

Funktionstest

Versuch:

Position der Speere beim Fahren

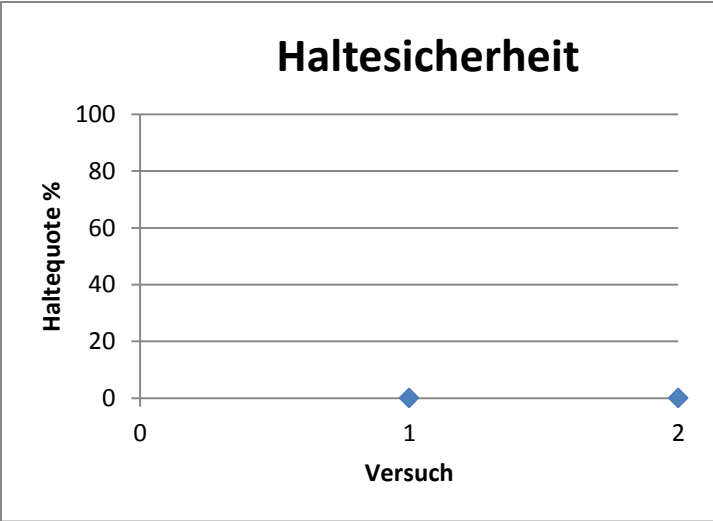
Ort,Datum:

Versuchsaufbau:

Beschleunigen und abbremsten des Roboters. Fahren über kleine Hindernisse (Vibrationen)

Versuchsreihe:

Einstellung:	Versuch 1	Versuch 2	Versuch 3	Versuch 4	Versuch 5	Versuch 6	Versuch 7	Versuch 8	Versuch 9	Versuch 10
Beschleunigung [m/s^2]										
Verzögerung [m/s^2]										
Hinterniss										
Kurvenradius [mm]										
Test	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position
1										
2										
3										
4										
5										
Bemerkung:										



Kommentar: