TAREAS PENDIENTES

* **Implementar rutina de alerta de irradiancia (verificar la intensidad máxima y comparar con los espectros entrantes).**
* Terminar tab "ayuda": Terminar el manual y subirlo a la GUI
* **Corregir botón "borrar espectro" en descarga de info: Corregir uso del DAO**

TERMINADO:

* Error al guardar los espectros de referencia: Al capturar un espectro de referencia y luego capturar otro sin guardar el primero, se perdía el primero.
* Error en el botón “Guardar Espectro” en descarga de información: La consulta sql no retornaba lo esperado.
* Error en el botón "guardar todos": consulta sql no válida, generación de nuevo método en el DAO.
* Error en la generación de las imágenes correspondientes a los espectros: Se dibujaba una línea extra dentro de la imagen del espectro.
* Hacía falta una rutina de error en el botón "calibrar sensores": Se generó la rutina.
* Paths de guardado y recuperación de los espectros de referencia ahora son globales.
* Modo de finalización de misión ahora verifica el estado del dron.
* Error en la descarga de información, se recuperaban los waypoints de la misión actual, no la escogida
* Error en la descarga de información, error al cerrar sesión y volver a iniciar
* Error en la descarga de información, se recuperaban las misiones del usuario incorrecto
* Cambio en la visual de la velocidad: Se cambió velocity por airspeed
* Ligar login al registro
* Alert de misión terminada
* Alert de misión detenida
* Varios labels fueron corregidos
* Se modificó la visibilidad de varios botones para indicar el curso de las acciones al usuario.
* Se mostraba el nombre de usuario logueado en blanco al iniciar sesión por primera vez.
* Alert para cambio de pestañas por primera vez (con tiempo): Hace más intuitiva la GUI
* Error al guardar waypoints, ponía líneas equivocadas
* Especificar la conexión con el dron en el apartado de conexión.
* Restringir el guardado de waypoints dependiendo de la forma en que fueron ingresados o asociar rutina de error al escoger la opción equivocada.
* Reevaluar la indicación de “dron armado”.
* Implementar waypoints por autonomía (usar distancia)
* Poner despegue en hilo para que se actualice la altitud.
* Conservar visual de puntos de pausa por autonomía
* Informar al usuario en qué lugares se necesitan puntos de pausa (áreas cercanas a los waypoints)
* Error al borrar todos los waypoints después de guardados
* Corregir hilo de despegue, no está bloqueando el método de inicio de misión con la altura objetivo.
* Borrar waypoints del mapa y el texto al detener la misión o al crear una nueva
* Crear rutina de estado wp: Ligar la información de los sensores a la gui para indicar el momento de la captura.
* Verificar que se ha terminado de capturar antes de mover el dron.

DESCARTADO:

* Mostrar log en la primera pestaña
* No se induce al usuario a registrarse instintivamente, evaluar ventana emergente de login y registro
* Implementar rutina de Hover.
* **Ligar el modo de captura y de vuelo escogidos en creación de misión a la posibilidad de iniciar las rutinas de planificación de misión y de captura de espectros.**