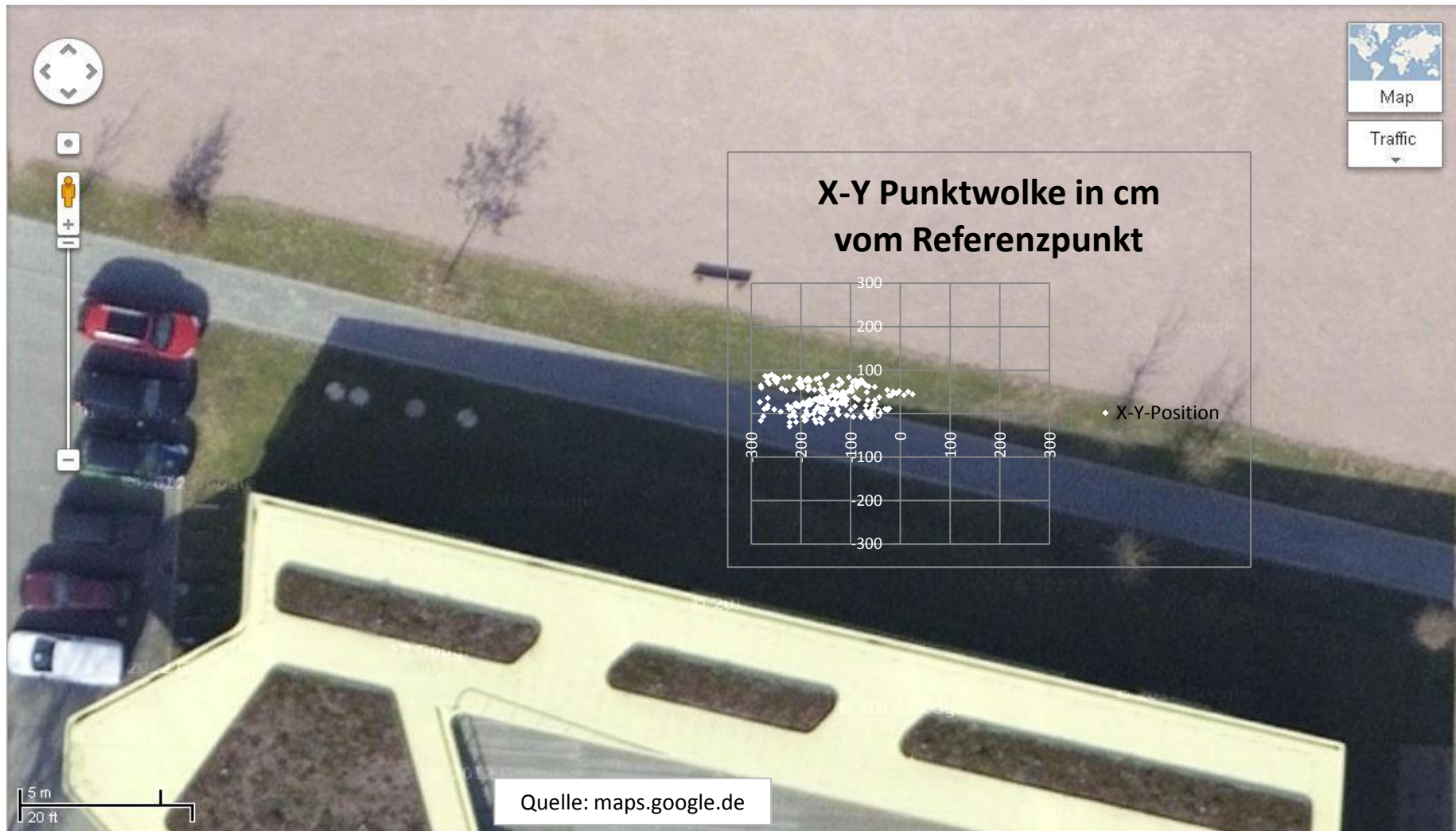
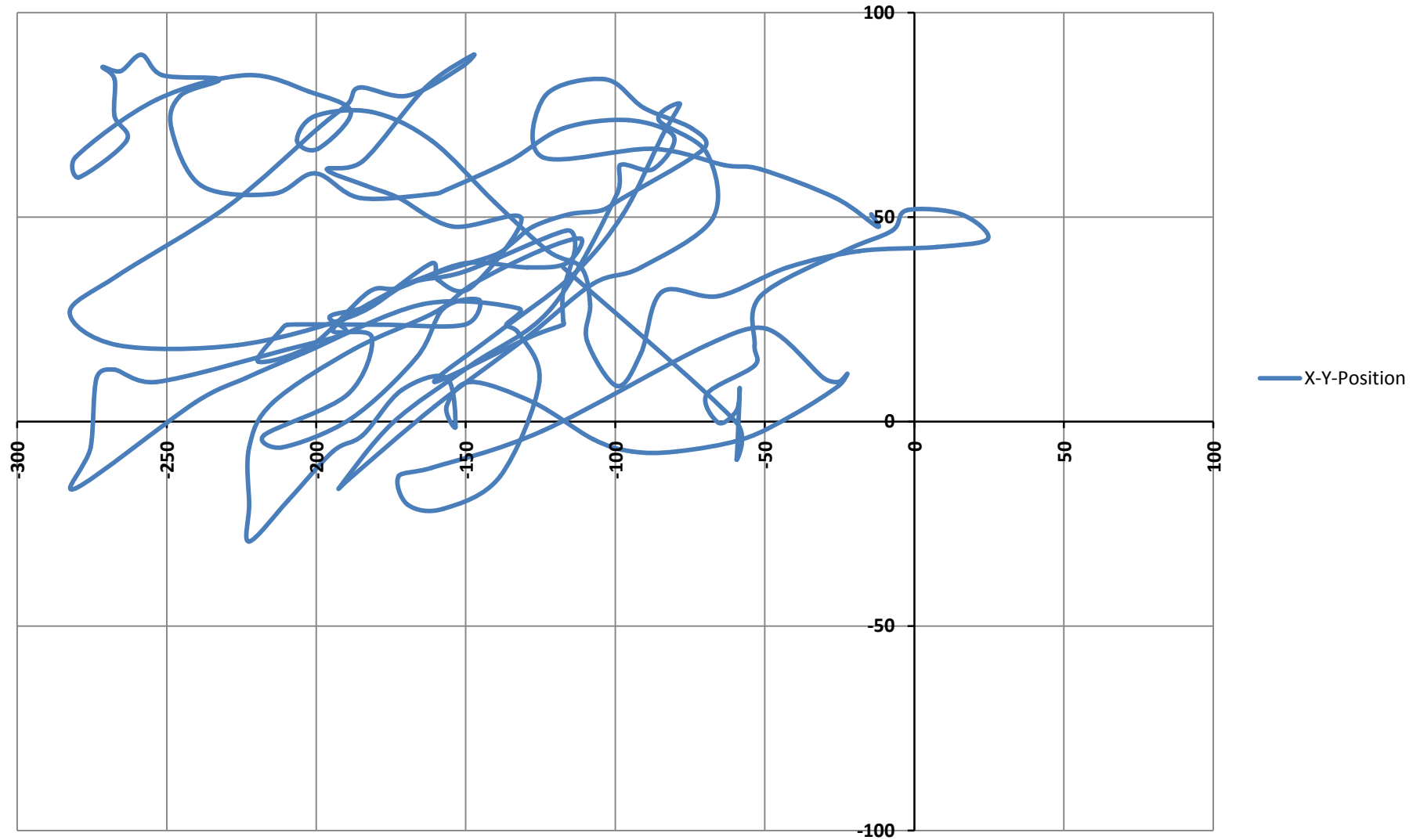


