



Messergebnisse

Ultraschall-Messungen zum Test *„matrix_col_0_down“*

Richard Stiller

`richard.nao.htwk@gmail.com`

25. September 2014

Tabellenverzeichnis

1	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.0.0.normal.txt	3
2	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.2.0.normal.txt	5
3	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.4.0.normal.txt	7
4	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.6.0.normal.txt	9
5	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.8.0.normal.txt	11
6	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.10.0.normal.txt	13
7	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.12.0.normal.txt	15
8	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.14.0.normal.txt	17
9	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.16.0.normal.txt	19
10	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.0.normal.txt	21
11	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.20.0.normal.txt	23
12	Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.22.0.normal.txt	24

Tabellen

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	l4	r0	r1	r2	r3
0	0	0.25	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.25	0.5	0.74	2.21
0	1	0.25	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.25	1.93	2.07	2.55
0	2	0.24	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.24	0.5	2.12	2.55
0	3	0.24	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.24	0.5	0.74	2.55
0	4	0.24	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.24	0.49	2.07	2.55
0	5	0.25	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.25	0.5	2.13	2.55
0	6	0.24	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.24	0.5	0.61	2.05
0	7	0.25	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.25	0.51	2.16	2.55
0	8	0.24	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.24	0.49	2.08	2.55
0	9	0.25	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.25	0.49	2.19	2.55
1	0	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55
1	1	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.53	2.55	2.55
1	2	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	2.2	2.55	2.55
1	3	0.37	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.37	0.52	2.18	2.55
1	4	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.54	2.55	2.55
1	5	2.08	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.08	2.55	2.55	2.55
1	6	0.37	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.37	0.53	2.55	2.55
1	9	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.53	2.17	2.55
2	0	0.5	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.5	0.73	1.99	2.55
2	1	1.96	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	1.96	2.55	2.55	2.55
2	2	0.5	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.5	2.12	2.55	2.55
2	3	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	2.15	2.55	2.55
2	4	0.49	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.49	2.15	2.55	2.55
2	5	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.1	2.55	2.55	2.55
2	6	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	1.97	2.55	2.55
2	7	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	2.05	2.55	2.55
2	8	2.07	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.07	2.16	2.55	2.55
2	9	2.0	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.0	2.55	2.55	2.55
3	4	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.14	2.55	2.55	2.55
3	6	2.11	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.11	2.55	2.55	2.55
4	0	0.25	0.25	0.48	2.12	2.55	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55
4	1	0.25	0.24	0.47	2.17	2.55	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55
4	2	2.1	0.24	0.47	2.55	2.55	2.55	2.1	2.55	2.55	2.55
4	3	0.25	0.25	0.47	0.78	2.14	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55
4	4	0.25	0.24	0.47	0.64	0.77	2.17	0.25	2.55	2.55	2.55
4	5	0.25	0.24	0.49	2.18	2.55	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55
4	6	0.25	0.25	0.49	0.78	2.08	2.55	0.25	2.14	2.55	2.55
4	7	0.25	0.25	0.49	0.78	2.08	2.55	0.25	2.14	2.55	2.55
4	8	2.55	0.25	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
4	9	2.18	0.24	0.48	2.11	2.21	2.55	2.18	2.55	2.55	2.55
5	0	0.38	2.02	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.52	2.55	2.55
5	1	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	2.55	2.55	2.55
5	2	0.38	0.49	1.99	2.1	2.55	2.55	0.38	0.52	2.55	2.55
5	3	0.51	0.49	2.17	2.55	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55
5	4	0.53	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	2.55	2.55	2.55
5	5	0.53	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	2.55	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	l4	r0	r1	r2	r3
5	6	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55
5	7	0.52	0.5	2.18	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55
5	8	0.52	0.49	2.15	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55
5	9	0.51	0.5	2.02	2.55	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55
6	0	0.51	0.5	2.02	2.55	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55
6	1	0.37	0.48	2.06	2.55	2.55	2.55	0.37	0.51	2.03	2.55
6	2	0.37	2.02	2.55	2.55	2.55	2.55	0.37	0.51	2.18	2.55
6	3	0.38	0.48	2.09	2.55	2.55	2.55	0.38	0.52	2.18	2.55
6	4	0.37	0.48	2.15	2.55	2.55	2.55	0.37	0.52	2.55	2.55
6	5	0.37	2.14	2.55	2.55	2.55	2.55	0.37	0.52	2.55	2.55
6	6	0.38	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.52	2.55	2.55
6	7	0.38	2.1	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.52	2.55	2.55
6	8	0.38	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.53	2.55	2.55
6	9	0.38	2.13	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.52	2.55	2.55
7	0	2.55	0.25	2.05	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	2.55	0.25	2.05	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	2	2.55	0.24	2.02	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	3	2.55	0.25	2.05	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	0.38	0.25	2.03	2.55	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55	2.55
7	5	0.38	0.25	2.03	2.55	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55	2.55
7	6	2.55	0.25	2.09	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.25	2.15	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	0.25	0.25	0.49	1.96	2.09	2.2	0.25	2.55	2.55	2.55
7	9	0.38	0.25	0.49	0.63	2.11	2.55	0.38	2.55	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	r0	r1	r2
0	0	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	2.18	2.55
0	1	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55
0	2	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55
0	3	0.42	2.55	2.55	2.55	2.55	0.42	0.51	2.19
0	4	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55
0	5	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55
0	6	0.42	2.55	2.55	2.55	2.55	0.42	0.51	2.55
0	7	0.42	2.55	2.55	2.55	2.55	0.42	0.5	2.55
0	8	0.41	2.55	2.55	2.55	2.55	0.41	0.51	2.55
0	9	0.39	2.55	2.55	2.55	2.55	0.39	0.5	2.55
1	0	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
1	1	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.62	2.55
1	2	0.36	2.55	2.55	2.55	2.55	0.36	0.63	2.55
1	3	0.45	2.55	2.55	2.55	2.55	0.45	2.55	2.55
1	4	0.37	2.55	2.55	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
1	5	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
1	6	0.45	2.55	2.55	2.55	2.55	0.45	2.55	2.55
1	7	0.37	2.55	2.55	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
1	9	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
2	0	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.87	2.55
2	1	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.84	2.55
2	2	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.86	2.55
2	3	0.58	2.55	2.55	2.55	2.55	0.58	0.86	2.55
2	4	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.53	0.85
2	5	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.54	0.84
2	6	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.86	2.55
2	7	0.39	2.55	2.55	2.55	2.55	0.39	0.52	0.84
2	8	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	0.55	0.84
2	9	0.4	2.55	2.55	2.55	2.55	0.4	0.53	0.84
3	0	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
3	1	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
3	2	0.38	2.55	2.55	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
3	3	0.33	2.55	2.55	2.55	2.55	0.33	2.55	2.55
3	4	0.33	2.55	2.55	2.55	2.55	0.33	2.55	2.55
3	5	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
3	6	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
3	7	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
3	8	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
3	9	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	0	0.32	2.55	2.55	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	1	0.39	0.39	0.5	2.55	2.55	0.39	2.55	2.55
4	2	0.32	0.39	0.52	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	3	0.39	0.4	0.51	2.55	2.55	0.39	2.55	2.55
4	4	0.32	0.4	0.51	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	5	0.32	0.38	0.49	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	6	0.32	0.39	0.52	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	7	0.32	0.39	0.5	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
4	8	0.32	0.39	0.5	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55

