

Product Backlog.

Historias de usuario.

HU-01: Como usuario, quiero tener la habilidad de controlar el **autómata** usando gestos predefinidos.

Prioridad: Alta

SP: 10

Criterios de Aceptación:

1. El modelo **deberá** tener la habilidad de detectar el movimiento como una señal.
2. El modelo **deberá** tener la capacidad de diferenciar entre diferentes gestos.
3. El modelo **enviará** señal desde el control hasta el **autómata**.

HU-02: Como usuario, quiero poder manejar el **autómata** desde un panel de control.

Prioridad: Alta

SP: 8

Criterios de Aceptación:

1. El sistema debe contar con un panel donde el usuario pueda interactuar con el **autómata**.
2. El **autómata** **deberá** mandar señales de log al panel de control.
3. El sistema **deberá** estar en forma local para trabajar en la misma red que el **autómata**.

HU-03: Como usuario, quiero obtener feedback del **autómata** de forma que sepa si está funcionando o no.

Prioridad: Alta

SP: 7

Criterios de Aceptación:

1. El sistema **deberá** ser capaz de enviar una imagen **a través** de una pantalla OLED.
2. El sistema **deberá** poder enviar sonido **a través** de un buzzer.
3. El sistema **deberá** poder mantener orden en las señales de feedback.

HU-04: Como usuario, quiero visualizar dentro del panel de control el estado del **autómata** para poder saber si ocurrió un error y el estado de la conexión.

Prioridad: Alta

SP: 8

Criterios de Aceptación:

1. El usuario **deberá** ser capaz de ver en el panel el estado del **autómata**.
2. El sistema **deberá** guardar historial de movimientos realizados.
3. El sistema mostrará el estado de la conexión con el controlador.

HU-05: Como usuario, quiero tener la capacidad de controlar luces con comandos como “Lumos”.

Prioridad: Alta

SP: 5

Criterios de Aceptación:

1. El modelo **clasifica** correctamente el gesto.
2. El backend publica el comando y lo **envía**.
3. El **autómata** otorga el feedback acorde **al** gesto.

HU-06: Como usuario, quiero controlar el volumen de dispositivos cercanos con gestos como “Ascenso”.

Prioridad: Media

SP: 5

Criterios de Aceptación:

1. El modelo clasifica correctamente el gesto.
2. El **autómata** sube y baja el volumen acorde **al** usuario al realizar el gesto.
3. El backend recuerda los cambios mientras esté encendido.

HU-07: Como usuario quiero apagar **al autómata** con el comando “Avada Kedavra”.

Prioridad: Baja

SP: 2

Criterios de Aceptación:

1. El modelo es capaz de entender el comando en base a su entrenamiento.
2. El backend ejecuta el comando de “Apagado” en el programa.
3. La pantalla OLED muestra una calavera y se apaga.

HU-08: Como usuario, quiero ser capaz de ver los movimientos en tiempo real realizados con el control.

Prioridad: Media

SP: 12

Criterios de Aceptación:

1. El modelo **deberá** ser capaz de enviar los datos del control en tiempo real hacia el panel de control.
2. El controlador del **autómata deberá** poder enviar señal coherente con el movimiento realizado.
3. El panel de control **deberá** mostrar el feedback del movimiento realizado.

HU-09: Como usuario, quiero tener tutoriales dentro del panel de control para poder tener una forma sencilla de iniciar con el sistema.

Prioridad: Baja.

SP: 3

Criterios de Aceptación:

1. El panel de control **deberá** tener un apartado donde se mostrarán los tutoriales.
2. Los tutoriales **deberán** ser fáciles de entender para el usuario final.
3. El sistema **deberá** ser intuitivo para **enseñar** al usuario su funcionamiento rápidamente.

HU-10: Como usuario, quiero inmovilizar el **autómata** temporalmente mediante el gesto ”Petrificus Totalus”

Prioridad: Baja.

SP: 3

Criterios de Aceptación:

1. El modelo detecta el gesto realizado con el control.
2. El backend detecta el gesto e inicia el modo “Sueño”
3. La pantalla muestra el feedback del gesto.