

Zusammensetzung der Dictionaries

Dict_frames:

Key	Beschreibung
Time	Synchronisierte Zeit, basierend auf den Startzeitpunkt des linken Oberschenkelsensors
S0550	Daten vom Sensor am rechten Arm
S0448	Daten vom Sensor am linken Arm
S1094	Daten vom Sensor am rechten Oberschenkel
S0994	Daten vom Sensor am linken Oberschenkel
S0593	Daten vom Sensor am rechten Unterschenkel
S0477	Daten vom Sensor am linken Unterschenkel
S0333	Daten vom Sensor am Sternum
acc	Lineare Beschleunigung in m/s^2 für die Achsen x, y, z
acc_norm	Normierte Beschleunigung in m/s^2 (Gravitation abgezogen)
gyr_deg	Winkelgeschwindigkeit in $^\circ/\text{s}$ für die Achsen x, y, z
gyr_rad	Winkelgeschwindigkeit in rad/s für die Achsen x, y, z
axis	Drehachse des Quaternions (x,y,z)
angle	Drehwinkel des Quaternions um die Drehachse in $^\circ$
Quat	Quaternion als $[w \ x \ y \ z]^T$
inc	Inklinationswinkel (Winkel zwischen globaler Gravitationsachse und den Achsen x, y, z des Sensors) in $^\circ$ - basierend auf den VQF Algorithmus