Auswertung GPS-Sensor

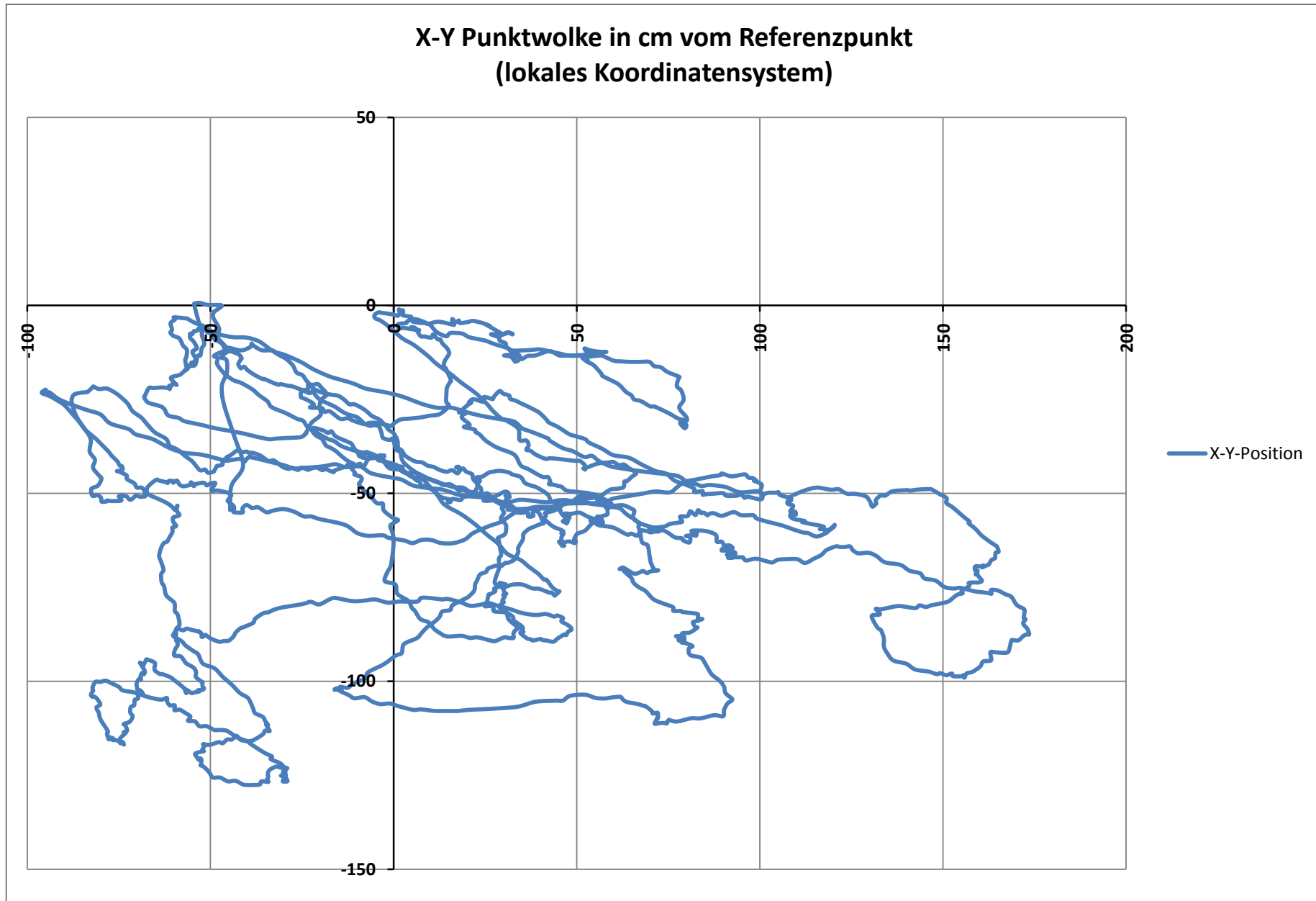


Auswertung GPS-Sensor

**X-Y Punktwolke in cm vom Referenzpunkt
(ECEF-Koordinatensystem - jeder 10.Punkt)**

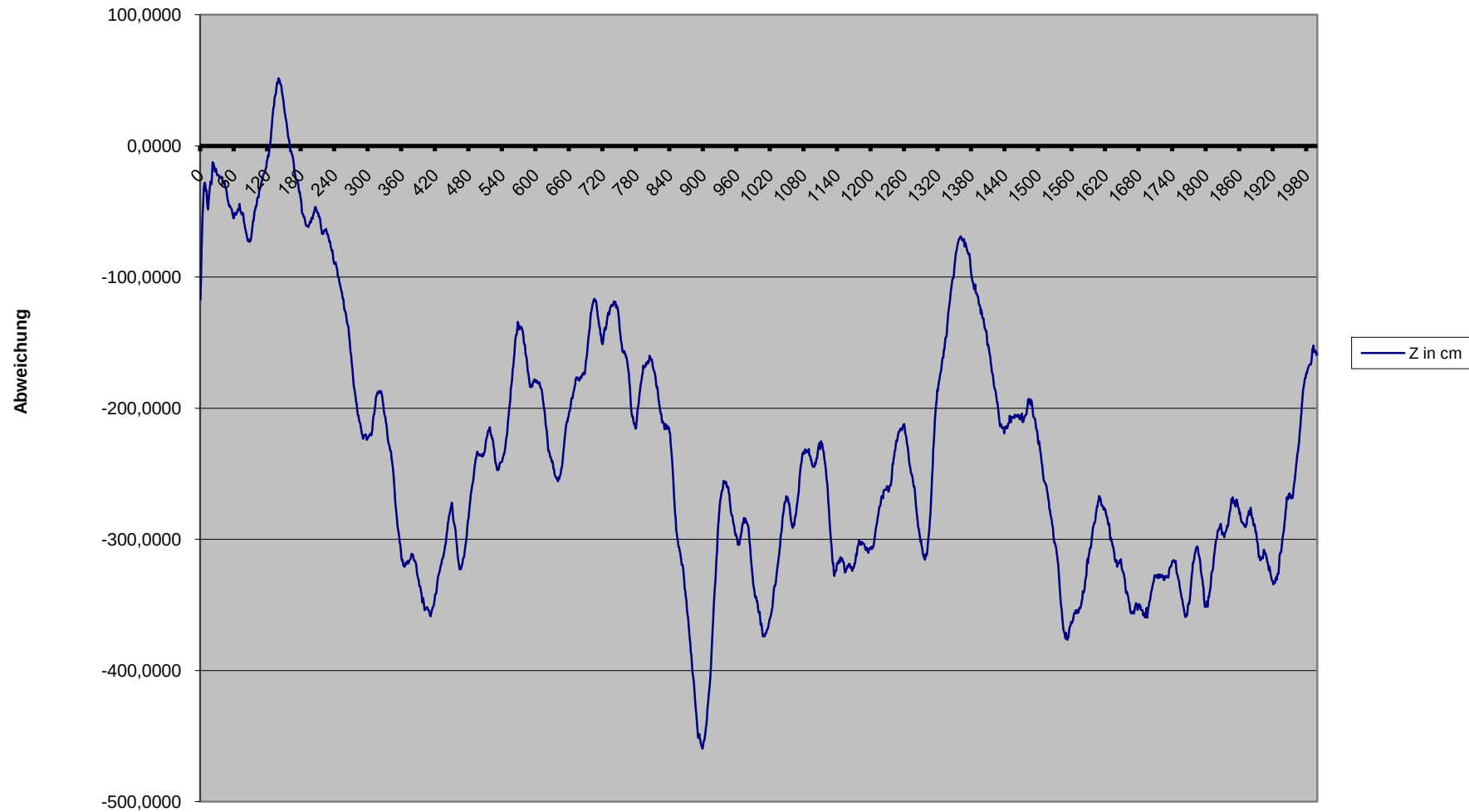


Auswertung GPS-Sensor



