# Checkliste Wassertermin - 17.04.13

## Vorbereitung I - 10.04.13

* Hawazuzi besorgen

## Vorbereitung II - 16.04.13

1. Ausrüstung mitnehmen
   1. Krempelkiste (mit Ersatz-Akkus!)
   2. Ufer-PC (Lenovo)
   3. WLAN-Antenne für Ufer-PC
   4. Handtuch
   5. Tape zum Abdichten
   6. Thermoskannen mit Kaffee und Essen (jeder für sich)
   7. Warme Sachen mitnehmen
2. Akku-Ladung überprüfen/laden
   1. Boots-Akku
   2. Laptop-Akku
   3. Fernbedienung (muss beim Laden komplett ausgeschaltet sein! Siehe auch Anleitung im Koffer)
   4. Walkie-Talkies
3. Eclipse starten
   1. SVN-Update
   2. Karte cachen
4. Log-Level-Einstellungen überprüfen (auf ausführlichste Stufe stellen)
5. Sensortest
   1. Kompass überprüfen, ob er wegen Metall in der Nähe falsche Werte anzeigt -> Problem beseitigen

Handkompass ist in der Krempelkiste

1. Technischen Zustand des Boots überprüfen
   1. Segel richtig eingehängt?

## Ausführung - 17.04.13

### Vorbereitung

1. Alle Geräte anschalten
   1. Ad-hoc-Verbindung starten
   2. VNC-Verbindung Ufer-PC <-> eeePC
   3. Eclipse starten
   4. de.fhb.sailboat.start.Initializer.java starten
2. Technischen Zustand des Boots überprüfen (nix kaputt gegangen?)
   1. Kompass nochmal auf Störung überprüfen
   2. Reichweiten-Test der Fernbedienung (siehe Anleitung im Koffer)
   3. Testen, ob das Boot mit Fernbedienung ferngesteuert werden kann
3. Boot abdichten & dann ins Wasser bringen

### Missionen

1. Autonome Motorfahrt zu einem GPS-Punkt
2. Autonome Motorfahrt auf einer Route aus mehreren GPS-Punkten

## Nachbereitung

1. Log-Dateien auf SVN hochladen
2. Protokoll schreiben

## Notizen und Ideen

* Simulator (Umweltbedingungen dem Steuerungsprogramm vorgaukeln) entwickeln
* Interpolation des Bootszustand und der -sensoren ein paar Sekunden in der Zukunft
* GUI überarbeiten
* Pilot (Mission generieren, die er selbstständig in Tasks zerlegt)