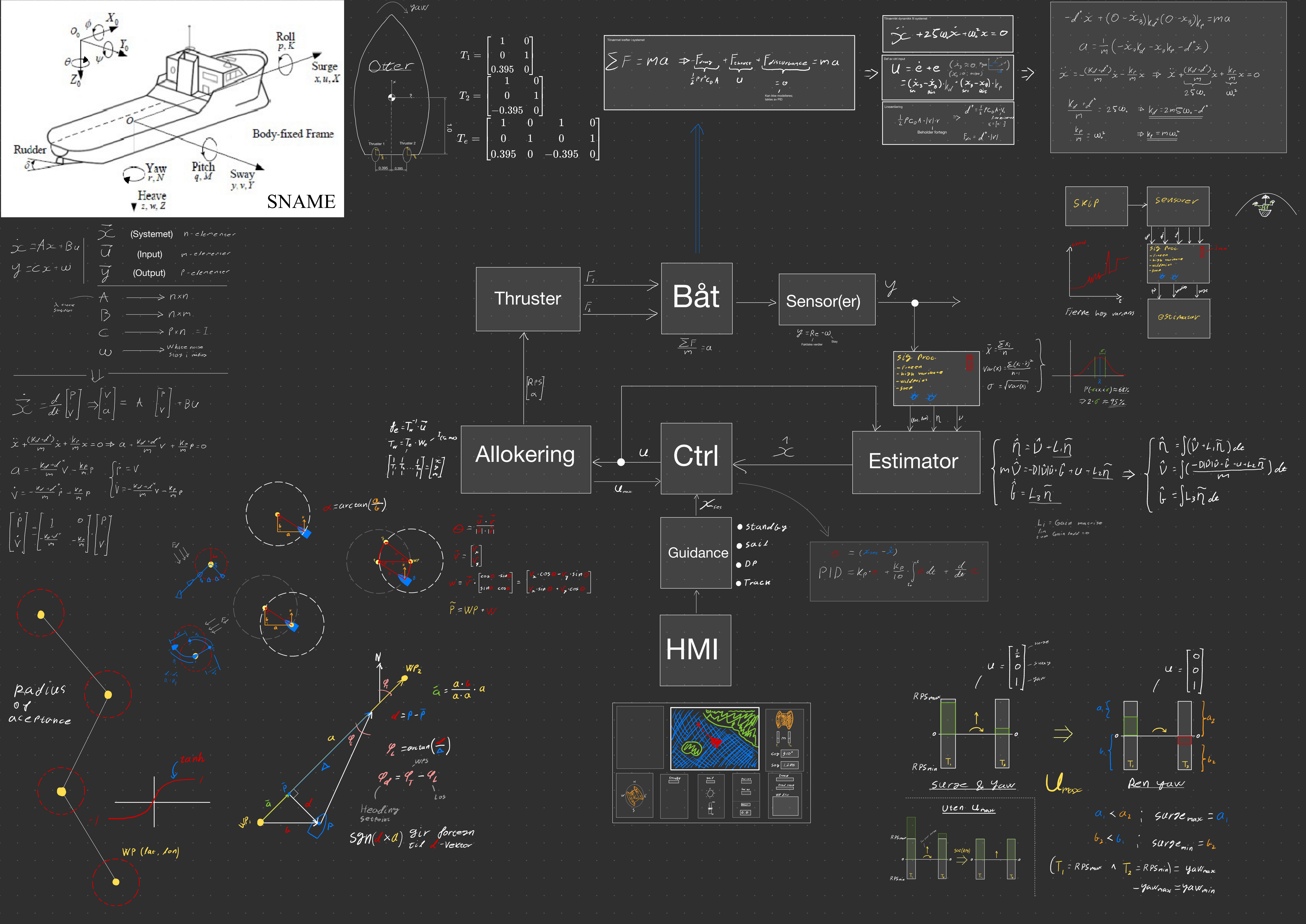

Roll
Surge
Body-fixed Frame
Rudder
Yaw
Pitch
Sway
Heave
SNAME
yaw
Otter
Thruster 1
Thruster 2
Tilnærmet krefter i systemet
Tilnærmet dynamikk til systemet
Def av ctrl input
Linearisering
Beholder fortegn
(Systemet)
(Input)
(Output)
n-elementer
m-elementer
p-elementer
Thruster
Båt
Sensor(er)
Faktiske verdier
Allokering
Ctrl
Estimator
Guidance
standby
sail
DP
Track
HMI
Sig. Proc.
skip
sensorer
estimator
Fjerne høy varians
radius of aceptance
WP (lat, lon)
tanh
Heading setpoint
surge & yaw
Ren yaw
Uten U_{max}