

Vision

Vår vision för vårt projekt är att försöka uppnå någon eller några av följande uppskrivna punkter.

- **Kryptering**
Med kryptering menar vi att vi vill ha en säker signal överföring mellan en mobiltelefon och MOPEDen.
- **Säkerhetszon för hastig inbromsning**
Under Kenneths föreläsning påpekade han att säkerhet var en väldigt viktig aspekt. Genom att försöka ha en säkerhetszon så vill vi att MOPEDen ska kunna sakta in eller stanna helt om det dyker upp ett föremål (oväntat) framför den.
- **Gyrostyrning**
Att styra MOPEDen manuellt med hjälp av gyro på mobilen är också en eventuell funktion som kan vara kul att implementera.
- **Gå in i en konvoj, följa med den, gå ur konvojen**
Vi vill att användaren skall styra MOPEDen in i konvojen och därefter starta någon form av autostyrning som gör att MOPEDen stannar kvar i ledet. Vi vill sedan kunna avbryta autostyrningen och körs ut från konvojen och köra manuellt med mobiltelefonen (applikationen).
- **Användarvänligt och snyggt GUI**
Ett användarvänligt och snyggt GUI för att manuellt styra samt sätta igång/stänga av "autopiloten".