Tabelle 2: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.2.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	r0	r1	r2
4	9	0.33	0.39	2.55	2.55	2.55	0.33	2.55	2.55
5	0	0.38	0.38	0.53	0.83	2.55	0.38	2.55	2.55
5	1	0.38	0.38	0.53	0.83	2.55	0.38	2.55	2.55
5	2	0.37	0.38	0.54	0.85	2.55	0.37	2.55	2.55
5	3	0.38	0.38	0.54	0.83	2.55	0.38	0.62	2.55
5	4	0.38	0.38	0.54	0.85	2.55	0.38	2.55	2.55
5	5	0.38	0.39	0.54	0.84	2.55	0.38	2.55	2.55
5	6	0.38	0.55	0.88	2.55	2.55	0.38	2.55	2.55
5	7	0.37	0.53	0.88	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
5	8	0.45	0.54	0.87	2.55	2.55	0.45	2.55	2.55
5	9	0.38	0.38	0.53	0.84	2.08	0.38	2.55	2.55
6	0	0.37	0.53	2.55	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
6	1	0.37	0.52	0.88	2.18	2.55	0.37	2.55	2.55
6	2	0.37	0.38	0.54	0.84	2.55	0.37	2.55	2.55
6	3	0.37	0.53	2.11	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
6	4	0.38	0.36	0.52	0.8	2.55	0.38	2.15	2.55
6	5	0.37	0.52	2.55	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
6	6	0.37	0.52	2.55	2.55	2.55	0.37	2.55	2.55
6	7	0.38	0.36	0.52	0.85	2.55	0.38	2.55	2.55
6	8	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55	2.55
6	9	2.55	0.37	0.53	0.85	2.55	2.55	2.55	2.55
7	0	2.55	0.37	0.53	0.85	2.55	2.55	2.55	2.55
7	1	0.32	0.38	0.9	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
7	2	0.33	0.38	0.89	2.55	2.55	0.33	2.55	2.55
7	3	0.32	0.4	0.51	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
7	4	0.32	0.4	0.51	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
7	5	0.32	0.4	0.51	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
7	6	0.32	0.4	0.51	0.91	2.55	0.32	2.55	2.55
7	7	0.33	0.4	0.52	0.91	2.55	0.33	2.55	2.55
7	8	0.32	0.4	0.51	2.55	2.55	0.32	2.55	2.55
7	9	0.33	0.4	0.51	2.55	2.55	0.33	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	r0	r1	r2	r3
0	0	0.45	2.55	2.55	2.55	2.55	0.45	0.73	2.55	2.55
0	1	0.45	2.55	2.55	2.55	2.55	0.45	0.73	1.27	2.15
0	2	0.46	2.55	2.55	2.55	2.55	0.46	0.74	1.3	2.55
0	3	0.46	2.55	2.55	2.55	2.55	0.46	0.74	1.27	2.55
0	4	0.46	2.55	2.55	2.55	2.55	0.46	0.76	2.55	2.55
0	5	0.45	2.55	2.55	2.55	2.55	0.45	0.75	1.3	2.55
0	6	0.45	2.55	2.55	2.55	2.55	0.45	0.71	1.27	2.55
0	7	0.46	2.55	2.55	2.55	2.55	0.46	1.28	2.55	2.55
0	8	0.46	2.55	2.55	2.55	2.55	0.46	0.69	1.27	2.55
0	9	0.46	2.55	2.55	2.55	2.55	0.46	2.55	2.55	2.55
1	0	0.54	2.55	2.55	2.55	2.55	0.54	0.71	2.55	2.55
1	1	0.54	2.55	2.55	2.55	2.55	0.54	0.73	2.55	2.55
1	2	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.73	2.55	2.55
1	3	0.54	2.55	2.55	2.55	2.55	0.54	0.73	2.55	2.55
1	4	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.73	2.55	2.55
1	5	0.54	2.55	2.55	2.55	2.55	0.54	0.72	2.55	2.55
1	6	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.72	2.55	2.55
1	7	0.54	2.55	2.55	2.55	2.55	0.54	0.72	2.55	2.55
1	8	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.71	2.55	2.55
1	9	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.71	2.2	2.55
2	0	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.7	2.55	2.55
2	1	0.7	2.55	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55	2.55
2	2	0.53	2.55	2.55	2.55	2.55	0.53	0.7	2.55	2.55
2	3	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.7	2.55	2.55
2	4	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	0.7	2.55	2.55
2	5	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	0.69	2.55	2.55
2	6	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	0.69	2.55	2.55
2	7	0.51	2.55	2.55	2.55	2.55	0.51	0.69	2.55	2.55
2	8	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.69	2.55	2.55
2	9	0.52	2.55	2.55	2.55	2.55	0.52	0.69	2.55	2.55
3	0	0.58	2.55	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
3	1	0.58	2.55	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
3	2	0.58	2.55	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
3	3	0.57	2.55	2.55	2.55	2.55	0.57	2.13	2.55	2.55
3	4	0.57	2.55	2.55	2.55	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
3	5	0.58	2.55	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
3	6	0.57	2.55	2.55	2.55	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
3	7	0.57	2.55	2.55	2.55	2.55	0.57	2.15	2.55	2.55
3	8	0.58	2.55	2.55	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
3	9	0.57	2.55	2.55	2.55	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
4	0	0.57	2.55	2.55	2.55	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
4	1	0.58	0.45	0.58	0.73	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55
4	2	0.57	0.46	0.73	1.27	2.21	0.57	2.55	2.55	2.55
4	3	0.56	0.46	0.77	2.21	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	4	0.56	0.46	2.2	2.55	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	5	0.56	0.46	0.75	2.55	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	6	0.56	0.45	0.74	2.55	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	7	0.56	0.46	0.74	1.27	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55

Tabelle 3: Datei gefiltert - helo.pos.2.no.jersey.robot_down.4.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	l3	r0	r1	r2	r3
4	8	0.56	0.46	0.74	1.27	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
4	9	0.56	0.46	0.74	1.27	2.55	0.56	2.55	2.55	2.55
5	0	0.57	0.46	0.73	1.27	2.55	0.57	2.12	2.55	2.55
5	1	0.53	0.55	0.69	2.55	2.55	0.53	0.73	2.15	2.55
5	2	0.54	0.54	0.69	2.55	2.55	0.54	0.73	2.55	2.55
5	3	0.53	0.53	0.69	2.55	2.55	0.53	0.72	2.55	2.55
5	4	0.52	0.53	2.55	2.55	2.55	0.52	0.71	2.55	2.55
5	5	0.54	0.53	2.19	2.55	2.55	0.54	0.72	2.55	2.55
5	6	0.54	0.53	0.69	2.19	2.55	0.54	0.72	2.55	2.55
5	7	0.53	0.56	0.7	2.55	2.55	0.53	0.72	2.55	2.55
5	8	0.53	0.56	0.69	2.55	2.55	0.53	0.74	2.55	2.55
5	9	0.53	0.56	0.69	2.55	2.55	0.53	0.74	2.55	2.55
6	0	0.53	0.55	0.69	2.55	2.55	0.53	0.73	2.55	2.55
6	1	0.53	0.55	0.69	2.55	2.55	0.53	0.73	2.55	2.55
6	2	0.53	0.55	0.69	2.21	2.55	0.53	0.74	2.55	2.55
6	3	0.53	0.54	0.69	2.55	2.55	0.53	0.74	2.55	2.55
6	4	0.54	0.56	0.7	2.55	2.55	0.54	0.74	2.13	2.55
6	5	0.54	0.56	2.55	2.55	2.55	0.54	0.72	2.55	2.55
6	6	0.52	0.55	0.69	2.55	2.55	0.52	0.73	2.14	2.55
6	7	0.54	0.53	0.69	2.55	2.55	0.54	2.55	2.55	2.55
6	8	0.53	0.6	0.7	2.55	2.55	0.53	0.74	2.55	2.55
6	9	0.53	0.6	0.7	2.55	2.55	0.53	0.74	2.55	2.55
7	0	0.56	0.45	0.62	0.73	1.27	0.56	2.55	2.55	2.55
7	1	0.56	0.45	0.62	0.73	1.27	0.56	2.55	2.55	2.55
7	2	0.5	0.46	0.73	1.27	2.55	0.5	2.55	2.55	2.55
7	3	0.5	0.46	0.63	0.73	2.55	0.5	2.55	2.55	2.55
7	4	0.52	0.46	0.62	2.55	2.55	0.52	2.55	2.55	2.55
7	5	0.51	0.46	0.62	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55
7	6	0.51	0.46	0.74	2.55	2.55	0.51	2.55	2.55	2.55
7	7	0.57	0.45	0.62	0.74	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
7	8	0.57	0.45	0.62	0.74	2.55	0.57	2.55	2.55	2.55
7	9	0.58	0.45	0.73	2.55	2.55	0.58	2.55	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
0	0	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.0	2.24
0	1	0.69	2.55	2.55	2.55	0.69	0.82	2.55
0	2	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
0	3	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
0	4	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
0	5	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	0.81	2.55
0	6	0.71	2.55	2.55	2.55	0.71	2.55	2.55
0	7	0.7	2.55	2.55	2.55	0.7	0.81	2.55
0	8	0.71	2.55	2.55	2.55	0.71	2.55	2.55
0	9	0.71	2.55	2.55	2.55	0.71	2.55	2.55
1	0	0.8	2.55	2.55	2.55	0.8	2.55	2.55
1	1	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
1	2	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
1	3	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
1	4	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
1	5	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
1	6	0.74	2.55	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
1	7	0.78	2.55	2.55	2.55	0.78	2.55	2.55
1	8	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
1	9	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
2	0	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
2	1	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
2	2	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
2	3	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
2	4	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
2	5	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
2	6	0.73	2.55	2.55	2.55	0.73	2.55	2.55
2	7	0.72	2.55	2.55	2.55	0.72	2.55	2.55
2	8	0.71	2.55	2.55	2.55	0.71	2.55	2.55
2	9	0.71	2.55	2.55	2.55	0.71	2.55	2.55
3	0	0.74	2.55	2.55	2.55	0.74	0.87	2.55
3	1	0.74	2.55	2.55	2.55	0.74	0.88	2.11
3	2	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
3	3	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
3	4	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	0.88	2.55
3	5	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	0.87	2.16
3	6	0.74	2.55	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
3	7	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	0.88	2.55
3	8	0.76	2.55	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
3	9	0.75	2.55	2.55	2.55	0.75	0.87	2.55
4	0	0.69	0.67	2.1	2.55	0.69	0.91	2.17
4	1	0.69	0.68	2.55	2.55	0.69	2.16	2.55
4	2	0.69	0.68	2.55	2.55	0.69	2.16	2.55
4	3	0.7	0.67	2.55	2.55	0.7	2.55	2.55
4	4	0.69	0.67	2.14	2.55	0.69	2.55	2.55
4	5	0.69	0.68	2.04	2.15	0.69	2.55	2.55
4	6	0.69	0.67	2.08	2.55	0.69	2.55	2.55
4	7	0.75	0.67	2.0	2.12	0.75	2.15	2.55

