	0.97	1.14	2.55
5	2	0.97	0.98	1.11	2.55	0.97	1.13	2.55
5	3	0.97	0.98	1.11	2.55	0.97	1.13	2.55
5	4	0.97	0.98	1.11	2.55	0.97	1.13	2.55

Tabelle 6: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.10.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
5	5	0.97	0.97	1.1	2.55	0.97	1.13	2.55
5	6	2.55	0.97	1.11	2.55	2.55	2.55	2.55
5	7	0.97	0.97	1.11	2.55	0.97	1.14	2.55
5	8	2.55	0.98	1.11	2.13	2.55	2.55	2.55
5	9	2.55	0.99	1.11	2.55	2.55	2.55	2.55
6	0	0.96	2.55	2.55	2.55	0.96	1.14	2.55
6	1	0.97	1.13	2.55	2.55	0.97	1.13	2.16
6	2	0.96	1.12	2.55	2.55	0.96	1.13	2.55
6	3	0.96	1.12	2.55	2.55	0.96	1.13	2.55
6	4	0.96	1.11	2.55	2.55	0.96	1.13	2.55
6	5	0.96	0.98	1.11	2.55	0.96	1.13	2.55
6	6	0.96	1.11	2.55	2.55	0.96	1.12	2.19
6	7	0.97	1.11	2.55	2.55	0.97	1.13	2.55
6	8	0.97	1.11	2.55	2.55	0.97	1.14	2.19
6	9	0.96	0.99	1.11	2.55	0.96	1.14	2.55
7	0	0.96	0.99	1.11	2.55	0.96	1.14	2.55
7	1	1.06	1.0	1.13	2.55	1.06	2.55	2.55
7	2	2.55	0.98	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.99	1.13	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	1.08	0.99	1.13	2.55	1.08	2.55	2.55
7	5	2.55	1.0	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	6	1.09	0.99	1.12	2.55	1.09	2.55	2.55
7	7	1.09	1.0	2.55	2.55	1.09	2.55	2.55
7	8	1.1	1.12	2.55	2.55	1.1	2.55	2.55
7	9	1.1	1.12	2.55	2.55	1.1	2.55	2.55

Tabelle 7: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_left.12.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
0	0	1.25	2.55	2.55	1.25
0	1	1.26	2.55	2.55	1.26
0	2	1.25	2.55	2.55	1.25
0	3	1.23	2.55	2.55	1.23
0	4	1.25	2.55	2.55	1.25
0	5	1.24	2.55	2.55	1.24
0	6	1.24	2.55	2.55	1.24
0	7	1.24	2.55	2.55	1.24
0	8	1.24	2.55	2.55	1.24
0	9	1.24	2.55	2.55	1.24
1	5	1.26	2.55	2.55	1.26
1	8	1.26	2.55	2.55	1.26
2	2	1.26	2.55	2.55	1.26
2	3	1.25	2.55	2.55	1.25
2	5	1.26	2.55	2.55	1.26
2	9	1.26	2.55	2.55	1.26
3	2	1.28	2.55	2.55	1.28
3	4	1.26	2.55	2.55	1.26
3	6	1.26	2.55	2.55	1.26
3	9	1.26	2.55	2.55	1.26
4	0	2.55	1.24	2.55	2.55
4	1	2.55	1.24	2.55	2.55
4	2	2.55	1.23	2.55	2.55
4	3	2.55	1.24	2.55	2.55
4	4	2.55	1.24	2.55	2.55
4	5	1.33	1.24	2.55	1.33
4	6	1.33	1.24	2.55	1.33
4	7	2.55	1.24	2.55	2.55
4	8	2.55	1.24	2.55	2.55
4	9	1.33	1.24	2.55	1.33
5	0	2.55	1.26	2.14	2.55
5	1	2.55	1.26	2.14	2.55
5	2	2.55	1.26	2.14	2.55
5	3	2.55	2.13	2.55	2.55
5	4	2.55	2.12	2.55	2.55
5	6	2.55	1.26	2.13	2.55
5	7	2.55	1.27	2.15	2.55
5	8	2.55	1.27	2.15	2.55
5	9	2.55	1.26	2.14	2.55
6	0	2.55	1.25	2.55	2.55
6	9	2.55	1.27	2.55	2.55
7	0	1.25	1.26	2.55	1.25
7	1	2.55	1.24	2.55	2.55
7	2	2.55	1.24	2.55	2.55
7	3	1.26	1.24	2.55	1.26
7	4	1.25	1.24	2.55	1.25
7	5	1.25	1.24	2.55	1.25
7	6	2.55	1.24	2.55	2.55

