

	Roller			Färgkoder			Kommentarer		
	Förare	Den som styr första mopeden i kolonnen		Klar			Alla user stories står i prioritetsordning, viktigast högst upp		
	Platoon-passagerare	En moped som följer efter i kolonnen		Inte färdigskrivna user stories/Idéer			ID är till för att koppla rätt user stories till tasks (har inget att göra med prioritering)		
	Utvecklare			Bortprioriterade					
ID	Tema	Som en	vill jag	så att	Kommentar	Uppskattning	Defenition of Done	Sprint - Klar	
2	Hårdvara	Förare	att mopeden ska kunna starta	färden kan börja		1	Mopeden är på	2	
3	App	Förare	att mopeden ska gå att styra manuellt	jag kan ta mig från punkt a till b		2	Mopeden kan köra framåt, svänga, backa och stanna via WirelessIno appen	2	
19	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	ha en server att kompilera kod på	vi kan köra plugins	Ska uppskattningen ändras?	50	En server som fungerar	3	
8	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	att färdiga plugins går att köra i simulatorm	vi kan testa plugins utan MOPED		20	Kod körs i simulatorm	3	
21	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	kunna skriva en plugin	MOPEDen kan utföra det jag vill	Klar	20	Egenskrivna plugins kan köras i simulatorm	3	
22	Utvecklingsmiljö	Platoon passagerare	att mopeden ska kunna förflytta sig med hjälp av python script	mopeden kan förflytta sig		5	Mopeden förflyttas med hjälp av endast python script	3	
23	ACC	Platoon passagerare	kunna stanna m.h.a python script när senorn säger avståndet är för litet till ett förmål framför	jag inte krockar		10	Mopeden stannar när förmål framför är för nära m.h.a python script	3	
16	App	Utvecklare	ha en ny app som är lättare att bygga ut	utbyggnaden av appen går lättare		10	När en ny applikation har samma funktioner som WirelessIno	3	
12	Platooning	Utvecklare	använda kameran	jag får bilder på miljön framför mopeden		50	När vi kan få bilder från kameran	4	
13	Platooning	Utvecklare	kunna analysera bilden	jag kan få ut information om miljön framför mopeden	Med analysera menar vi hur man får ut information från bilden	20	När det går att analysera bilden.	4	
	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	skapa ett mockup program som ger simulatormopeden simulerade sensorvärden	Vi kan testa logik utan att behöva MOPEDen	Klar under sprint 4	25	Vi får in värden så att vi kan testa vår logik för att köra MOPEDen	4	
1	ACC	Platoon passagerare	avläsa avståndet till mopeden framför	jag kan veta avståndet till mopeden framför		10	Mopeden kan avläsa avståndet till mopeden framför	5	

