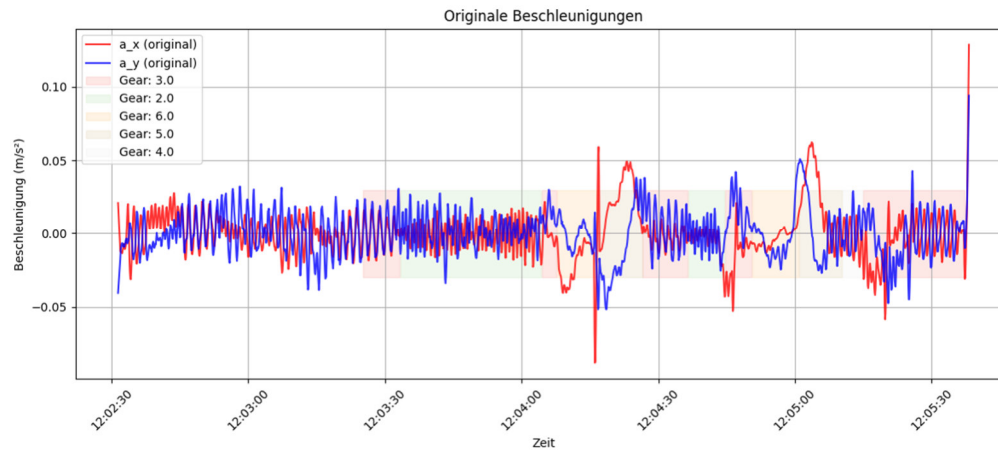


verschieden geglättete Winkel an Beschleunigungssignal

Beschleunigung Savitzky-Golay 11/3

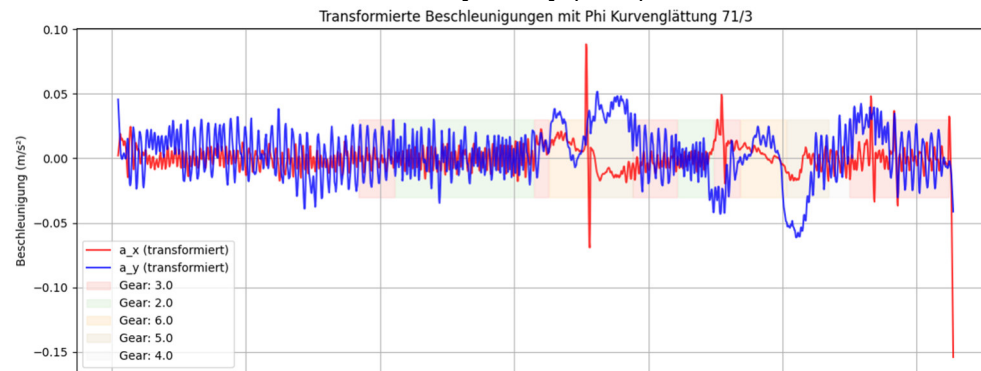


Winkel Phi aus Glättung ()

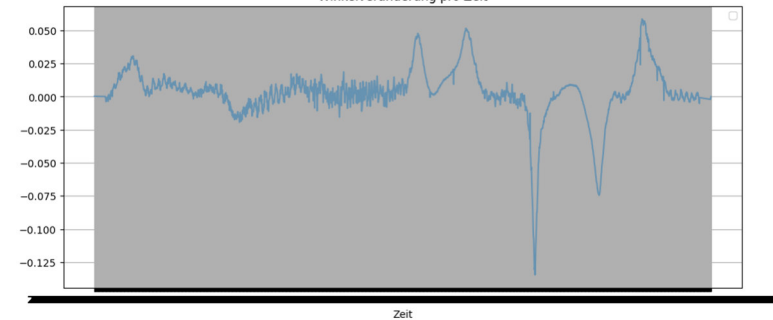
Phi auf Beschleunigung projizieren

$$\begin{bmatrix} a_{x,rot} \\ a_{y,rot} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(-\phi_{rad}) & -\sin(-\phi_{rad}) \\ \sin(-\phi_{rad}) & \cos(-\phi_{rad}) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_x \\ a_y \end{bmatrix}$$

Savitzky-Golay (71/3)

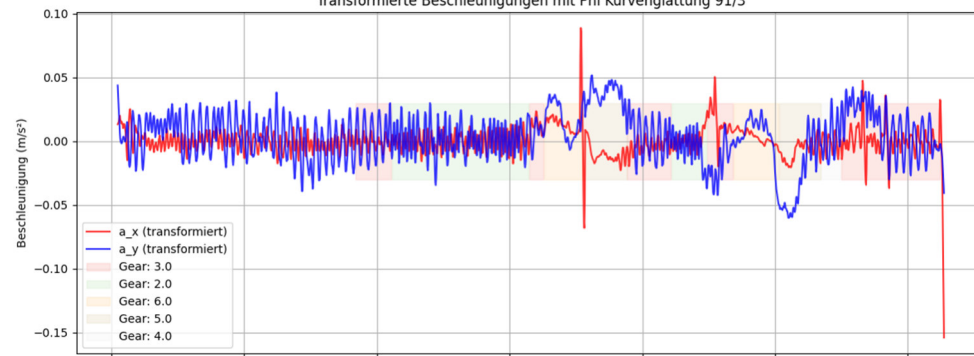


Winkelveränderung pro Zeit

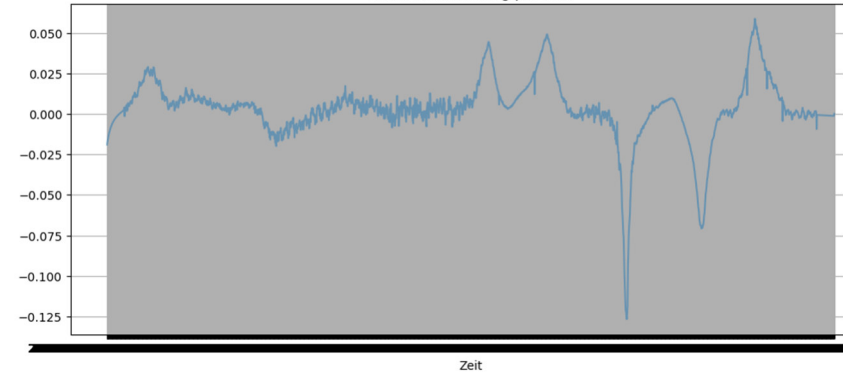


Savitzky-Golay (91/3)

Transformierte Beschleunigungen mit Phi Kurvenglättung 91/3

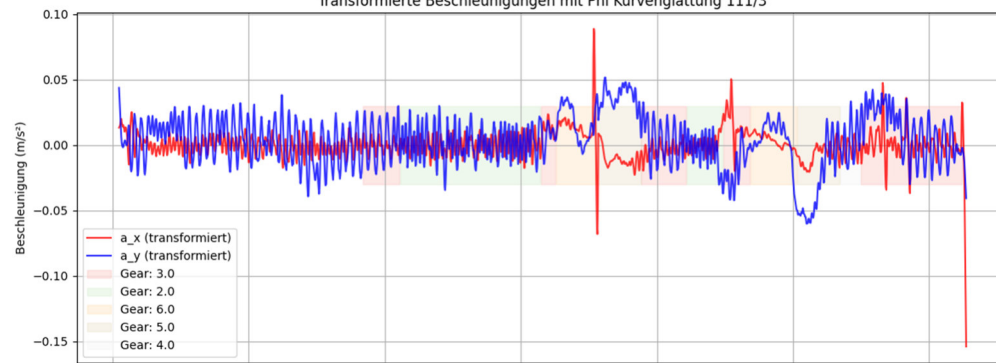


Winkelveränderung pro Zeit



Savitzky-Golay (111/3)

Transformierte Beschleunigungen mit Phi Kurvenglättung 111/3



Winkelveränderung pro Zeit

