

Auswertung

Datum

24.04.2013

Teilnehmer

Prof. Dr. J. Heinsohn (Betreuer)
Dipl.-Inform. I. Boersch (Betreuer)
B.Sc. T. Koppe
B.Sc. A. Klay
B.Sc. F. Mertens (Protokollant)

Besprochene Punkte

- Der Bootsständer ist wackelig. Die Schrauben müssen festgedreht werden.

irgendwann demnächst
- Ohne Mast gibt es optisch keine Möglichkeit am Boot zu erkennen, ob es autonom oder manuell gesteuert wird. Dafür sollte etwas gebaut werden.

unwichtig
- Der Rückwärtsgang bei manueller Steuerung reagiert verzögert (ca. 0,5 – 1 Sekunde) auf den Befehl.

Fehler im Aksenboard?
kein Handlungsbedarf
- Es ist eventuell sinnvoll, am Boot ein Griff anzubringen, um es einfacher am Ruderboot mitzuziehen.

verworfen
- Die WLAN-Verbindung ist instabil. Die Reichweite auf dem Wasser beträgt nur etwa 30-40 Meter. Bei Signalverlust dauert es unter Umständen Minuten, ehe die Verbindung automatisch wieder aufgebaut wird.

Überprüfen, ob man auf VNC verzichten kann. -> GUI-Logiktrennung
Zigbee funktionsfähig?
Was für's Wintersemester, da dafür kein Wassertermin nötig ist.

- Checkliste für die Vorbereitungen am Ufer zukünftig ausgedruckt zu Wasserterminen mitbringen.
nächstes Mal dran denken
- Der Boardkompass hat eine Abweisung von ca. 10° nach rechts. Der Grund ist unbekannt.
Franks Aufgabe
eventuell programmatisch korrigieren (Offset draufrechnen),
Abweichung bei jeder Himmelsrichtung bestimmen, an verschiedenen Orten testen.
Kompassplatzierung im Boot ändern, um zu schauen, ob es davon abhängig ist.
Vergleich Herstellersoftware, Daten von Aksen
Diagramm der Winkelrichtungen erzeugen
Wie viel Schräglage hält der Kompass aus, bis er falsche Werte anzeigt.
- Das Boot hat durch ungleichmäßige Lastverteilung eine ca. 5° große Steuerbordschlagseite
Franks Aufgabe
Vermutlich ein Gewichtsverteilungsproblem.
Trimmen.
- Fahrt im Kreis eignet sich als Stop-Task.
Verworfen.
- Das Motorgetriebe liegt offen und sollte mit einer Abdeckung oder einem Sicherheitsbügel geschützt werden.
Neues Zahnrad und Getriebeabdeckung ist bestellt.
- PID-Regler
Tobias bis nächste Woche 180° -Problem erledigt,
Abtastrate(?),
über die GUI die PID-Werte on-the-fly ändern können
- Automatische Segmentierung der Log
Tobias, bis nächste Woche
- 2x Starten führt zu GPS-Blackout
eher egal

- Läuft das Boot autonom und beendet man den Agenten, führt das Boot kontinuierlich die letzte Anweisung aus. Das Löschen aller Befehle im Aksenboard bei Programmende erscheint sinnvoll.

bei Langeweile

- Der Menüpunkt Mission Control -> Steuerung funktioniert nicht

Andys Thema