	<b>Roller</b>			<b>Färgkoder</b>		<b>Kommentarer</b>			
	Förare	Den som styr första mopeden i kolonnen		Klar		Alla user stories står i prioritetsordning, viktigast högst upp			
27	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	att det ska kunna gå att köra java kod direkt till CAN bussen m.h.a. Gurrs grupps kod	vi kan utveckla egen kod	Julia, Walder och Ludd får skriva om denna	10	Vi kan köra vår kod med hjälp av Gurrs grupps kod	5	
24	Platooning	Utvecklare	att mopeden ska reagera när det bestämda föremålet hittas av kameran	vi får bekräftelse på att bildigenkänningen fungerar i verkligheten		15	När mopeden reagerar när det bestämda föremålet hittas av kameran	5	
5	ACC	Platoon passagerare	accelerera/deaccelerera mopeden	jag kör inom bestämt avstånd från mopeden framför i kolonnen	Vi gör ett antagande att accelartionen/deaccelerationen kan beskrivas med samma formel.	25	Mopeden avgör hur stort avståndet till mopeden framför är och justerar hastigheten därefter så den håller sig inom ett förbestämt avstånd från mopeden framför.	5	
25	Platooning	Platoon-passagerare	att mopeden ska svänga när mopeden framför svänger	mopeden håller sig bakom		17	När mopeden håller sig bakom mopeden framför genom att svänga när mopeden framför svänger	5	
29	Platooning	Platoon-passagerare	ha bättre bildigenkänning	så att jag inte åker fel eller tappar bort bilen framför		7	Bildigenkänningen hittar och endast hittar våran bild vid nästan alla tillfällen, och det finns tester		
27	Platooning	Platoon-passagerare	ha bättre styrförmåga	svängningarna är bättre anpassade efter föremålet framför		15	Mopeden kan mjukt följa efter ett papper med en färgad cirkel framför i enkla svängingar	6	
28	Platooning	Platoon-passagerare	ha bättre styrförmåga	svängningarna är bättre anpassade efter bilen framför		5	Mopeden kan följa efter mopeden framför i enkla svängingar	6	
14	Platooning	Förare/Platoon-passagerare	att MOPEDen ska kunna ta emot platoon/förar inställning	MOPEDen kan ändra mellan platoon och förarläge		12	Att MOPEDen ska kunna ta emot och reagera på platoon/förar-inställning från appen		
30	ACC	Förare/Platoon-passagerare	förbättra ACCn	mopeden anpassar sig mjukare och beter sig bättre		11	Mopeden använder sig av ACC mjukt och kontrollerat		
26	Platooning	Platoon-passagerare	att mopeden kan köra samma väg som mopeden framför	Den faktiskt håller sig bakom och inte kör av vägen		50	När mopeden kan köra samma väg som framförvarande moped		
11	Platooning	Platoon-passagerare	lämna platoon under körning och stanna	ett fordon i en platoon kan lämna men de andra fortsätter	Ifall MOPEDen är mitt i ett led kräver detta säkert nätverkskommunikation med MOPEDen bakom så att den inte också lämnar		MOPED faller ur sin platoon och stannar bredvid ur vägen för platoonen. Utan att störa platooneens framfart, enbart en MOPED ska lämna.		

	<b>Roller</b>			<b>Färgkoder</b>		<b>Kommentarer</b>			
	Förare	Den som styr första mopeden i kolonnen		Klar		Alla user stories står i prioritetsordning, viktigast högst upp			
10	Platooning	Platoon-passagerare	att parkerad bil satt i platoonläge ska börja följa efter MOPED som kör förbi	MOPEDer kan starta från kompakt parkering	En moped eller platoon kör förbi parkerade mopeder som då faller in i ledet		En eller flera mopeder parkerade på rad faller in efter körande MOPED eller platoon när de kör förbi. Ifall den parkerade är satt i platoonläge.		
17	Platooning	Förare/Platoon-passagerare	att MOPED som kör slumpmässigt kan hitta platoon och gå med i den						
15	App	Förare	styra manuellt genom att tilta mobilen	jag ser cool ut	...	15	När MOPED går att styra i appen genom att tilta mobilen		
4	Platooning	Platoon passagerare	hålla sig bakom fordonet framför i sidled	bränsleförbrukningen blir optimal och så att fordonet inte faller ur platoonen	Ersatt av 24, 25, 26		Mopeden styr så att den håller sig direkt bakom mopeden framför		
7	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	att färdiga plugins ska gå att köra på mopeden	det går att testa koden på MOPEDen		20	Kod vi fört över körs i MOPEDen		
20	Utvecklingsmiljö	Utvecklare	använda mig av egna plugins	det går att använda funktioner på mopeden		30	Ett egenskrivet plugin körs på MOPEDen på ett korrekt sätt		
31	Epic	Medborgare	att MOPEDerna alltid räknar på vad som är mest miljöeffektivt, att utifrån en måldestination räkna på om det är mest effektivt att åka den kortaste vägen, eller följa med platoonen ett tag till.	vi tär mindre på miljön		100			