TODO

# Project

* HeightController, PID tunen (integraal, kd) (volgende sessie)
* Fysiek: pootjes, alles deftig aan elkaar
* Horizontale bewegingen. (Wout,Wander,Vince)
* Test camera (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.

# Verslag

* Abstract uitbreiden
* Figuur schema
* Figuur frame toevoegen
* Figuur zeppelin toevoegen (kodak!!)
* Camera: test
* Motoren: test
* Algoritmes
  + Pid
  + Hor.