Tabelle 7: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.12.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0
7	7	2.55	1.23	2.55	2.55
7	8	2.55	1.24	2.55	2.55
7	9	1.26	1.25	2.55	1.26

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_left.14.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.46	2.55	2.55	1.46	2.55
0	1	1.48	2.55	2.55	1.48	2.55
0	3	1.45	2.55	2.55	1.45	2.55
0	4	1.47	2.55	2.55	1.47	2.55
0	5	1.45	2.55	2.55	1.45	2.55
0	6	1.45	2.55	2.55	1.45	2.55
0	7	1.47	2.55	2.55	1.47	2.55
0	8	1.47	2.55	2.55	1.47	2.55
0	9	1.47	2.55	2.55	1.47	2.55
2	0	1.59	2.55	2.55	1.59	2.55
2	1	1.59	2.55	2.55	1.59	2.55
2	3	1.59	2.55	2.55	1.59	2.55
2	8	1.59	2.55	2.55	1.59	2.55
4	1	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	2	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	3	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	4	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55
4	5	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	6	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	7	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	8	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55
4	9	2.55	1.47	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	1.59	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	1.59	2.55	2.55	2.55
5	2	2.55	1.58	2.15	2.55	2.55
5	3	1.49	2.14	2.55	1.49	2.55
5	4	2.55	1.59	2.17	2.55	2.55
5	5	2.55	1.58	2.14	2.55	2.55
5	7	2.55	1.47	1.58	2.55	2.55
5	8	2.55	1.58	2.55	2.55	2.55
6	1	1.48	2.55	2.55	1.48	2.15
6	2	1.48	2.55	2.55	1.48	2.15
6	3	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
6	4	2.13	2.55	2.55	2.13	2.55
6	5	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
6	6	2.15	2.55	2.55	2.15	2.55
6	7	2.17	2.55	2.55	2.17	2.55
6	8	2.12	1.58	2.55	2.12	2.55
6	9	2.12	1.58	2.55	2.12	2.55
7	0	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.47	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	1.47	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.46	2.12	2.55	2.55
7	5	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55
7	8	2.55	1.45	2.55	2.55	2.55

Tabelle 8: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.14.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
7	9	2.55	1.46	2.55	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos.2.no_jersey.robot_left.16.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.8	2.55	2.55	1.8	2.08
0	1	1.85	2.55	2.55	1.85	2.06
0	2	1.86	2.55	2.55	1.86	2.06
0	3	1.79	2.55	2.55	1.79	2.55
0	4	1.85	2.55	2.55	1.85	2.55
0	5	1.85	2.55	2.55	1.85	2.55
0	6	1.85	2.55	2.55	1.85	2.06
0	7	1.85	2.55	2.55	1.85	2.05
0	8	1.85	2.55	2.55	1.85	2.07
0	9	1.85	2.55	2.55	1.85	2.06
1	1	1.84	2.55	2.55	1.84	1.99
1	2	1.82	2.55	2.55	1.82	1.96
1	4	1.83	2.55	2.55	1.83	2.55
2	0	1.8	2.55	2.55	1.8	2.55
2	1	1.88	2.55	2.55	1.88	2.55
2	2	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
2	4	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
2	8	1.82	2.55	2.55	1.82	2.0
3	0	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	2	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	3	1.83	2.55	2.55	1.83	2.55
3	4	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	5	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	6	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	7	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	8	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
3	9	1.84	2.55	2.55	1.84	2.55
4	0	1.84	1.85	2.55	1.84	2.55
4	1	1.84	1.85	2.55	1.84	2.55
4	2	2.55	1.86	2.55	2.55	2.55
4	3	1.84	1.86	2.55	1.84	2.55
4	4	1.83	1.87	2.55	1.83	2.55
4	5	1.83	1.87	2.55	1.83	2.55
4	6	1.83	1.85	2.55	1.83	2.55
4	7	1.83	1.86	2.55	1.83	2.55
4	8	1.83	1.86	2.55	1.83	2.55
4	9	1.83	1.85	2.55	1.83	2.55
5	0	2.55	1.83	2.55	2.55	2.55
5	1	1.84	1.85	2.07	1.84	2.55
5	2	2.55	1.75	1.85	2.55	2.55
5	3	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
5	4	2.55	1.85	2.08	2.55	2.55
5	5	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
5	6	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
5	7	2.55	1.84	2.55	2.55	2.55
5	8	2.55	1.84	2.09	2.55	2.55
5	9	2.55	1.75	1.85	2.55	2.55
6	0	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55

Tabelle 9: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.16.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
6	1	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55
6	2	2.55	1.88	2.55	2.55	2.55
6	3	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55
6	4	1.77	1.86	2.55	1.77	2.55
6	5	1.8	1.92	2.08	1.8	2.55
6	6	2.55	1.86	2.55	2.55	2.55
6	7	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55
6	8	1.84	1.86	2.11	1.84	2.55
6	9	2.55	1.93	2.07	2.55	2.55
7	0	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	1.73	1.85	2.55	2.55
7	2	1.83	1.76	1.85	1.83	2.55
7	3	2.55	1.74	2.55	2.55	2.55
7	4	2.55	1.74	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	1.85	2.55	2.55	2.55
7	6	1.84	1.87	2.55	1.84	2.55
7	7	1.84	1.87	2.55	1.84	2.55
7	8	1.84	1.74	1.86	1.84	2.55
7	9	1.85	1.85	2.55	1.85	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.18.0.normal.txt

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
0	1	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55
0	2	2.03	2.55	2.55	2.03	2.22
0	3	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
0	4	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55
0	5	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
0	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
0	7	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
0	8	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
0	9	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
1	0	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
1	1	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
1	2	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
1	3	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
1	4	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	5	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	7	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
1	8	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
1	9	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
2	0	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
2	1	1.99	2.55	2.55	1.99	2.55
2	2	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
2	3	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
2	4	2.07	2.55	2.55	2.07	2.55
2	5	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55
2	6	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
2	7	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
2	8	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
2	9	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
3	0	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
3	2	2.15	2.55	2.55	2.15	2.55
3	5	2.14	2.55	2.55	2.14	2.55
3	6	2.15	2.55	2.55	2.15	2.55
4	0	2.14	2.03	2.55	2.14	2.55
4	1	2.55	2.04	2.55	2.55	2.55
4	2	2.13	2.04	2.21	2.13	2.55
4	3	2.55	2.04	2.18	2.55	2.55
4	4	2.12	2.04	2.55	2.12	2.55
4	5	2.12	2.04	2.55	2.12	2.55
4	6	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55
4	7	2.13	2.02	2.55	2.13	2.55
4	8	2.13	2.04	2.55	2.13	2.55
4	9	2.12	2.03	2.55	2.12	2.55
5	0	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55
5	1	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55
5	2	2.03	2.05	2.55	2.03	2.55
5	3	2.05	2.05	2.55	2.05	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos.2.no.jersey.robot.left.18.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
5	4	2.06	2.02	2.55	2.06	2.55
5	5	2.04	2.05	2.55	2.04	2.55
5	6	2.06	2.04	2.55	2.06	2.55
5	7	2.06	2.04	2.55	2.06	2.55
5	8	2.02	2.0	2.55	2.02	2.55
5	9	2.05	2.06	2.55	2.05	2.55
6	0	2.06	2.03	2.55	2.06	2.55
6	1	2.06	2.01	2.55	2.06	2.55
6	2	2.05	2.04	2.55	2.05	2.55
6	3	2.05	2.01	2.55	2.05	2.55
6	4	2.05	2.01	2.55	2.05	2.55
6	5	2.07	2.02	2.55	2.07	2.55
6	6	2.06	2.01	2.55	2.06	2.55
6	7	2.05	2.02	2.55	2.05	2.55
6	8	2.02	2.04	2.55	2.02	2.55
6	9	2.06	2.02	2.55	2.06	2.55
7	0	2.55	2.0	2.19	2.55	2.55
7	1	2.55	2.0	2.19	2.55	2.55
7	2	2.13	2.0	2.19	2.13	2.55
7	3	2.13	2.01	2.55	2.13	2.55
7	4	2.55	2.03	2.55	2.55	2.55
7	5	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	2.02	2.55	2.55	2.55
7	8	2.13	2.01	2.55	2.13	2.55
7	9	2.55	2.03	2.55	2.55	2.55

Tabelle 11: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.20.0.normal.txt

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

Tabelle 12: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_left.22.0.normal.txt

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