# Wasserfahrt 15.05.2013

Auswertung

# Datum

22.05.2013

# 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

* Threads können mehrfach erzeugt werden -> Singletons verwenden.
* Warum werden Threads (DriveAngleThread) mehrfach gestartet?
  + Andy kümmert sich drum.
* Kompass kalibrieren auf einer Holzscheibe (Holzscheibe später)
  + Frank kümmert sich drum.
  + Noch mal eine GPS-Messung machen, aber die Bootsposition dieses Mal auch online bestimmen.
  + Loose hat eine UTM-Karte vom Campus.
  + "Wie gut ist unser Kompass?"
* PID-Controller einstellen
  + Tobias kümmert sich drum.
* Grenzwerte der Aktoren neu bestimmen

## Ziele

CompassCourseTask und ReachCircleTask sollen funktionieren.