

Formelzeichen und Abkürzungen

a_x	Abstand des Fußaufstandpunktes vom \mathcal{K}_r -System in ${}^r y$ -Richtung
b_y	Abstand des Fußaufstandpunktes der vorderen Beine in ${}^r x$ -Richtung vom Ursprung des \mathcal{K}_r Systems
c_y	Abstand des Fußaufstandpunktes der hinteren Beine in ${}^r x$ -Richtung vom Ursprung des \mathcal{K}_r Systems
c_{Schall}	Schallgeschwindigkeit im Medium
\overline{E}	absoluter Lernfehler
\overline{E}	bezogener Lernfehler
g	Erdbeschleunigung
G	absoluter Generalisierungsfehler
\overline{G}	bezogener Generalisierungsfehler
h	Eingangswert eines neuronalen Netzes zur Festlegung der lokalen Beinhöhe
h_l	Maximaler senkrechter Abstand des Fußpunktes über der Aufstandsebene
h_r	Senkrechter Abstand des Zentralkörperbezugspunktes über der Aufstandsebene
HL	Kurzbezeichnung und Index für das hintere linke Bein
HR	Kurzbezeichnung und Index für das hintere rechte Bein
\mathbf{i}	Vektor der Eingangswerte (Inputunits) eines Netzwerkes
i, j, k	Zähl-/ Indexvariablen
\mathcal{K}_i	Koordinatensystem i
l_i	Länge des i -ten Beinsegmentes
l, m	Zähl-/ Indexvariablen
ML	Kurzbezeichnung und Index für das mittlere linke Bein
MR	Kurzbezeichnung und Index für das mittlere rechte Bein
\mathbf{p}_i	Ortsvektor zum Punkt P_i
p	Anzahl der Lernmuster
q	Anzahl der Generalisierungsmuster
${}^i \mathbf{r}_B$	Vektor vom Punkt A zum Punkt B zerlegt in Koordinaten des Systems i
R	molare Gaskontante
s	Hindernisentfernung
s_j	Verschiebung des Schwingungsmittelpunktes des Beinpaares j
\mathbf{t}	Vektor der Ausgangswerte (Outputunits) eines Netzwerkes
t	Zeit
Δt	Zeitdifferenz
${}^j \mathbf{T}_i$	Transformationsmatrix vom System i in das System j
T	Temperatur
T	Zyklusdauer (Schrittdauer)

v_x	Geschwindigkeit des Zentralkörpers in Längsrichtung
v_y	Geschwindigkeit des Zentralkörpers in Querrichtung
VL	Kurzbezeichnung und Index für das vordere linke Bein
VR	Kurzbezeichnung und Index für das vordere rechte Bein
w_j	Schrittbreite des Beinpaars j
x, y, z	kartesische Koordinaten-Richtungen
\dot{x}	Eingangswert eines neuronalen Netzes zur Festlegung der Geschwindigkeit in ${}^r x$ -Richtung
Δx	Amplitude der überlagerten Zentralkörperschwingung (Längs)
\dot{y}	Eingangswert eines neuronalen Netzes zur Festlegung der Geschwindigkeit in ${}^r y$ -Richtung
Δy	Amplitude der überlagerten Zentralkörperschwingung (Quer)
α	Stellwinkel des Gelenkes zwischen Zentralkörper und <i>Coxa</i> -Element
α_x	Neigungswinkel des Zentralkörpers um Längsachse (Rollen)
α_y	Neigungswinkel des Zentralkörpers um die Querachse (Nicken)
β	Stellwinkel des Gelenkes zwischen <i>Coxa</i> - und <i>Femur</i> -Element
β_i	Duty-Faktor des i -ten Beines
γ	Stellwinkel des Gelenkes zwischen <i>Femur</i> - und <i>Tibia</i> -Element
η	Neigungswinkel um die ${}^r y$ -Achse
θ	Motorstellwinkel
κ	Isentropenexponent
μ	Anzahl der Eingangsunits eines Netzwerkes
ν	Anzahl der Ausgangsunits eines Netzwerkes
ξ	Neigungswinkel um die ${}^r x$ -Achse
ϕ_i	Phase des Beines i
φ, ψ	Winkel zur Drehung vom k - in das c -System
φ	Drehwinkel der Maschine relativ zur ${}^i x$ -Achse
φ_{ges}	Öffnungswinkel des Ultraschallkegels
$\varphi_{\text{min max}}$	Kegelöffnungswinkel
φ_x	Phasenverschiebung der überlagerten Schwingung (Längs)
φ_y	Phasenverschiebung der überlagerten Schwingung (Quer)
ω	Eingangswert eines neuronalen Netzes zur Festlegung der Rotationsgeschwindigkeit um die Hochachse
ω_z	Rotationsgeschwindigkeit um die Hochachse der Maschine

Bei einer Doppelbelegung geht die Bedeutung aus dem Kontext hervor.