Requirements

Project: Aquabots

1. De latentie moet niet hoger dan 20ms zijn voor de communicatie tussen de tag en anchors.
2. De tag moet tenminste 3 anchors detecteren voordat de coordinaten van de tag berekend kunnen worden.
3. Alle modules moeten op dezelfde modus gezet. “Accuracy” of “Power-saving”.
4. De interface moet de positie van de boot ***nauwkeurig*** kunnen laten verbeelden.
5. De interface moet de rande van de omgeving bevatten.
6. De behuizing moet waterdicht zijn om de hardware daarbinnen te beschermen tegen het water.
7. De behuizing moet een afmeting van ongeveer 0x0x0 (B x L x D) (in eenheid).
8. Er is tenminste 1 tag aanwezig op de boot om de positie te bepalen.
9. De communicatie tussen de tag en anchors moet of via Wifi of via Serial.
10. Data moet opgeslagen zijn in een database.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Versie | Log | Datum |
| 1.0 | Document aangemaakt | 29 sep 2023 |
| 2.0 | Document geupdatet | 28 jan 2024 |