**ESP:**

- Scan RSSI xung quanh. gửi lên server toàn bộ.

**Server:**

**B1:** Nhận dữ liệu RSSI từ ESP

**B2:** Lọc và loại các RSSI không thuộc hệ thống.

**B3:** Phân loại Fixed và Moving Beacon.

**B4**: Phân loại Ref\_mean Beacon và Ref\_pathloss Beacon trong Fixed Beacons

**B5**: Tính R\_mean của tất cả Fixed Beacon.

**B6**: Correct RSSI của Moving Beacon và Ref\_pathloss Beacon dựa vào Ref\_mean Beacon.

**B7**: Dùng Kalman cho Moving Beacon và Ref\_pathloss Beacon

**B8**: Sử dụng Ref\_pathloss và khoảng cách của nó đến ESP để tính path\_loss.

**B9**: Sử dụng path\_loss ở B8 để tính distance của Moving Beacon.

**B10**: Đưa các distance ở B9 vào MLE\_PSO để tính vị trí

**Output:**

- Hiển thị vị trí ở B10-Server