

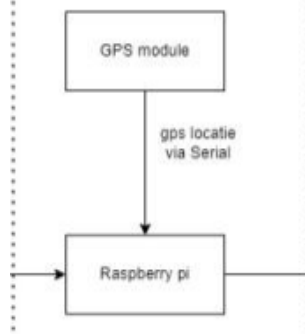
De data flow diagram heeft 4 lagen. User, Controller, HoverB en Beacon.

User



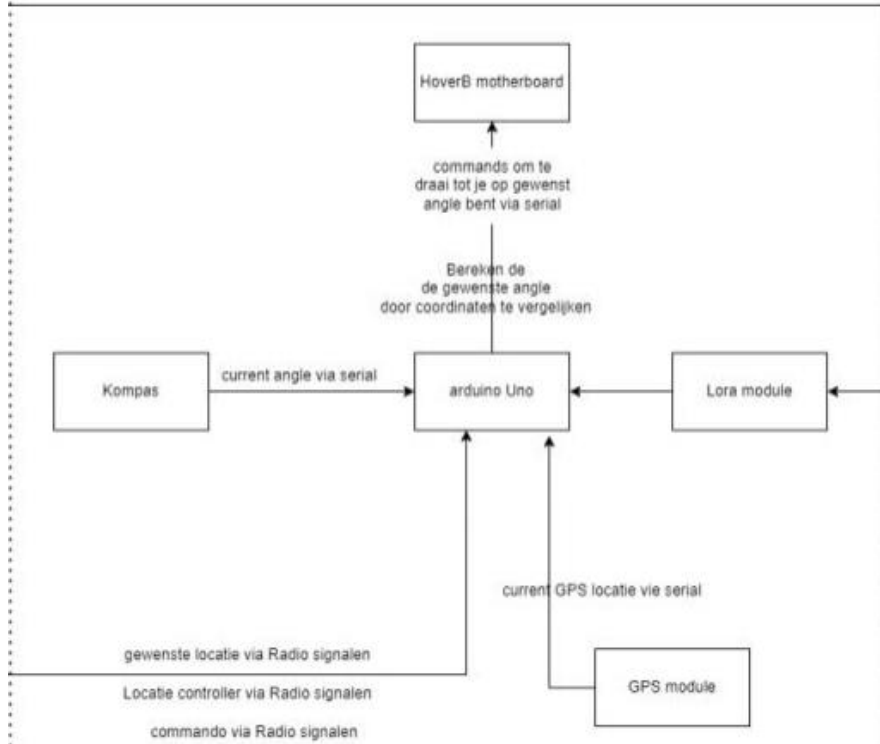
De user heeft 2 soorten interacties, ze kunnen de fysieke beacon verplaatsen en ze kunnen de de touchscreen op de controller gebruiken.

Controller

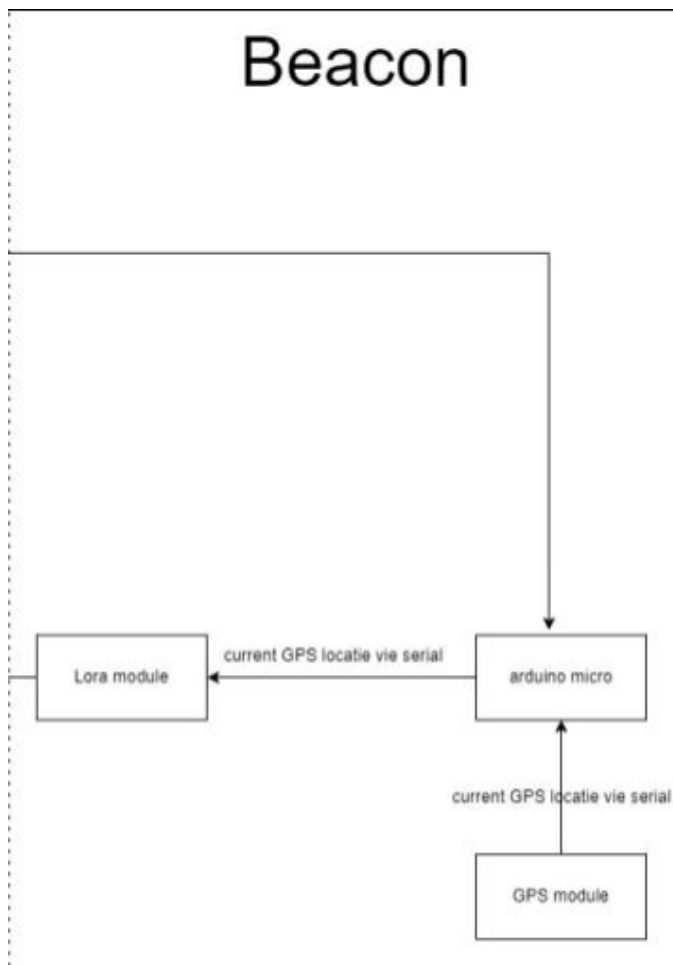


De controller ontvangt locatie data van de GPS module en de touchscreen informatie. En stuurt dan de commandos via radio signalen naar de Hoverb.

HoverB



De HoverB ontvangt de commandos van de controller via radio signalen, het ontvangt locatie data van de GPS module, richting informatie van het kompas en locatie informatie van de Beacon via de LoRa module. De arduino uno verwerkt alle data en stuurt dan commandos naar het moederbord van de HoverB.



De Beacon krijgt zijn locatie via de GPS module en stuurt daarna die data door naar de HoverB via LoRa.