Умный самокат

Итерация	Определение требований и	Разработка MVP (минимально	Тестирование и обратная	Анализ итерации	Итеративное улучшение	Повторение цикла	Сопровождение и поддержка
	составление плана	жизнеспособного продукта)	связь				
0	1. Формулирование концепции	1. Найм или сотрудничество с	1. Проведение	1. Создание бизнес-	1. После получения	1. Запуск производства	
	электросамоката, включая	дизайнером или инженером для создания	исследования	плана с подробным	инвестиций внесение	электросамоката на	
	основные функции, дизайн и	3D модели электросамоката на основе	потенциальных	описанием проекта,	корректировок и	основе утвержденной	
	технические характеристики.	концепции и технических требований.	инвесторов, включая	показателями	улучшений в 3D модель	3D модели с	
	2. Проведение исследования	2. Разработка детальной модели, включая	венчурные капиталисты,	эффективности и	электросамоката на	использованием	
	рынка и анализ конкурентов для	компоненты, эргономику и внешний вид.	инвестиционные фонды и	финансовыми	основе обратной связи	инвестиций.	
	определения уникальных	3. Создание визуализации 3D модели с	частных инвесторов.	прогнозами.	инвесторов или экспертов	2. Масштабирование	
	особенностей проекта	использованием специализированного		2. Ведение переговоров	2. Подготовка	производства и	
		программного обеспечения для создания		с потенциальными	окончательной версии 3D	расширение бизнеса с	
		реалистичных изображений		инвесторами по	модели для использования	целью увеличения	
		электросамоката		условиям	в производстве и	объемов продаж и роста	
		4. Подготовка презентационного		инвестирования, доле	маркетинге	прибыли	
		материала для демонстрации		участия в проекте и			
		инвесторам, включая изображения,		другим ключевым			
		видео и презентации		параметрам.			
				3. Заключение договора			
				об инвестировании,			
				определяющего			
				условия инвестиции и			
				права и обязанности			
				сторон.			
1	1. Определение основных	1. Разработка прототипа	1. Проведение	1. Оценка результатов	1. Улучшение	1. Проведение нового	1.Выпуск обновлений для
	требований к базовой версии	электросамоката, который будет	тестирования базовой	тестирования и	конструкции и качества	цикла тестирования с	улучшения функциональности
	электросамоката.	демонстрировать основные функции и	версии электросамоката	обратной связи.	материалов для	учетом внесенных	и исправления ошибок.
	2. Составление плана действий,	возможности вашего продукта с	среди ограниченной	2. Идентификация	повышения прочности и	изменений.	2.Предоставление технической
	включая создание MVP,	основной системой электропривода и	группы пользователей.	потенциальных	долговечности.	2. Сбор дополнительной	поддержки пользователям и
	тестирование, обратную связь,	управления	2. Сбор обратной связи о	улучшений для	2. Оптимизация системы	обратной связи и анализ	сбор обратной связи для
	улучшение и поддержку.		производительности,	повышения качества и	управления и		дальнейших улучшений

			удобстве использования и	конкурентоспособности		MODULI TOTOR HIG	
					электропривода для	результатов для	
			надежности	продукта	повышения	дальнейших улучшений	
					эффективности и		
					экономии энергии		
2	1. Определение требований к	1. Разработка дизайна электросамоката с	1. Проведение	1. Оценка результатов	1. Оптимизация системы	1.Проведение нового	1.Предоставление технической
	солнечной батарее, включая ее	учетом интеграции солнечной батареи.	тестирования прототипа в	тестирования и	зарядки и управления	цикла тестирования с	поддержки и гарантийного
	мощность, размеры, методы	2. Определение места расположения	реальных условиях	обратной связи.	солнечной батареей на	учетом внесенных	обслуживания для
	интеграции и прочее.	солнечных панелей на электросамокате с	эксплуатации для оценки	2. Идентификация	основе результатов	изменений.	пользователей
	2. Составление плана внедрения	учетом эстетики, эргономики и	его производительности и	потенциальных	тестирования	2.Сбор дополнительной	электросамокатов с солнечной
	солнечной батареи в	эффективности зарядки.	надежности.	улучшений для		обратной связи и анализ	батареей
	электросамокат, включая этапы	3. Проектирование электронной системы	2. Получение обратной	повышения качества и		результатов для	
	разработки, тестирования и	зарядки и управления солнечной	связи	конкурентоспособности		дальнейших улучшений	
	внедрения	батареей.		продукта		3.Выпуск	
	3. Проведение исследования	4. Разработка схемы подключения				электросамокатов с	
	рынка солнечных батарей для	солнечной батареи к электросамокату и				интегрированными	
	определения оптимальных	интеграции необходимых контроллеров				солнечными батареями	
	характеристик и поставщиков.	и датчиков.				на рынок.	
	4. Выбор подходящей						
	солнечной батареи с учетом						
	требований проекта.						
3	GPS-модуль	1. Определение основных функций GPS-	1. Проведение испытаний	1. Оценка результатов	1. Оптимизация	1.Запуск массового	1.Предоставление
		модуля и его роли в электросамокате.	прототипа для проверки	тестирования и	алгоритмов работы GPS-	производства	пользовательской поддержки,
		2. Составление плана действий, включая	функциональности GPS-	обратной связи.	модуля и его	электросамокатов с	включая настройку и
		этапы разработки, интеграции,	модуля и его	2. Идентификация	взаимодействия с другими	интегрированными GPS-	использование GPS-модуля, а
		тестирования и внедрения GPS-модуля	взаимодействия с	потенциальных	системами	модулями на основе	также обеспечение обновлений
		3. Исследование доступных на рынке	остальными компонентами	улучшений для	электросамоката на основе	утвержденного	и технической поддержки
		GPS-модулей с учетом требований	электросамоката	повышения качества и	результатов тестирования	прототипа.	_
		проекта	2. Проведение	конкурентоспособности		2.Организация	
		4. Выбор подходящего GPS-модуля,	тестирования прототипа в	продукта		производственного	
		учитывая его характеристики, стоимость,	различных условиях для	1		процесса и контроля	
		размеры и энергопотребление	проверки надежности и			качества для	
			точности GPS-модуля			обеспечения	

