sprint 2

zone rond drone waarbinnen geen obstakels mogen komen => siders gebruiken

zelf een pad kunnen tekenen

tijdens vlucht pad aanpassen // extra feature

dummy drones met verschillende groottes

start en stop knoppen

vliegmarge kunnen instellen

stoppen wanneer drone van het pad afwijkt

onderscheiden van producten en waypoints => scan zone

rekening houden met de oriëntatie (voorkant, hoek van de drone)

geen discrete coördinatenstelsels gebruiken bij visualisatie

coördinaten stelsel vast leggen => enu

keuze maken van de data waarop je moet subscriben

interessante csv’s zoeken