TODO

**Todo’s voor demo 1 en tussentijds verslag (13/11). Vul gerust aan of schrap wat je gedaan hebt.**

# Project

* HeightController (Thread?) (Dimitri)

1. MoveToHeight()
2. Float();
3. Zorgen dat receivethread niet watch op received handler.

* Fysiek: pootjes, alles deftig aan elkaar
* Hoogte moet doorgestuurd worden door DistanceSensor. (Dimitri)
* Horizontale bewegingen. (Wout,Wander,Vince)
* Commands (Wout & Vince)
  1. Move forward/backward
  2. Left turn right turn.
* QRParser (Sunil)
* Camera thread optimaliseren(sunil)

Later:

* 3 threads voor verzenden: image, gui -> server, server -> gui? Of iets aan image aanpassen
* Zorgen dat onze applicatie start bij boot
* Gui hoogte tonen diagram.

Commentaar bij tussentijdse demo:

zweef vs PID

besluilt heel vaag mag nog gedetaieerde zijn.

kritische analyse niet kritisch genoeg.

Samenvatting nog uitgebreider. Beter voorbereiden wat we gaan zeggen. Uwzelf kunnen verkopen. Vragen verdelen om te antwoorden, en enkel laten zien wat je zeker van bent dat het werkt