**Visboot testen 14/11/16**

Alle hardware werkt prima en de signaal lamp is op honderden meters goed te zien.

Hand besturing werkt feilloos via Arduino

De interactie van commandos met de lamp werkt prima maar de timing mag wat sneller ( zie onder)

**Algemeen**

* Kan je uitgang PD1 op 1 zetten zodra een van de motoren >5% of zo draait (koplampen en achtelichten aan tijdens varen)
* Lamp gaat aan wanneer GPS en zender ok zijn, maar gaat niet knipperen wanneer daarna een van de twee wegvalt
* Ook de indruk dat voor de lamp elke boodschap geaccepteerd wordt; kan deze ook kijken of er een geldige positie uit komt ?
* Kunnen de kommando strings (1, 2 of 3 x) op max 3 seconden komen te liggen en een sec daarna acceptatie en act ie.
* Kompas calibreren gaat soms moeizaam; ik moest het 4 x doen. Het lijkt of je alles moet opstarten; dan de zender uit en dan op de cal knop drukken. Klopt dat ?
* Op posities aan gekomen stopt de motor en gaat de lamp aan, maar de boot loopt nog even door tgv massa traagheid (soms wel 1 a 2 meter) . Op positie aangekomen zou een korte stoot achteruit op beide motoren hem meteen stil liggen (ik schat 30% power 0.5 seconde liefst instelbaar)

**GPS varen**

Er gaan toch nog dingen fout maar het gekke is dat het steeds anders is.

Ik koos steeds 3 posities die een meter of 25 uit elkaar lagen.Opslag werd keurig met het juiste aantal knippers bevestigd.

Go To kommando’s worden ook keurig bevestigd maar het naar de posities gaan is steeds verschillend :

1. Werkt prima met redelijk agressieve koers wijziging de goede kant op, behoorlijk snel varen en op goede positie stoppen.
2. Goede agressieve koers wijziging waarna zeer langzaam varen (kruipen) maar komt er wel na lange tijd.
3. Hele langzame koerswijziging en zeer langzaam varen (kruipen). Het werkt maar duurt vele minuten.
4. De lamp bevestigd juist maar hij gaat geheel niet varen.

Jack