* Skapa bil på autopilot och skriv ut positionen en gång i sekunden
  + Importera paket och allt sånt, se tutorial-script
  + Skapa vehicle
  + Sätt på autopilot
  + Hämta position varannan sekund eller liknande
  + Skriv ut position i terminalen

**OK, se test\_script\_1.py**

* Samma script men fäst en lidar
  + Fäst en lidar
  + Skriv ut lidar-koordinater (raw data, timestamps) istället för position

**OK, se test\_script\_2.py, vi sparade .ply-filer i en mapp**

* Samma script med spara datan
  + Hämta data: lidar, tid, heading, position
    - Lidarn sparar vi som förut i .ply-fil
    - Tid, heading, position sparar vi i tex csv-fil
  + Sätt lidarns attribut: typ 30 m räckvid bla.
  + Spara till en mapp

**OK, se test\_script\_3.py**

* Script 3 men kolla mer på pandas dataframe kanske?
  + Prova att läsa in csv-filen som en matris för att se att det verkar funka fint.

**OK, se test\_script\_csv\_reader.py**

* Gör allt ovan med följande tillägg:
  + Välja karta
  + Välja time frames (step time, 10 Hz)

**OK, se carla commands**

* Allt ovan men skapa lista med waypoints där bilen kan börja köra. Gör tex en for-loop med alla waypoints och flytta bilen till nya position efter sleep() några sekunder.

Se test\_script\_5.py

DAGS ATT SAMLA DATA!