TODO

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

# Project

* HeightController (Thread?)

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.
* Horizontale bewegingen.
* 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.