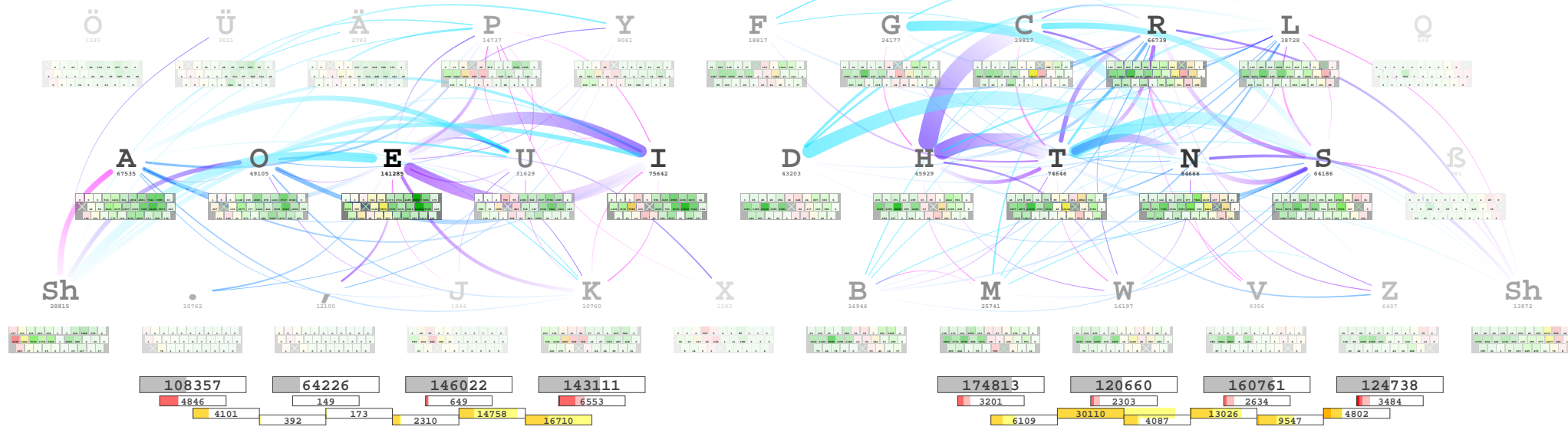


Dvorak-Typ-1a (deutsch/englisch) >opt -2 mixED.txt

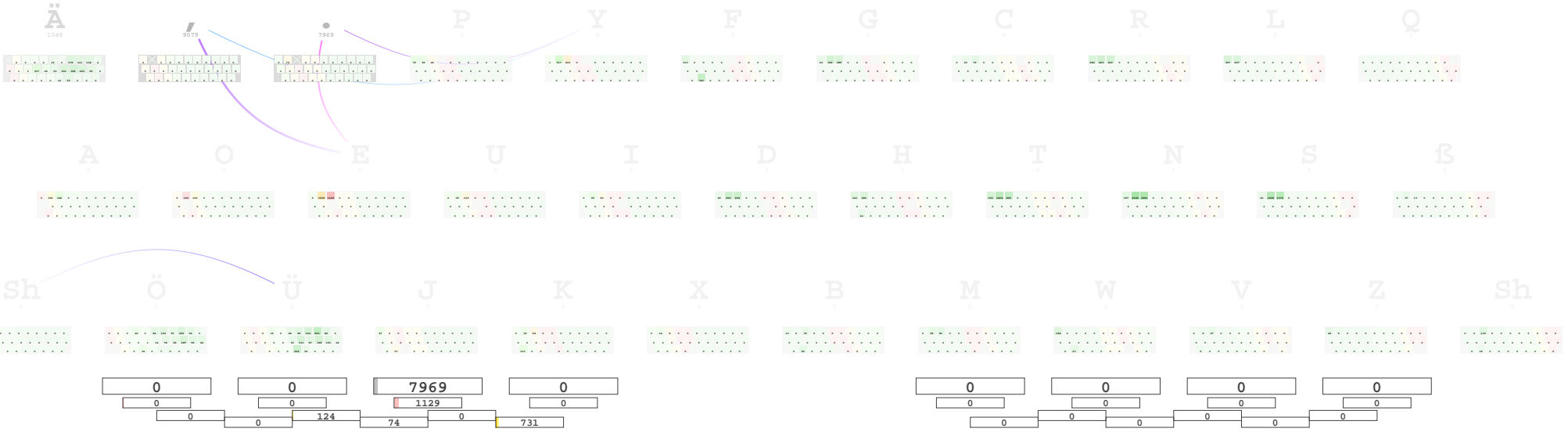
297.503 Gesamtaufwand	212.924 Lageaufwand	links	rechts
2.363 Kollisionen	14.330 Shift-Kollisionen	ob	4.7 17.2
70.023 Handwechsel	27.531 Shift-Handwechsel	mi	35.0 30.1
1.562 Ein-/Auswärts	--- IndirKollision	un	4.5 8.5
12.168 benachbart	18.995 Shift-benachbart	sum	44.3 55.7
9.6 6.2 14.8 13.7	--- 16.8 11.6 15.4 12.0	Sh	2.8 1.3



