

## Product Backlog

#	Duur	Prioriteit	User stories
1	8	1	De drone moet kunnen vliegen.
2	10	1	De drone moet zelfstandig kunnen hoveren .
3	6	1	De drone moet zich zelfstandig kunnen bewegen.
4	20	1	De drone moet kunnen communiceren met app.
5	2	1	De website moet alle documentatie bevatten
6	8	2	De drone moet persoon(user) kunnen volgen mbv wearable.
7	15	2	De drone moet obstakels kunnen ontdekken om zich heen.
8	8	2	De drone moet obstakels kunnen ontwijken.
9	7	2	De drone moet objecten onder zich kunnen detecteren.
10			De drone moet objecten boven zich kunnen detecteren.
11	2	2	De app moet de drone kunnen laten opstarten/opstijgen.
12	1	2	De app moet de drone kunnen laten landen.
13	1	2	De documentatie/codefragmenten moeten worden bijgehouden op git
14	1	2	De drone moet een gopro kunnen dragen.
15	5	3	De drone moet een gimbal besturen (voor het richten van de camera).
16	5	3	De drone moet de camera kunnen richten naar de persoon die gevolgd wordt.
17	17	4	De drone moet zichzelf kunnen opladen door middel van een docking station.
18	4	4	De drone moet op het thuisstation kunnen landen.
19	2	4	De app geeft een melding als batterij bijna leeg is .
20	1	5	De drone moet naar following modus kunnen wisselen (Korte afstand, focus op volgen).
21	3	5	De drone moet naar overview modus kunnen wisselen (Grote afstand grote view range).
22	20	5	De drone moet kunnen communiceren met thuisstation.
23	1	5	De app moet de drone van modus kunnen laten wisselen
24	3	5	Het docking station geeft zijn locatie door.
25	1	5	De app moet de drone naar het docking station kunnen sturen.
26	20	5	De drone moet zelf naar het thuisstation kunnen retourneren en hierbij de nodige obstakels ontwijken.