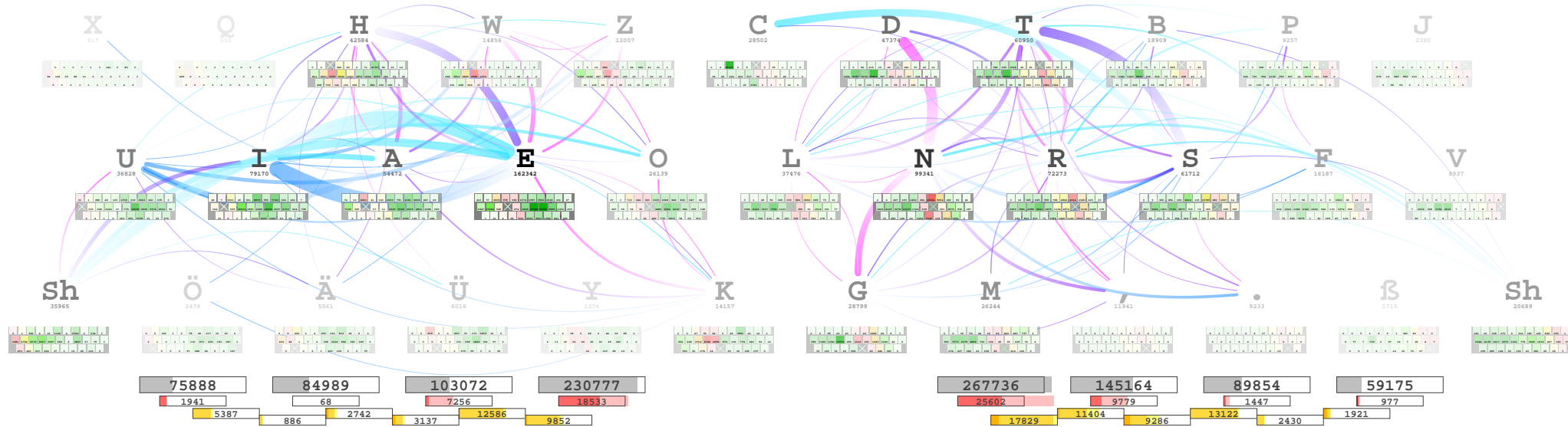


De Ergo Variante 1 (deutsch) >opt -2 deutsch.txt

418.344 Gesamtaufwand	208.039 Lageaufwand	links	rechts
8.223 Kollisionen	4.046 Shift-Kollisionen	ob	6.7 13.3
63.298 Handwechsel	33.391 Shift-Handwechsel	mi	34.0 28.0
0.672 Ein-/Auswärts	----- Indirkollision	un	8.7 9.4
13.444 benachbart	11.621 Shift-benachbart	sum	49.3 50.7
7.1 8.0 9.8 24.4 ---	--- 22.8 13.7 8.5 5.7 Sh		3.3 2.0

