# Requirementsanalyse

Aquabots modelvaartuig bedieningssysteem:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Functie | Requirement | MoScoW |
| F2 | De componenten binnen de boot moeten maximaal met een latency van 20ms een bericht naar elkaar kunnen sturen. | M |
| F7/F3c | Berichten die buiten de boot komen mogen een maximale latency hebben van 500ms | M |
| F1 | Alle berichten verstuurd binnen de boot moeten volgens het [NMEA protocol](https://www.gpsworld.com/what-exactly-is-gps-nmea-data/#:~:text=All%20NMEA%20messages%20start%20with,the%20latitude%20in%20the%20DDMM.) zijn opgebouwd. | M |
| F2/F3a | Alle componenten moeten zelf in staat zijn om NMEA berichten te verwerken en te sturen. | M |
| F5 | Componenten zijn in staat om zelf aan te geven via het netwerk wanneer ze niet meer naar behoren werken doormiddel van een status sensor. | M |
| F3a | De componenten hoeven niet meer handmatig gekalibreerd worden nadat ze opnieuw stroom krijgen en opstarten. | M |
| F3c | De componenten moeten op het netwerk kunnen worden aangesloten zonder handmatige kalibratie. | M |
| F10 | De documentatie/handleiding moet begrijpbaar voor personen uit de maritieme sector | M |
| F7 | Het systeem moet gemeten kunnen opslaan en bijhouden | W |
| F10 | Er is een functionele compositie gemaakt om alle functies te vertonen | M |
| F3b | De componenten die op het netwerk zijn aangesloten kunnen de NMEA berichten die voor hun bestemd zijn op het netwerk herkennen | M |
| F11 | Er is een gebruikersonderzoek samengesteld om de tevredenheid van de PO's te waarborgen | M |

### Changelog

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Datum | Versie | Wijziging | Auteur |
| 15-10-2021 | 1.0 | Eerste opzet van de requirements | Mick Jia Timo |
| 15-10-2021 | 1.1 | Verwerking Feedback op de requirements | Mick Jia Timo |
| 2-2-2022 | 2.0 | Requirements omgezet in functies en op de productlog aangepast | Mick |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |