**BACK TO THE ROOTS DECODER PROJECT 2016**

Ziel: Wiederaufnahme PsychOL14 und Verfeinerung der Routenplanung

1. Grundlagen

* PsychOL 2014 recap: DECODER(Detect, Compare, Decide, Run)
* Wieviel Planung mache ich bereits beim Detect?
* Auf welche Planung muss ich mich nach dem Decide fokussieren?
* Welche Planung mache ich während dem Run?

1. Soll Beschrieb

Posten gestempelt. Ich hatte keine Zeit den nächsten Posten anzuschauen. Mir ist dies bewusst und ich bleibe stehen. DETECT: Als erstes prüfe ich die Route am Strich entlang. Automatisch schwenkt mein Blick unmittelbar nach rechts und nach links davon, um zu erkennen, ob es dort tendenziell schnellere Passagen gibt. Wenn ich der Meinung bin, dass dies die schnellste Route ist, kontrolliere ich die Weglaufrichtung und laufe los. Falls ich mir unsicher bin, vergrössere ich meinen Suchradius, suche nach Wegen oder anderen allenfalls schnelleren Umlaufmöglichkeiten. Ich setze mir in diesem Teil der Routenplanung **keine Fixpunkte**, schaue mir jedoch an, wie attraktiv die Attackpoints der jeweiligen Routen sind. Habe ich das Gefühl, dass ich alle relevanten Routen angeschaut habe, entscheide ich mich nach automatisiertem Prozess; DECIDE! Bei jeder Route habe ich bis jetzt lediglich die Route an sich sowie den Weg vom Attackpoint zum Posten angeschaut. Nun geht es Schlag auf Schlag. Ich wähle meinen ersten Fixpunkt und kontrolliere mit dem Kompass wieder und wieder die Weglaufrichtung, um ganz sicher zu sein. Los geht’s, RUN! Sobald ich mir sicher bin, dass ich auf dem richtigen Weg bin, plane ich meine Route ganz zu Ende. Sobald ich alle Fixpunkte bis zum Attackpoint bestimmt habe, versuche ich mir Zeit für die genaue Feinorientierung zu nehmen. Je nach Schwierigkeit des Geländes kann ich dies erst am Attackpoint machen. Die Gefahr einer überhasteten Feinorientierung ist mir stets bewusst, daher bleibe ich falls nötig am Attackpoint nochmals stehen. Diese Zeit ist gut investiert, und ich finde den Posten genau dort wo ich ihn mir vorgestellt habe. Posten gestempelt.

1. Breakdown der detaillierteren Routenplanung

* **Detect**
  + Routenverlauf
  + Wie chumi zum Poschte? 🡪 Attackpoint
* **Compare**
* **Decide**
  + 1st FP
  + richtig Richtig
* **Run**
  + Richtigskontrolle
  + Plaanig vo allne FPs
  + Durchfüehrig
  + AP halt?
  + CONTROL