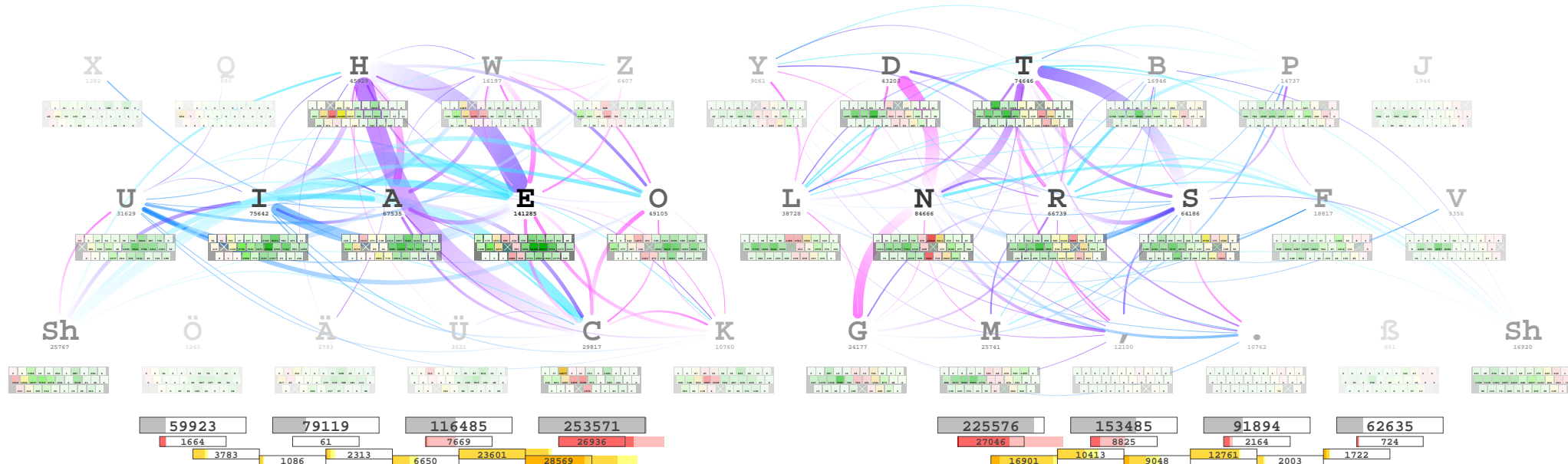
> Diff Seite 2 >



De Ergo Variante 2 (deutsch) >opt -2 deutsch.txt

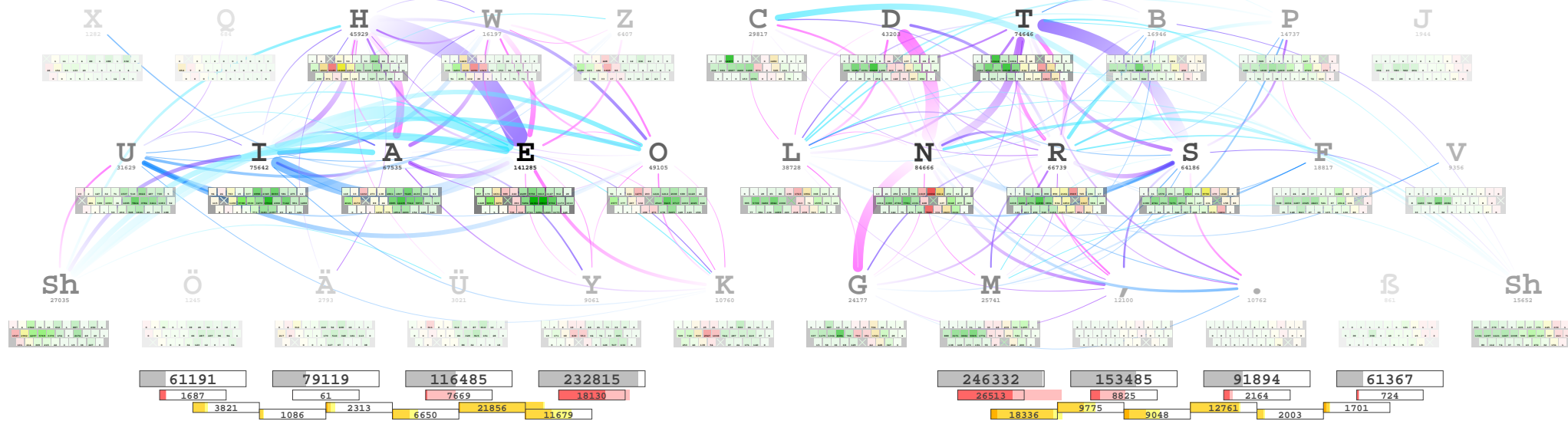
406.419 Gesamtaufwand	213.292 Lageaufwand	links	rechts
7.622 Kollisionen	4.062 Shift-Kollisionen	ob	6.7 15.8
67.679 Handwechsel	33.181 Shift-Handwechsel	mi	34.0 28.0
0.785 Ein-/Auswärts	----- Indirkollision	un	6.2 9.3
10.120 benachbart	11.605 Shift-benachbart	sum	46.8 53.2
7.2 8.0 9.8 21.8 ---	--- 25.3 13.7 8.5 5.6 Sh		3.4 2.0

> Diff Seite 2 >



De Ergo Variante 1 (deutsch/englisch) >opt -2 mixED.txt

423.967 Gesamtaufwand	209.115 Lageaufwand	links	rechts
9.011 Kollisionen	4.951 Shift-Kollisionen	ob	6.8 15.4
63.588 Handwechsel	33.281 Shift-Handwechsel	mi	35.0 27.1
0.774 Ein-/Auswärts	----- Indirkollision	un	7.0 8.7
14.139 benachbart	10.077 Shift-benachbart	sum	48.8 51.2
5.7 7.6 11.2 24.3	--- -- 21.6 14.7 8.8 6.0	Sh	2.5 1.6



De Ergo Variante 2 (deutsch/englisch) >opt -2 mixED.txt

402.941 Gesamtaufwand	213.013 Lageaufwand	links	rechts
7.858 Kollisionen	5.005 Shift-Kollisionen	ob	6.8 17.4
67.877 Handwechsel	31.587 Shift-Handwechsel	mi	35.0 27.1
0.840 Ein-/Auswärts	----- Indirkollision	un	5.2 8.6
11.943 benachbart	10.118 Shift-benachbart	sum	47.0 53.0
5.9 7.6 11.2 22.3	--- -- 23.6 14.7 8.8 5.9	Sh	2.6 1.5