Beim Start werden zuerst die Servomotoren aktiviert um in den Fahrmodus zu kommen. Nachdem die hinteren zwei Propeller in Stellung sind gibt der Raspberry Pi die Information an den Arduino weiter. Dieser startet die Propeller und die Mohne fährt los. Währenddessen läuft der Ultraschall ständig über den Raspberry Pi um Objekte zu erkennen. Wird eins erkannt wird diese Information an den Arduino geschickt und dieser startet das Bremsprogramm. Ist das Programm fertig teilt dies der Arduino den Raspberry Pi weiter. Dieser startet wieder die Servomotoren für den Flugmodus. Sind die Propeller in der richtigen Position wird diese Information an den Arduino geschickt, damit dieser die Motoren einschaltet. Gleichzeitig läuft der Ultraschall weiter und solange ein Objekt erkannt wird, wird weitergeflogen. Sobald kein Objekt mehr da schickt der Raspberry Pi die Information an den Arduino damit dieser vorwärts fliegt und danach landet. Nach der Landung wird dies dem Pi mitgeteilt und der startet wieder die Servomotoren, damit wieder gefahren wird. Nach dem Positionieren der Propeller wird diese Information wieder an den Arduino geschickt und die Mohne fährt wieder.