	1	5 Danie 6 annie 200 200 200 200 200 200 200 200 200 20	2 Пожительно области —				
		5. Разработка дизайна электросамоката с	3. Получение обратной			стабильного уровня	
		учетом интеграции GPS-модуля.	связи			производительности	
		6. Определение места расположения				GPS-модулей	
		GPS-модуля на электросамокате с				3.Выпуск	
		учетом эстетики, доступа к сигналам и				электросамокатов с	
		защиты от внешних воздействий				интегрированными GPS-	
		7. Разработка схемы подключения GPS-				модулями на рынок	
		модуля к электросамокату и интеграции					
		его в электронную систему управления.					
		8. Проектирование интерфейса для					
		взаимодействия с GPS-модулем и					
		передачи данных о местоположении					
		9. Изготовление прототипа					
		электросамоката с интегрированным					
		GPS-модулем на основе разработанного					
		дизайна и электронной системы.					
4	Навигатор	1. Определение основных функций	1. Проведение испытаний	1. Оценка результатов	1. Оптимизация	1.Запуск массового	1.Предоставление
		навигатора и его роли в электросамокате.	прототипа для проверки	тестирования и	алгоритмов работы	производства	пользовательской поддержки,
		2. Составление плана действий, включая	функциональности	обратной связи.	навигатора и его	электросамокатов с	включая обучение
		этапы разработки, интеграции,	навигатора и его	2. Идентификация	взаимодействия с другими	интегрированными	использованию навигационной
		тестирования и внедрения	взаимодействия с другими	потенциальных	системами	навигаторами на основе	системы, а также обеспечение
		навигационной системы	компонентами	улучшений для	электросамоката на	утвержденного	обновлений и технической
		3. Исследование доступных на рынке	электросамоката	повышения качества и	основе результатов	прототипа.	поддержки.
		навигационных систем, таких как GPS-	2. Получение обратной	конкурентоспособности	тестирования	2.Организация	
		навигаторы или приложения для	СВЯЗИ	продукта		производственного	
		смартфонов.				процесса и контроля	
		4. Выбор наиболее подходящей				качества для	
		навигационной системы, учитывая ее				обеспечения	
		функциональность, точность,				стабильного уровня	
		доступность карт и прочие параметры				производительности	
		5. Разработка дизайна электросамоката с				навигационных систем	
		учетом интеграции навигатора.				,	

		6.Определение места размещения				3.Выпуск	
		дисплея или устройства навигатора на				электросамокатов с	
		электросамокате для удобства				интегрированными	
		использования и безопасности				навигаторами на рынок	
		7. Разработка схемы подключения					
		навигатора к электросамокату и					
		интеграции его в электронную систему					
		управления.					
		8. Проектирование интерфейса для					
		взаимодействия с навигационной					
		системой и передачи данных о					
		местоположении и маршруте					
		9. Изготовление прототипа					
		электросамоката с интегрированным					
		навигатором на основе разработанного					
		дизайна и электронной системы.					
5	Отпечаток пальцев	1.Определение основных функций	1. Проведение испытаний	1. Оценка результатов	1. Оптимизация	1.Запуск массового	1.Предоставление
		системы отпечатков пальцев и ее роли в	прототипа для проверки	тестирования и	алгоритмов работы	производства	пользовательской поддержки,
		электросамокате, таких как безопасность	функциональности	обратной связи.	системы отпечатков	электросамокатов с	включая настройку и
		и идентификация пользователя.	системы отпечатков	2. Идентификация	пальцев и ее	интегрированными	использование системы
		2. Составление плана действий, включая	пальцев и ее	потенциальных	взаимодействия с другими	системами отпечатков	отпечатков пальцев, а также
		этапы разработки, интеграции,	взаимодействия с другими	улучшений для	системами	пальцев на основе	обеспечение обновлений и
		тестирования и внедрения системы	компонентами	повышения качества и	электросамоката на	утвержденного	технической поддержки
		отпечатков пальцев	электросамоката	конкурентоспособности	основе результатов	прототипа.	
		3. Исследование различных технологий	2. Проведение	продукта	тестирования	2.Организация	
		сканеров отпечатков пальцев, таких как	тестирования прототипа в			производственного	
		оптические, емкостные или	различных условиях для			процесса и контроля	
		ультразвуковые.	проверки точности и			качества для	
		4. Выбор наиболее подходящей	надежности сканера			обеспечения	
		технологии, учитывая ее точность,	отпечатков пальцев.			стабильного уровня	
		скорость считывания, удобство	3. Получение обратной			производительности	
		использования и надежность	связи				

5. Разработка дизайна электросамоката с	систем отпечатков
учетом интеграции системы отпечатков	пальцев.
пальцев.	3.Выпуск
6. Определение места размещения	электросамокатов с
сканера отпечатков пальцев на	интегрированными
электросамокате для удобства доступа и	системами отпечатков
безопасности	пальцев на рынок
7. Разработка схемы подключения	
сканера отпечатков пальцев к	
электросамокату и интеграции его в	
электронную систему управления.	
8. Проектирование интерфейса для	
взаимодействия с системой отпечатков	
пальцев и авторизации пользователей	
9. Изготовление прототипа	
электросамоката с интегрированной	
системой отпечатков пальцев на основе	
разработанного дизайна и электронной	
системы.	