Dvorak-Typ-1b (deutsch/englisch) >opt -2 mixED.txt

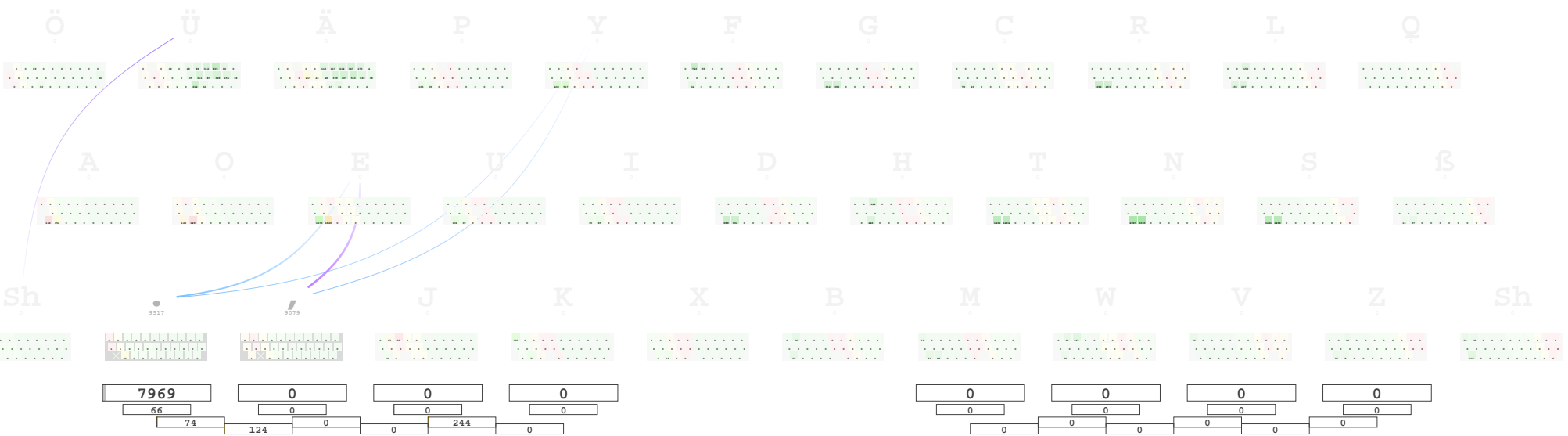
300.428 Gesamtaufwand	216.489 Lageaufwand	links	rechts
2.255 Kollisionen	14.139 Shift-Kollisionen	ob	3.0 17.2
70.023 Handwechsel	27.531 Shift-Handwechsel	mi	35.0 30.1
1.539 Ein-/Auswärts	--- IndirKollision	un	6.3 8.5
12.107 benachbart	18.995 Shift-benachbart	sum	44.3 55.7
10.4 6.2 14.0 13.7	--- 16.8 11.6 15.4 12.0	Sh	2.8 1.3

18596  
0  
0



Dvorak-Typ-1a (deutsch/englisch) diff

18596  
0  
0



Dvorak-Typ-1b (deutsch/englisch) diff

0  
0  
0

0  
0  
0