Listes des vérifications à

faire à l’OMM sur BonOMM.vi

1- Astrométrie : le changement le plus majeur est dans l’utilisation de structures d’astrométries et il est essentiel de vérifier tout ce qui concerne les coordonnées.

2- Airmass : pour une raison louche, la masse d’air n’est pas bonne à MTL (TCS EMULATOR), mais il me semble que j’avais réglé le problème à l’OMM.

3- Coupole-Tél : Vérifier le fonctionnement des options enlevé/ajouter concernant ce bouton dont l’utilité est très mitigée.

4- Enregistrement du foyer : vérifier divers cas pour lesquels on enregistre le foyer, vérifier que cela correspond au comportement attendu.

5- Curseur des tables : Cette partie devrait être revue en fonction de l’utilité réelle en utilisation normale. Comme ces infos servent surtout en mode débuggage/calibration, on pourrait imaginer les restreindre à l’onglet « secondaire  actif ».

6- Bin Pix : À enlever puisqu’on ne s’en sert actuellement pas. Cependant, comme l’incidence peut être importante, il est suggéré de le faire sur place.

7- Positions prédéfinies : Vérifier le comportement pour toutes les époques d’affichage et la concordance avec le méridien.

8- Équinoxe d’affichage : Est-ce qu’on ne voudrait pas retenir l’époque d’affichage dans le fichier de configuration ? Vérifier tous les endroits où on utilise l’époque de TCS pour voir s’il ne serait pas préférable d’utiliser « default-equinox ».

9- Error Out : Vérifier que l’onglet des erreurs ne montre pas d’erreur pendant le fonctionnement normale du programme pour qu’il puisse servir de diagnostic. Voir pour l’améliorer au besoin.

10- Connectivité : Vérifier que le data USNO + DSS soit actuel et à jour avec les coordonnées. S’assurer qu’on n’affiche jamais quelque chose de trompeur …

11- Routine automatique : Utiliser le plus possible de fonctions automatiques pour vérifier leur comportement.

12- Historique : Vérifier l’enregistrement de l’historique de pointage et son fonctionnement après au moins 11 objets et pour divers cas d’utilisation.

13- LVDTs : vérifiez l’utilisation des LVDTs.

14- Indicateur d’état : vérifier que tous les indicateurs d’état sont représentés sur la face avant de BonOMM.

15- Voir le comportement des coordonnées de centre de champ, d’image et USNO si on change l’époque d’affichage. Devrait toujours être en J2000.

16- Représentation du champ : aura besoin d’une image carrée de 80’x80’. Le programme de cropping est encore à écrire et à discuter avec Étienne. Aussi, il faut voir le comportement avec et sans tracking, ce qui semble être à l’origine de nombreux bugs.

17- Si le temps le permet, commencer à travailler sur le package de gestion des fichiers fits et de la couverture(USNO).