Tabelle 4: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.6.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1	r2
4	8	0.69	0.71	2.55	2.55	0.69	0.87	2.55
4	9	0.69	0.68	2.0	2.55	0.69	0.86	2.55
5	0	0.76	0.72	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
5	1	0.76	0.72	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
5	2	0.75	0.72	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
5	3	0.75	0.73	2.07	2.55	0.75	2.55	2.55
5	4	0.75	0.73	2.07	2.55	0.75	2.55	2.55
5	5	0.74	0.72	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
5	6	0.74	0.71	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
5	7	0.76	0.74	2.55	2.55	0.76	2.55	2.55
5	8	0.74	0.71	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
5	9	0.75	0.72	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
6	0	0.75	0.72	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
6	1	0.74	0.74	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
6	2	0.75	0.74	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
6	3	0.77	0.71	2.55	2.55	0.77	2.55	2.55
6	4	0.78	0.73	2.55	2.55	0.78	2.55	2.55
6	5	0.78	0.72	2.55	2.55	0.78	2.55	2.55
6	6	0.78	0.72	2.55	2.55	0.78	2.55	2.55
6	7	0.74	0.73	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
6	8	0.74	0.73	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
6	9	0.74	0.73	2.55	2.55	0.74	2.55	2.55
7	0	0.76	0.67	2.24	2.55	0.76	2.55	2.55
7	1	0.75	0.67	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
7	2	0.75	0.67	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
7	3	0.75	0.68	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
7	4	0.75	0.68	2.55	2.55	0.75	2.55	2.55
7	5	0.76	0.67	2.09	2.24	0.76	2.55	2.55
7	6	0.69	0.68	2.55	2.55	0.69	2.55	2.55
7	7	0.76	0.67	2.14	2.55	0.76	2.55	2.55
7	8	0.76	0.68	2.12	2.23	0.76	2.55	2.55
7	9	0.76	0.68	2.12	2.23	0.76	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1
0	0	0.88	2.55	2.55	2.55	0.88	1.2
0	1	0.88	2.55	2.55	2.55	0.88	1.22
0	2	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
0	3	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	1.24
0	4	0.9	2.55	2.55	2.55	0.9	2.55
0	5	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	1.21
0	6	0.9	2.55	2.55	2.55	0.9	2.55
0	7	0.9	2.55	2.55	2.55	0.9	2.55
0	8	0.9	2.55	2.55	2.55	0.9	2.55
0	9	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
1	0	0.93	2.55	2.55	2.55	0.93	2.55
1	1	0.9	2.55	2.55	2.55	0.9	2.55
1	2	0.92	2.55	2.55	2.55	0.92	2.55
1	3	0.92	2.55	2.55	2.55	0.92	2.55
1	4	0.93	2.55	2.55	2.55	0.93	2.55
1	5	0.94	2.55	2.55	2.55	0.94	2.55
1	6	0.94	2.55	2.55	2.55	0.94	2.55
1	7	0.94	2.55	2.55	2.55	0.94	2.55
1	8	0.9	2.55	2.55	2.55	0.9	2.55
1	9	0.94	2.55	2.55	2.55	0.94	2.55
2	0	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
2	1	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
2	2	0.88	2.55	2.55	2.55	0.88	2.55
2	3	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
2	4	0.88	2.55	2.55	2.55	0.88	2.55
2	5	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
2	6	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
2	7	0.88	2.55	2.55	2.55	0.88	2.55
2	8	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
2	9	0.89	2.55	2.55	2.55	0.89	2.55
3	5	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55
3	6	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55
3	9	0.98	2.55	2.55	2.55	0.98	2.55
4	0	2.55	0.9	2.55	2.55	2.55	2.55
4	1	2.55	0.9	2.55	2.55	2.55	2.55
4	2	0.98	0.89	2.55	2.55	0.98	2.55
4	3	0.97	0.89	2.55	2.55	0.97	2.55
4	4	0.97	0.89	2.55	2.55	0.97	2.55
4	5	0.97	0.9	2.55	2.55	0.97	2.55
4	6	0.98	0.9	2.55	2.55	0.98	2.55
4	7	0.98	0.9	2.55	2.55	0.98	2.55
4	8	0.97	0.9	2.55	2.55	0.97	2.55
4	9	2.55	0.9	2.55	2.55	2.55	2.55
5	0	2.55	0.9	2.55	2.55	2.55	2.55
5	1	0.94	0.89	2.55	2.55	0.94	2.55
5	2	0.93	0.88	2.55	2.55	0.93	2.55
5	3	1.0	0.88	2.55	2.55	1.0	2.55
5	4	0.99	0.88	2.55	2.55	0.99	2.55

Tabelle 5: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.8.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	l2	r0	r1
5	5	1.01	0.89	2.55	2.55	1.01	2.55
5	6	0.92	0.88	2.55	2.55	0.92	2.55
5	7	0.91	0.88	2.12	2.22	0.91	2.55
5	8	0.92	0.89	2.22	2.55	0.92	1.01
5	9	0.92	0.88	2.55	2.55	0.92	2.55
6	0	0.93	0.89	2.55	2.55	0.93	2.55
6	1	0.92	0.88	2.55	2.55	0.92	2.55
6	2	0.89	0.88	2.55	2.55	0.89	2.55
6	3	0.9	0.88	2.55	2.55	0.9	2.55
6	4	0.89	0.88	2.55	2.55	0.89	2.55
6	5	0.89	0.88	2.55	2.55	0.89	2.55
6	6	0.88	0.89	2.55	2.55	0.88	2.55
6	7	0.88	0.89	2.55	2.55	0.88	2.55
6	8	0.89	0.89	2.55	2.55	0.89	2.55
6	9	0.9	0.89	2.55	2.55	0.9	2.55
7	0	0.9	0.89	2.55	2.55	0.9	2.55
7	1	0.98	0.89	2.55	2.55	0.98	2.55
7	2	0.98	0.9	2.55	2.55	0.98	2.55
7	3	2.55	0.89	2.55	2.55	2.55	2.55
7	4	0.98	0.9	2.55	2.55	0.98	2.55
7	5	0.97	0.9	2.55	2.55	0.97	2.55
7	6	2.55	0.89	2.55	2.55	2.55	2.55
7	7	2.55	0.9	2.55	2.55	2.55	2.55
7	8	0.91	0.9	2.55	2.55	0.91	2.55
7	9	0.91	0.9	2.55	2.55	0.91	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	1	1.15	2.55	2.55	1.15	2.55
0	2	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	3	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	4	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	5	1.08	2.55	2.55	1.08	2.55
0	6	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	7	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	8	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
0	9	1.16	2.55	2.55	1.16	2.55
1	0	1.06	2.55	2.55	1.06	2.55
1	1	1.04	2.55	2.55	1.04	2.55
1	2	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	3	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	4	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	5	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	6	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	7	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	8	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
1	9	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	0	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	1	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	2	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	3	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	4	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	5	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	6	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	7	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
2	8	1.06	2.55	2.55	1.06	2.55
2	9	1.05	2.55	2.55	1.05	2.55
3	0	1.13	2.55	2.55	1.13	2.55
3	1	1.13	2.55	2.55	1.13	2.55
3	2	1.12	2.55	2.55	1.12	1.22
3	3	1.13	2.55	2.55	1.13	1.23
3	4	1.07	2.55	2.55	1.07	1.22
3	5	1.12	2.55	2.55	1.12	1.23
3	6	1.08	2.55	2.55	1.08	1.23
3	7	1.12	2.55	2.55	1.12	1.22
3	8	1.08	2.55	2.55	1.08	1.23
3	9	1.12	2.55	2.55	1.12	2.55
4	0	1.08	1.15	2.55	1.08	2.55
4	1	1.13	1.13	2.55	1.13	1.21
4	2	1.07	1.12	2.55	1.07	1.21
4	3	1.08	1.13	2.55	1.08	1.22
4	4	1.07	1.14	2.55	1.07	1.21
4	5	1.08	1.14	2.55	1.08	1.22
4	6	1.08	1.06	2.55	1.08	2.55
4	7	1.07	1.06	2.55	1.07	1.21

