# Raspberry Pi Sailboat Dokumentation

[Sensoren 2](#_Toc513327959)

[Steuerung 2](#_Toc513327960)

[Navigation 2](#_Toc513327961)

[Seekarten 2](#_Toc513327962)

[Eingelesene Seekarten als Instanzen 2](#_Toc513327963)

## Sensoren

## Steuerung

## Navigation

### Seekarten

Die Seekarten werden im Ordner «lakemaps» abgelegt. Sie beinhalten pro Zeile ein Punkt (Latitude, Longitude). Die Seen werden dabei zunächst als ein grosses Polygon beschrieben. Eingeleitet wird dies mit der Zeile «Navigable:», also der fahrbare Bereich. Dann folgen die Punkte, sodass sie ein Polygon ergeben, wenn man sie der Reihe nach verbindet.

Sollten im See Hindernisse stehen, können diese ebenfalls als Polygone definiert werden. Diese werden mit «Exclude Floss:» eingeleitet, wobei «Floss» nur ein Beispiel für eine Bezeichnung ist.

Weiter können noch virtuelle Bojen gesetzt werden. Diese sind überall dort notwendig, wo der Uferverlauf ein direktes Anfahren aller möglichen Zielpunkte verhindert, z. B. weil der See sehr verwinkelt ist. Die Bojen können dann als Zwischenstation angefahren werden, um von dort aus entweder den Zielpunkt oder davor noch eine weitere Boje anzufahren. Die Bojen werden wie die Hindernisse eingeleitet, einfach mit «Buoy»: «Buoy North:».

Bojen und Hindernisse können definiert werden, müssen aber nicht. Dann können sie einfach komplett weggelassen werden. Die Reihenfolge («Exclude», «Navigable», «Buoy») spielt keine Rolle; das Einlese-Skript orientiert sich an den Zwischentiteln.

Zur Übersicht werden die Seekarten auch manuell grafisch dargestellt und in «doc/lakemaps-img» abgelegt.

### Eingelesene Seekarten als Instanzen

Die Seekarten (Textfiles im Ordner «lakemaps») werden beim Aufruf von startboat.py mit dem Befehl «mdrouting.InitializeLakemaps()» eingelesen. Dabei wird jedes Textfile in eine Instanz überführt. Die Instanz wird nach dem Textfile benannt, bzw. mit dem Dateinamen vor «.txt». Die Instanzen sind folgendermassen aufgebaut:

Attribute:

Instanzname.lake\_name (Name des Sees aus Dateiname generiert)

Instanzname.navigable (Koordinatenpunkte als Liste in Liste: [[Lat1, Lon1],[Lat2, Lon2] etc. ]

Instanzname.excludes (Koordinatenpunkte als Liste in Liste in Liste, weil hier mehrere Polygone beschrieben werden können: Polygon > Punkte > Lat/Lon.)

Instanzname.exclude\_names (Bezeichnungen der Hindernisse in derselben Reihenfolge, wie die Polygone in «Instanzname.excludes» definiert sind.)

Instanzname.buoys (Koordinatenpunkt als Liste in Liste: Boje > Lat/Lon.)

Instanzname.buoy\_names (Genau wie bei den Hindernissen werden hier alle Bezeichnungen der Bojen in jener Reihenfolge aufgeführt, wie sie zuvor in «Instanzname.buoys» definiert wurden.)

Da jede Seekarte nun eine Instanz (von «lakemap») ist, ist sie global verfügbar. Alle aktuellen Instanzen sind unter «lake\_instances» als Liste aufgeführt.