Probability of Observation Index per Instruction

Program Type	Hull Angle	Hull Ang. Vel.	Velocity X	Velocity Y	Hip 1 Angle	Hip 1 Speed	Knee 1 Angle	Knee 1 Speed	Leg 1 Contact	Hip 2 Angle	Hip 2 Speed	Knee 2 Angle	Knee 2 Speed	Leg 2 Contact	Lidar 1	Lidar 2	Lidar 3	Lidar 4	Lidar 5	Lidar 6	Lidar 7	Lidar 8	Lidar 9	Lidar 10	Sin / 5	Cos / 5	Sin / 10	Cos / 10	Sin / 20	Cos / 20
GP Act	0.04	0.04	0.04	0.01	0.03	0.01	0.00	0.03	0.00	0.06	0.03	0.00	0.03	0.01	0.00	0.01	0.01	0.01	0.00	0.01	0.01	0.03	0.00	0.01	0.01	0.03	0.04	0.00	0.01	0.01
SBB Bid	0.03	0.01	0.00	0.03	0.01	0.00	0.01	0.03	0.00	0.01	0.01	0.02	0.00	0.02	0.06	0.01	0.02	0.02	0.00	0.00	0.02	0.00	0.02	0.01	0.03	0.04	0.02	0.00	0.00	0.00
SBB Act	0.02	0.00	0.00	0.04	0.02	0.00	0.02	0.02	0.00	0.02	0.02	0.00	0.02	0.02	0.06	0.02	0.02	0.04	0.00	0.00	0.02	0.00	0.02	0.02	0.04	0.04	0.02	0.00	0.00	0.00
TPG+SBB Bid	0.00	0.00	0.00	0.01	0.03	0.02	0.00	0.03	0.01	0.02	0.00	0.05	0.01	0.04	0.02	0.00	0.01	0.01	0.01	0.01	0.01	0.03	0.00	0.03	0.04	0.00	0.04	0.01
TPG+SBB Act	0.00	0.00	0.00	0.01	0.05	0.01	0.01	0.05	0.01	0.04	0.00	0.08	0.01	0.03	0.00	0.01	0.01	0.00	0.00	0.04	0.01	0.03	0.03	0.00	0.00	0.05	0.01	0.00	0.05	0.04