

## Sluttprodukt

Ut ifra søknad om prosjekt:

”Her kan vi programmere inn de ulike funksjonene til slike paneler som er koplet opp mot samme drivsystem på feks skip og rigger.”

”Vi tenkte oss også at vi kunne prøve og kople opp bro-panelet opp mot en skipssimulator eller lignende via en datamaskin. Og da kunne styre simulatorens bro-panel enten via hardware med også software.”

Ut i fra dette tolker jeg vår sluttprodukt som:

- Styre fremdrit til en båt via tildelt panel
- 2 Kontroll-enheter som er uavhengige av hverandre (Maskinkontroll og bru)
- En kontroll består av spak som kan lese posisjon og bevege seg automatisk, og en rekke knapper
- Kun en kontroll-enhet kan styre motoren om gangen. Dette er kontrollenheten som har rett. Denne kontrolleren har Take kontrolls.
- Den andre kontroll-enheten som ikke har kontroll (give) skal alltid følge den andre kontrolleren. Så hvis noen setter opp farten med kontrolleren som har kontroll. Skal den andre kontrolleren bevege seg til samme instilling.
- Hvis en spak tilhørende en kontroll som ikke har kontroll (take) bli benyttet, skal denne motstå denne kraften og/eller gi et signal. Og når denne spaken blir sluppet skal den automatisk bevege seg til samme posisjon som spaken med kontroll.
- Lage en virtuell representasjon av kontroll panelene
- Kople opp bro/mcr panelet mot en datamaskin og styre en simulator (Feks Ship simulator) og kunne styre denne via handlene på bro panelet. Også kult hvis det er mulig å styre bro panelet fra simulatoren.