

```
fr 30697
ts 26177.252476
6d 1 [5 1.000][[-92.874 -65.440 597.332 -85.0769 11.9022 88.4987]][0.025636 0.080405 -0.996433
-0.978165 0.207658 -0.008410 0.206241 0.974891 0.083973]
```

```
# Erlaeuterung:
```

```
  |Anzahl getrackter Targets (hier: 1)
```

```
  | Target-ID (hier: ID5 = Handtarget)
```

```
  | ignoriert
```

```
    | X[mm] | Y[mm] | Z[mm] : Position des Targets
```

```
    | eta[°] |theta[°] | phi[°] : Eulersche Winkel des  
Targets
```

```
    | Rotationsmatrix des  
Targets
```

```
    Gleichwertig zu Euler-  
Winkeln, mathematisch  
unproblematischer
```