* Try setting reference frame to CMAttitudeReferenceFrameXArbitraryZVertical – this should ignore the compass and use only the gyro.
* How to change the reference frame so the zero is when y is up: <http://stackoverflow.com/questions/8663507/how-to-create-a-new-cmattitude-reference-frame-to-make-the-gravity-be-on-the-y-a>
* הערות מההרצאה:
  + רעש במדידת מהירות הופך ל-drift בתנועה.
  + הם עושים אינטגרציה ברמת החומרה, כדי שיהיהו דגימות קטנות
  + בהדגמה שלהם, יש סחיפה של 20 ס"מ בשניה בגלל האינטגרציה הכפולה (עובדים ב-1000Hz)
  + פיצוי הגרביטציה לא מדויק, ומאוד משפיע על חישוב המיקום (שגיאה של מעלה בזוית נותנת שגיאה של 8 מטר בשניה)
  + (בסביבות דקה 25)
  + פתרונות לשפר:
    - קלמן פילטר כדי להכניס אילוצים של מודל התנועה.
    - אם מחשבים מיקום של הולך רגל – לספור צעדים יותר מדויק מחישוב ישיר של התנועה