## Pathfinding

* Initialiseren van positie
* Afstanden bepalen
  + Coordinatensysteem vanaf centrum
  + Coordinatensysteem vanaf hoek
* Gebied opdelen in kwadranten
  + Optimaal pad vinden in kwadrant
  + Per kwadrant oplossen
    - Geen objecten omverrijden
    - Terug naar startpositie rij, dan naar init
    - Flessen opslaan in reservoir

## Controle

* ARM voor algemene besturing
* ADuC/Arduino/Helios
  + Besturing van motoren
  + Commando’s via I2C/SPI/UART