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
4	8	1.07	1.06	2.55	1.07	2.55
4	9	1.07	1.06	2.55	1.07	2.55
5	0	1.12	1.06	2.55	1.12	2.55
5	1	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
5	2	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
5	3	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
5	4	1.05	1.05	2.23	1.05	2.55
5	5	1.05	1.05	2.23	1.05	2.55
5	6	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
5	7	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
5	8	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
5	9	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
6	0	1.05	1.05	2.55	1.05	2.55
6	1	1.06	1.06	2.55	1.06	2.55
6	2	1.06	1.06	2.55	1.06	2.55
6	3	1.05	1.06	2.55	1.05	2.55
6	4	1.05	1.06	2.55	1.05	2.23
6	5	1.06	1.05	2.55	1.06	2.55
6	6	1.05	1.06	2.55	1.05	2.55
6	7	1.05	1.05	2.55	1.05	2.12
6	8	1.05	1.05	2.55	1.05	2.12
6	9	1.05	1.06	2.55	1.05	2.55
7	0	1.13	1.07	2.55	1.13	2.55
7	1	1.13	1.05	2.23	1.13	2.55
7	2	1.13	1.06	2.55	1.13	2.55
7	3	1.13	1.06	2.55	1.13	2.55
7	4	1.12	1.06	2.55	1.12	2.55
7	5	1.13	1.06	2.55	1.13	2.55
7	6	1.13	1.13	2.55	1.13	2.55
7	7	1.13	1.14	2.55	1.13	2.55
7	8	1.13	1.14	2.55	1.13	2.55
7	9	1.13	1.14	2.55	1.13	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.37	2.55	2.55	1.37	2.55
0	1	1.37	2.55	2.55	1.37	2.55
0	2	1.36	2.55	2.55	1.36	2.55
0	5	1.37	2.55	2.55	1.37	2.55
0	6	1.36	2.55	2.55	1.36	2.55
0	7	1.36	2.55	2.55	1.36	2.55
0	8	1.29	2.55	2.55	1.29	2.55
0	9	1.36	2.55	2.55	1.36	2.55
1	0	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
1	1	1.31	2.55	2.55	1.31	2.55
1	2	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
1	3	1.3	2.55	2.55	1.3	2.55
1	4	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
1	5	1.25	2.55	2.55	1.25	2.55
1	6	1.31	2.55	2.55	1.31	2.55
1	7	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
1	8	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
1	9	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
2	0	1.31	2.55	2.55	1.31	2.55
2	1	1.31	2.55	2.55	1.31	2.55
2	2	1.32	2.55	2.55	1.32	2.55
2	3	1.33	2.55	2.55	1.33	2.55
2	4	1.33	2.55	2.55	1.33	2.55
2	5	1.32	2.55	2.55	1.32	2.55
2	6	1.26	2.55	2.55	1.26	1.33
2	7	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
2	8	1.32	2.55	2.55	1.32	2.55
2	9	1.26	2.55	2.55	1.26	2.55
3	0	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
3	1	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
3	2	1.39	2.55	2.55	1.39	2.55
3	3	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
3	4	1.29	2.55	2.55	1.29	2.55
3	5	1.38	2.55	2.55	1.38	2.55
3	6	1.29	2.55	2.55	1.29	2.55
3	7	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
3	8	1.38	2.55	2.55	1.38	2.55
3	9	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
4	0	1.28	2.55	2.55	1.28	2.55
4	1	1.28	1.29	2.55	1.28	2.55
4	2	1.28	1.29	2.55	1.28	2.55
4	3	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55
4	4	1.28	1.29	2.55	1.28	2.22
4	5	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55
4	6	1.28	1.29	2.55	1.28	2.55
4	7	1.28	1.29	2.55	1.28	2.55
4	8	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55
4	9	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
5	0	1.25	1.25	1.45	1.25	2.55
5	1	1.25	1.25	1.45	1.25	2.55
5	2	1.25	1.26	2.55	1.25	2.55
5	3	1.26	1.25	1.46	1.26	2.55
5	4	1.32	1.26	1.45	1.32	2.55
5	5	1.26	1.26	2.55	1.26	2.55
5	6	1.3	1.26	2.55	1.3	2.55
5	7	1.31	1.33	2.55	1.31	2.55
5	8	1.31	1.26	2.55	1.31	2.55
5	9	1.31	1.26	2.55	1.31	2.55
6	0	1.26	1.33	2.55	1.26	2.55
6	1	1.26	1.34	2.55	1.26	2.55
6	2	1.25	1.26	2.55	1.25	2.55
6	3	1.25	1.26	2.55	1.25	2.55
6	4	1.26	1.25	2.55	1.26	2.55
6	5	1.25	1.25	2.55	1.25	2.55
6	6	1.26	1.26	2.55	1.26	2.55
6	7	1.26	1.34	2.55	1.26	2.55
6	8	1.26	1.26	1.34	1.26	2.55
6	9	1.25	1.34	2.55	1.25	2.55
7	0	1.25	1.34	2.55	1.25	2.55
7	1	1.29	1.29	2.55	1.29	2.55
7	2	1.28	1.29	2.55	1.28	2.55
7	3	1.29	1.28	2.55	1.29	2.55
7	4	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55
7	5	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55
7	6	1.27	1.28	2.55	1.27	2.55
7	7	1.29	1.28	2.55	1.29	2.55
7	8	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55
7	9	1.28	1.28	2.55	1.28	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	1.45	2.55	2.55	1.45	2.55
0	1	1.46	2.55	2.55	1.46	2.55
0	2	1.45	2.55	2.55	1.45	2.55
0	4	1.51	2.55	2.55	1.51	2.55
0	5	1.46	2.55	2.55	1.46	2.55
0	7	1.5	2.55	2.55	1.5	2.55
0	8	1.45	2.55	2.55	1.45	2.55
0	9	1.46	2.55	2.55	1.46	2.55
1	0	1.57	2.55	2.55	1.57	2.55
1	1	1.57	2.55	2.55	1.57	2.55
1	2	1.56	2.55	2.55	1.56	2.55
1	3	1.55	2.55	2.55	1.55	2.55
1	4	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
1	5	1.55	2.55	2.55	1.55	2.55
1	6	1.55	2.55	2.55	1.55	2.55
1	7	1.55	2.55	2.55	1.55	2.55
1	8	1.55	2.55	2.55	1.55	2.55
1	9	1.55	2.55	2.55	1.55	2.55
2	0	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
2	1	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
2	2	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
2	3	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
2	4	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
2	5	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
2	6	1.5	2.55	2.55	1.5	2.55
2	7	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
2	8	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
2	9	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
3	0	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
3	1	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
3	2	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
3	3	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
3	4	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
3	5	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
3	6	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
3	7	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
3	8	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
3	9	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	0	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	1	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	2	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	3	1.53	1.47	2.55	1.53	2.55
4	4	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	5	1.54	2.55	2.55	1.54	2.55
4	6	1.53	1.46	2.55	1.53	2.55
4	7	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	8	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
4	9	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
5	0	1.56	1.54	2.55	1.56	2.55
5	1	1.56	1.54	2.55	1.56	2.55
5	2	1.56	1.54	2.55	1.56	2.55
5	3	1.56	1.54	2.55	1.56	2.55
5	4	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
5	5	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
5	6	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
5	7	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
5	8	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
5	9	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
6	0	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
6	1	1.56	1.54	2.55	1.56	2.55
6	2	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
6	3	1.55	1.54	2.55	1.55	2.09
6	4	1.55	1.54	2.55	1.55	2.09
6	5	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
6	6	1.55	1.53	2.55	1.55	2.55
6	7	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
6	8	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
6	9	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
7	0	1.55	1.54	2.55	1.55	2.55
7	1	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
7	2	1.53	1.75	2.55	1.53	2.55
7	3	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
7	4	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
7	5	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
7	6	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
7	7	1.53	1.61	1.76	1.53	2.55
7	8	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55
7	9	1.53	2.55	2.55	1.53	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1	r2
0	0	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55	2.55
0	1	1.97	2.55	2.55	1.97	2.55	2.55
0	2	1.98	2.55	2.55	1.98	2.55	2.55
0	3	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55	2.55
0	4	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55	2.55
0	5	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55	2.55
0	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55	2.55
0	7	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55	2.55
0	8	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55	2.55
0	9	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55	2.55
1	0	1.89	2.55	2.55	1.89	2.55	2.55
1	1	1.88	2.55	2.55	1.88	2.03	2.55
1	2	1.87	2.55	2.55	1.87	2.03	2.55
1	3	1.88	2.55	2.55	1.88	2.03	2.55
1	4	1.87	2.55	2.55	1.87	2.55	2.55
1	5	1.87	2.55	2.55	1.87	2.04	2.55
1	6	1.87	2.55	2.55	1.87	2.03	2.55
1	7	1.87	2.55	2.55	1.87	2.55	2.55
1	8	1.87	2.55	2.55	1.87	2.55	2.55
1	9	1.87	2.55	2.55	1.87	2.55	2.55
2	0	2.01	2.55	2.55	2.01	2.55	2.55
2	4	1.94	2.55	2.55	1.94	2.55	2.55
2	5	1.88	2.55	2.55	1.88	2.02	2.55
2	6	1.95	2.55	2.55	1.95	2.55	2.55
2	7	1.96	2.55	2.55	1.96	2.06	2.19
2	8	1.88	2.55	2.55	1.88	2.55	2.55
3	0	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	1	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	2	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	3	1.92	2.55	2.55	1.92	2.55	2.55
3	4	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	5	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	6	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	7	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	8	1.9	2.55	2.55	1.9	2.55	2.55
3	9	1.9	2.55	2.55	1.9	2.02	2.55
4	0	1.9	2.02	2.55	1.9	2.55	2.55
4	1	1.9	2.02	2.55	1.9	2.55	2.55
4	2	1.89	2.01	2.55	1.89	2.55	2.55
4	3	1.9	1.97	2.55	1.9	2.55	2.55
4	4	1.9	2.01	2.55	1.9	2.55	2.55
4	5	1.9	2.02	2.55	1.9	2.02	2.55
4	6	1.88	2.01	2.55	1.88	2.55	2.55
4	7	1.89	2.02	2.55	1.89	2.55	2.55
4	8	1.89	2.02	2.55	1.89	2.55	2.55
4	9	1.89	1.97	2.55	1.89	2.55	2.55
5	0	1.89	2.02	2.55	1.89	2.55	2.55
5	1	1.89	2.02	2.55	1.89	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1	r2
5	2	1.89	1.89	2.05	1.89	2.55	2.55
5	3	1.89	1.89	2.05	1.89	2.55	2.55
5	4	2.01	1.94	2.55	2.01	2.55	2.55
5	5	2.55	1.91	2.04	2.55	2.55	2.55
5	6	1.87	1.94	2.55	1.87	2.02	2.55
5	8	1.88	1.89	2.55	1.88	2.02	2.55
5	9	1.88	1.89	2.55	1.88	2.02	2.55
6	0	1.87	1.94	2.55	1.87	2.55	2.55
6	1	1.87	1.95	2.55	1.88	2.05	2.55
6	2	1.87	1.87	2.04	1.87	2.02	2.55
6	3	1.88	1.88	2.55	1.88	2.05	2.55
6	4	1.87	2.55	2.55	1.87	2.07	2.55
6	5	1.88	1.88	2.03	1.88	2.01	2.55
6	6	1.89	2.55	2.55	1.89	2.02	2.55
6	7	1.88	2.55	2.55	1.88	2.55	2.55
6	8	1.88	2.55	2.55	1.88	2.55	2.55
6	9	1.87	2.55	2.55	1.87	2.55	2.55
7	0	1.91	2.02	2.55	1.91	2.55	2.55
7	1	1.91	2.02	2.55	1.91	2.55	2.55
7	2	1.9	1.97	2.55	1.9	2.55	2.55
7	3	1.92	2.01	2.55	1.92	2.55	2.55
7	4	1.89	2.0	2.55	1.89	2.55	2.55
7	5	1.94	2.01	2.55	1.94	2.55	2.55
7	6	1.89	2.02	2.55	1.89	2.55	2.55
7	7	1.88	2.01	2.55	1.88	2.55	2.55
7	8	1.9	2.01	2.55	1.9	2.55	2.55
7	9	1.92	2.02	2.55	1.92	2.55	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
0	0	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
0	1	2.02	2.55	2.55	2.02	2.55
0	2	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
0	3	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
0	4	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
0	5	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
0	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.2
0	7	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
0	8	2.04	2.55	2.55	2.04	2.21
0	9	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
1	0	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
1	1	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	2	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	3	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
1	4	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	5	2.05	2.55	2.55	2.05	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	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
1	9	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
2	0	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
2	1	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
2	2	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
2	3	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
2	4	2.02	2.55	2.55	2.02	2.13
2	5	2.05	2.55	2.55	2.05	2.55
2	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
2	7	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
2	8	2.03	2.55	2.55	2.03	2.13
2	9	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
3	0	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
3	1	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
3	2	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
3	3	2.05	2.55	2.55	2.05	2.15
3	4	2.06	2.55	2.55	2.06	2.15
3	5	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
3	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
3	7	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
3	8	2.06	2.55	2.55	2.06	2.55
3	9	2.03	2.55	2.55	2.03	2.55
4	0	2.03	2.02	2.55	2.03	2.55
4	1	2.02	2.03	2.55	2.02	2.55
4	2	2.03	2.02	2.55	2.03	2.55
4	3	2.03	2.02	2.55	2.03	2.55
4	4	2.03	2.03	2.55	2.03	2.55
4	5	2.03	2.03	2.55	2.03	2.55
4	6	2.04	2.55	2.55	2.04	2.55
4	7	2.03	2.03	2.55	2.03	2.55