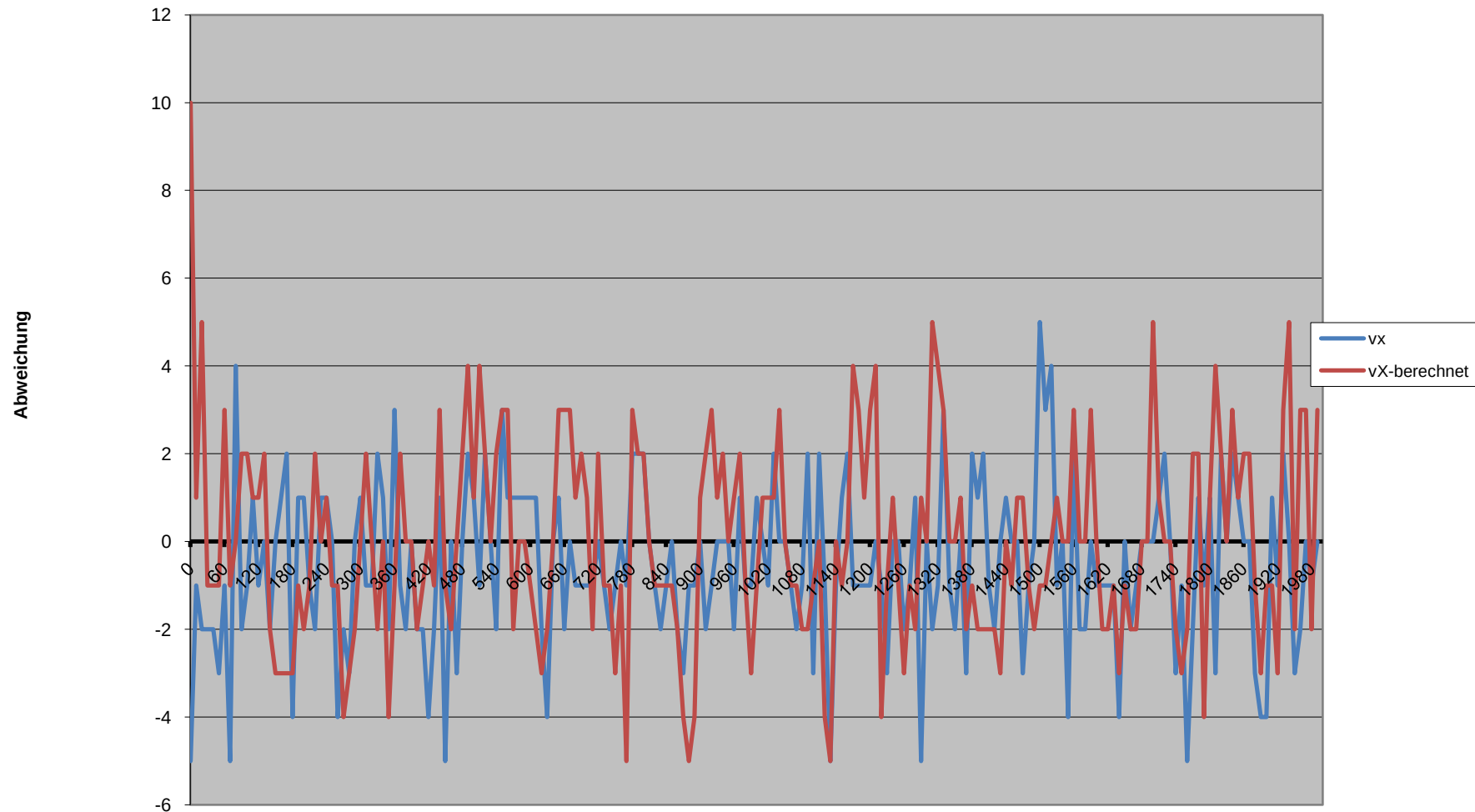
Auswertung GPS-Sensor

**Abweichung in Z von Ref-Punkt in cm
(2000 Messwerte im lokalen Koordinatensystem)**



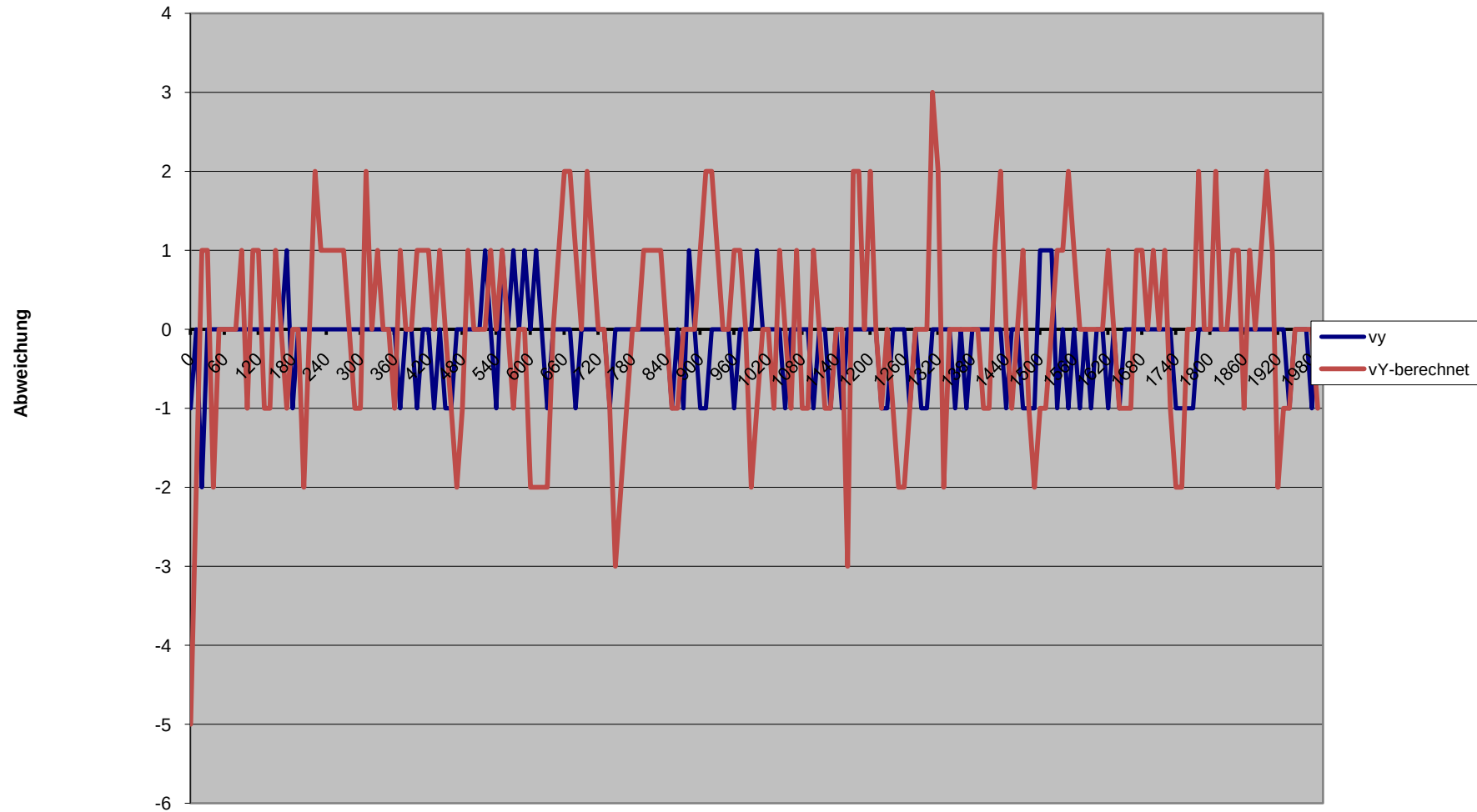
Auswertung GPS-Sensor

**Geschwindigkeit in X von Ref-Punkt in cm/s
(jeder 10. Messwert)**



