# Requirementsanalyse

Aquabots modelvaartuig bedieningssysteem:

|  |  |
| --- | --- |
| Requirement | MoScoW |
| 1. De componenten binnen de boot moeten maximaal met een latency van 20ms een bericht naar elkaar kunnen sturen. | M |
| 1. Berichten die buiten de boot komen mogen een maximale latency hebben van 500ms | M |
| 1. 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 |
| 1. Alle componenten moeten zelf in staat zijn om NMEA berichten te verwerken en te sturen. | M |
| 1. 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 |
| 1. De componenten hoeven niet meer handmatig gekalibreerd worden nadat ze opnieuw stroom krijgen en opstarten. | M |
| 1. De componenten moeten op het netwerk kunnen worden aangesloten zonder handmatige kalibratie. | M |
| 1. De documentatie/handleiding moet begrijpbaar voor personen uit de maritieme sector (PO)? | M |
| 1. Ruimte voorziening, dit moet nog worden overlegd |  |
|  |  |
|  |  |

### 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 |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |