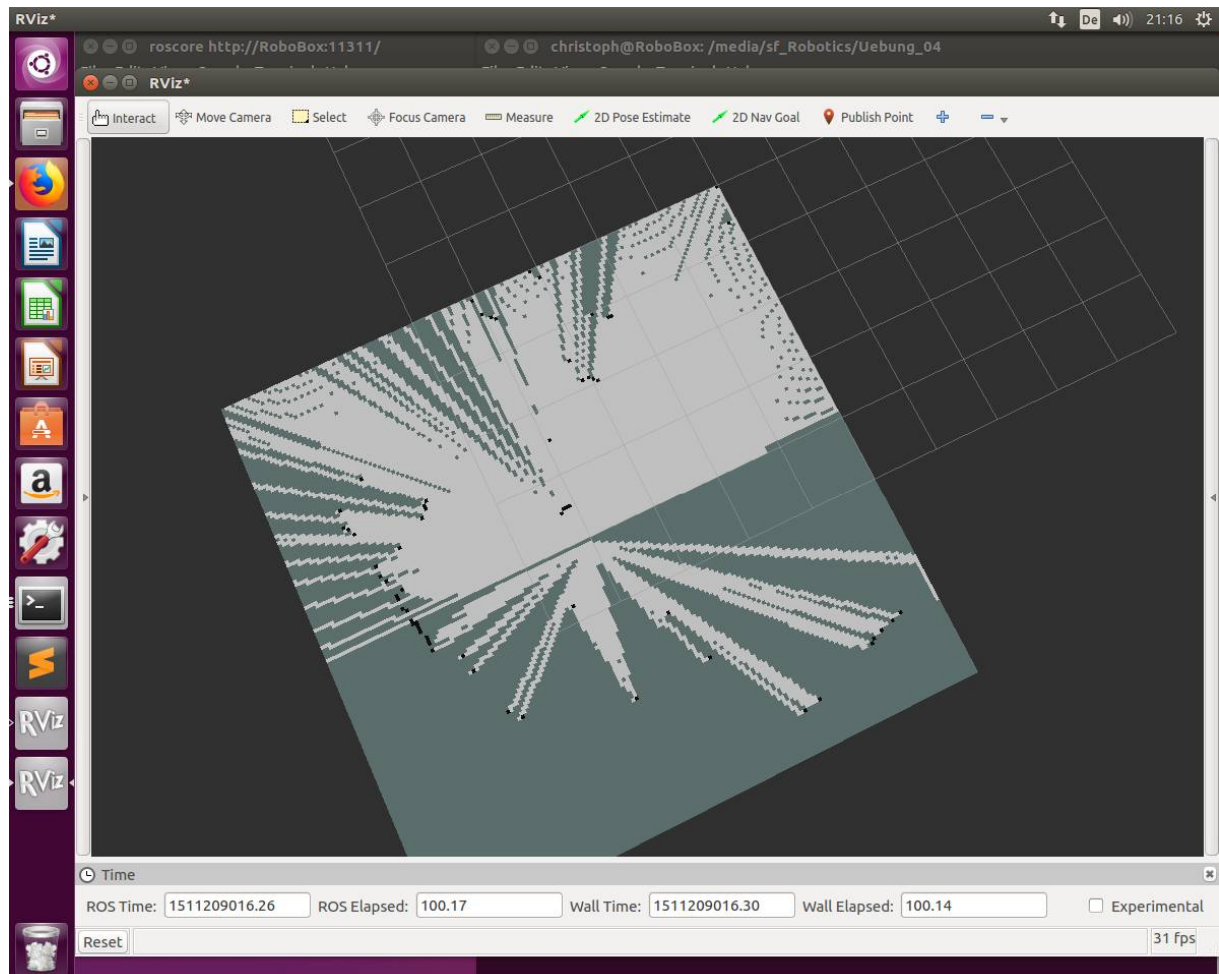


Aufgabe 1

Daten wurden aus zeitgründen als Bagfile aufgenommen und mittels lidar2grid.py verwandelt.

Anzeige des OccupancyGrid:



Aufgabe 2

Daten wurden mit `drive_angle.py` auf dem Auto aufgenommen und offline in `RO-04-boenisch-brockmann_A2.ipynb` analysiert.

```
[value          R          gamma      ]
[[  0.          0.56029454  0.48255242]
 [ 30.          0.62942973  0.42582508]
 [ 60.          0.71093671  0.37440057]
 [ 90.          0.82929108  0.31889851]
 [105.          0.80299232  0.32973139]
 [120.          0.72895599  0.36470582]
 [150.          0.61202919  0.438759   ]
 [180.          0.53409126  0.508432   ]]
```