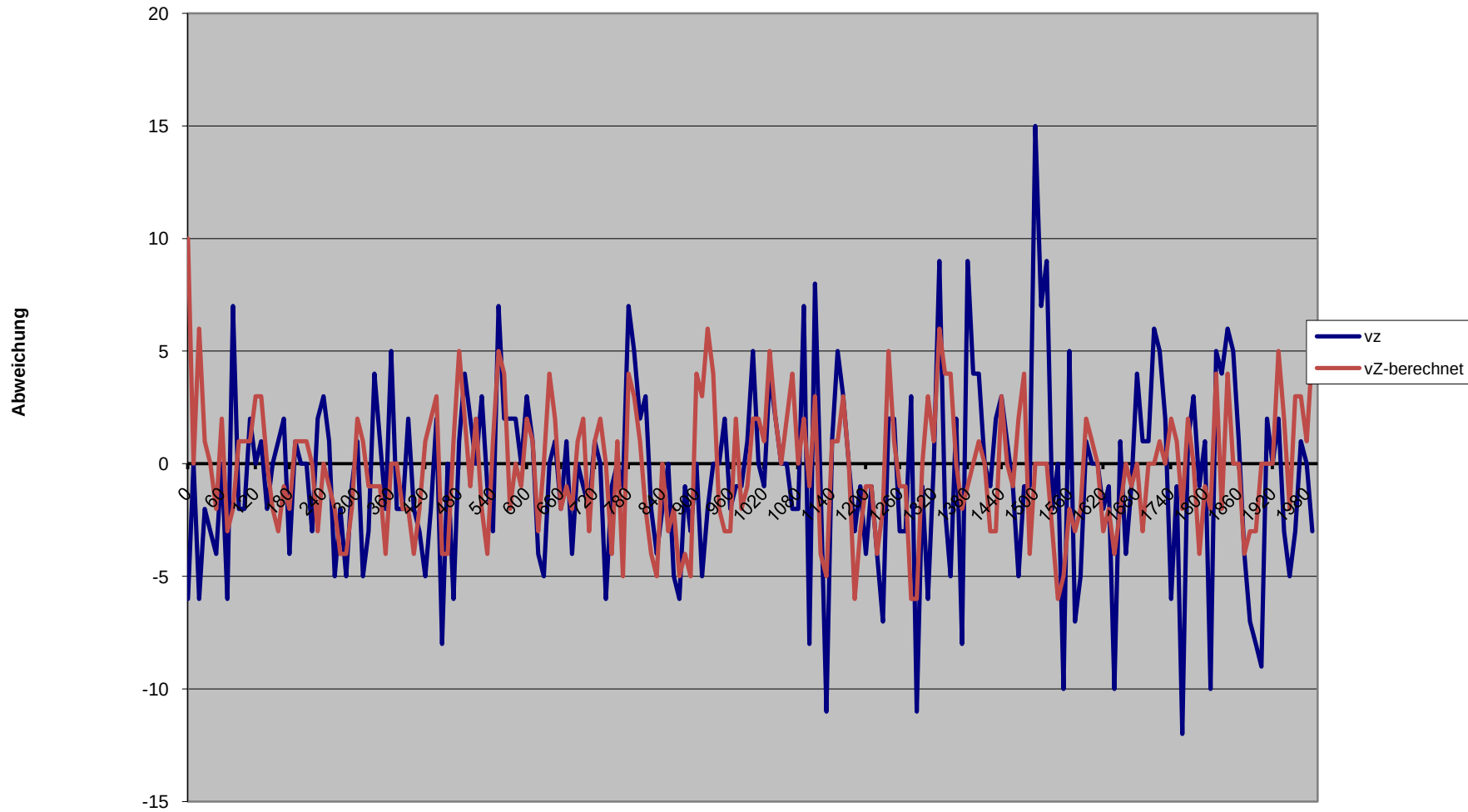
Auswertung GPS-Sensor

**Geschwindigkeit in Y von Ref-Punkt in cm/s
(jeder 10. Messwert)**



Auswertung GPS-Sensor

**Geschwindigkeit in Z von Ref-Punkt in cm/s
(jeder 10. Messwert)**



Auswertung GPS-Sensor

Kennwerte vom GPS-Modul im lokalen Koordinatensystem (in cm bzw. cm/s)

mittlere Abweichung in X 52,42374217	mittlere Abweichung in Y 55,99570434	mittlere Abweichung in Z 231,8143883
max. Abweichung in X 173,5662207	max. Abweichung in Y 127,5957162	max. Abweichung in Z 459,6440628
mittlere Abweichung in vX 1,401098901	mittlere Abweichung in vY 0,222777223	mittlere Abweichung in vZ 2,922077922
max. Abweichung in vX 8	max. Abweichung in vY 2	max. Abweichung in vZ 20