Tabelle 10: Datei gefiltert - helo.pos_2.no_jersey.robot_down.18.0.normal.txt (*Fortgesetzt*)

Modus	Messung	n	l0	l1	r0	r1
4	8	2.03	2.04	2.55	2.03	2.55
4	9	2.06	2.02	2.55	2.06	2.55
5	0	2.03	2.02	2.55	2.03	2.55
5	1	2.03	2.02	2.55	2.03	2.55
5	2	2.05	2.03	2.55	2.05	2.55
5	3	2.04	2.04	2.13	2.04	2.55
5	4	2.04	2.04	2.55	2.04	2.55
5	5	2.04	2.02	2.12	2.04	2.55
5	6	2.03	2.05	2.55	2.03	2.55
5	7	2.03	2.05	2.55	2.03	2.55
5	8	2.05	2.04	2.55	2.05	2.55
5	9	2.05	2.04	2.55	2.05	2.55
6	0	2.03	2.04	2.55	2.03	2.55
6	1	2.04	2.02	2.55	2.04	2.55
6	2	2.05	2.04	2.55	2.05	2.55
6	3	2.13	2.03	2.55	2.13	2.55
6	4	2.04	2.04	2.55	2.04	2.55
6	5	2.05	2.04	2.55	2.05	2.55
6	6	2.12	2.03	2.55	2.12	2.55
6	7	2.05	2.03	2.55	2.05	2.55
6	8	2.03	2.03	2.55	2.03	2.55
6	9	2.03	2.03	2.55	2.03	2.55
7	0	2.05	2.06	2.55	2.05	2.55
7	1	2.04	2.03	2.55	2.04	2.55
7	2	2.04	2.03	2.55	2.04	2.55
7	3	2.05	2.03	2.55	2.05	2.55
7	4	2.06	2.04	2.55	2.06	2.13
7	5	2.05	2.04	2.55	2.05	2.55
7	6	2.03	2.05	2.55	2.03	2.55
7	7	2.03	2.05	2.55	2.03	2.55
7	8	2.05	2.03	2.55	2.05	2.55
7	9	2.04	2.04	2.55	2.04	2.55

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

Modus	Messung	n	l0	r0
Keine Hindernisse gemessen				

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

Modus	Messung	n	l0	r0
7	1	2.55	2.12	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.