TODO

# Project

* HeightController
  + PID tunen
  + PID 4 gebruiken?? (afhankelijk hoe goed PID3 getuned)
* Fysiek: pootjes, alles deftig aan elkaar
* Horizontale bewegingen. (Wout,Wander,Vince)
* Test camera (Sunil)
* Commands
  + Echt nemen van foto’s (QRParser wordt nergens gebruikt)
  + Evt QRParser aanpassen (rekening houden met nummers?)

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.

# Verslag

* Abstract uitbreiden
* Figuur zeppelin toevoegen (kodak!!)
* Camera: test
* Motoren: test
* Algoritmes
  + Pid: waardes Kd,Ki,Kd evt?
  + Hor.
* UML
  + Evt nog aanpassen met nieuwe zaken
  + Relaties nakijken
* Appendices