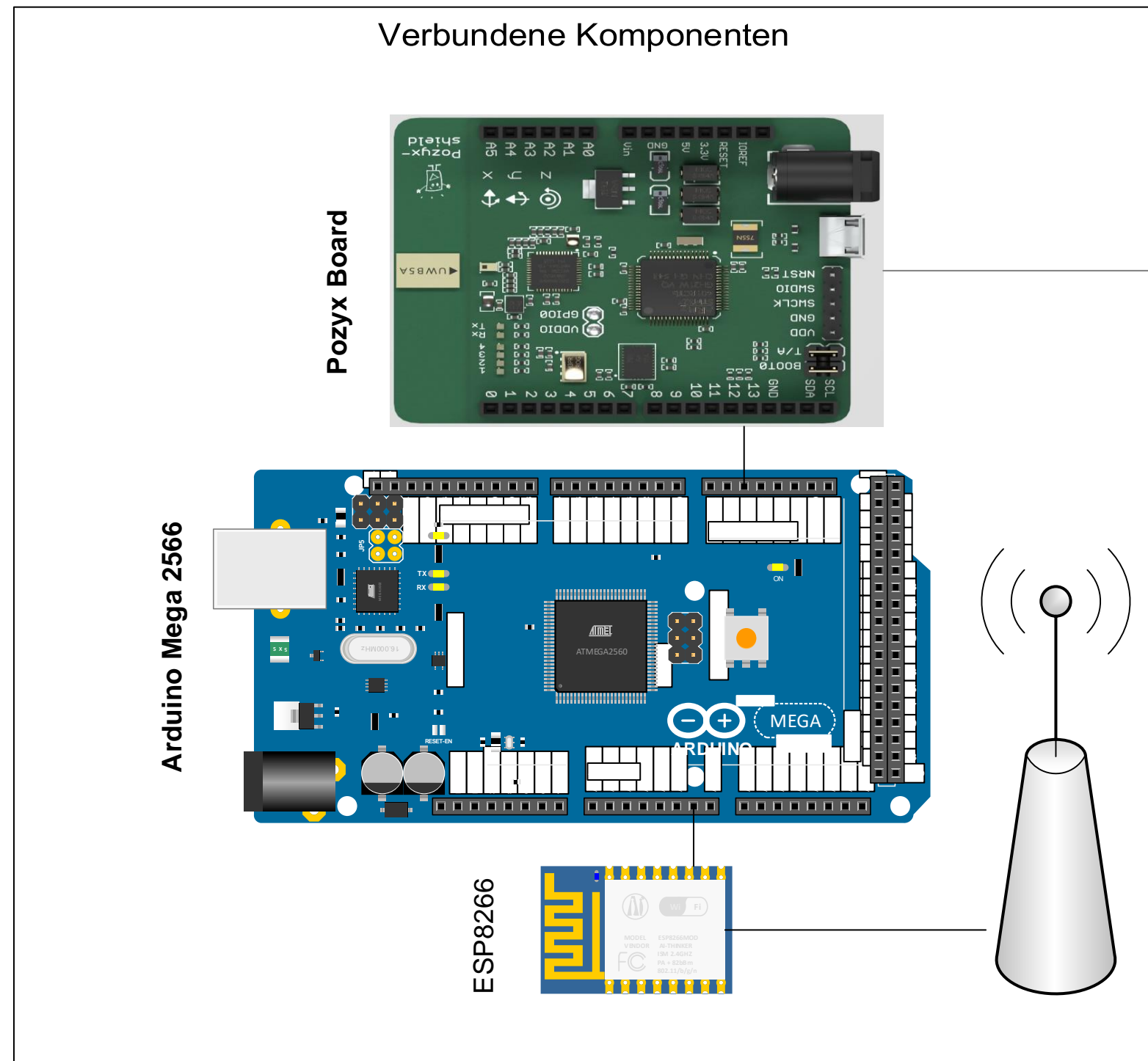
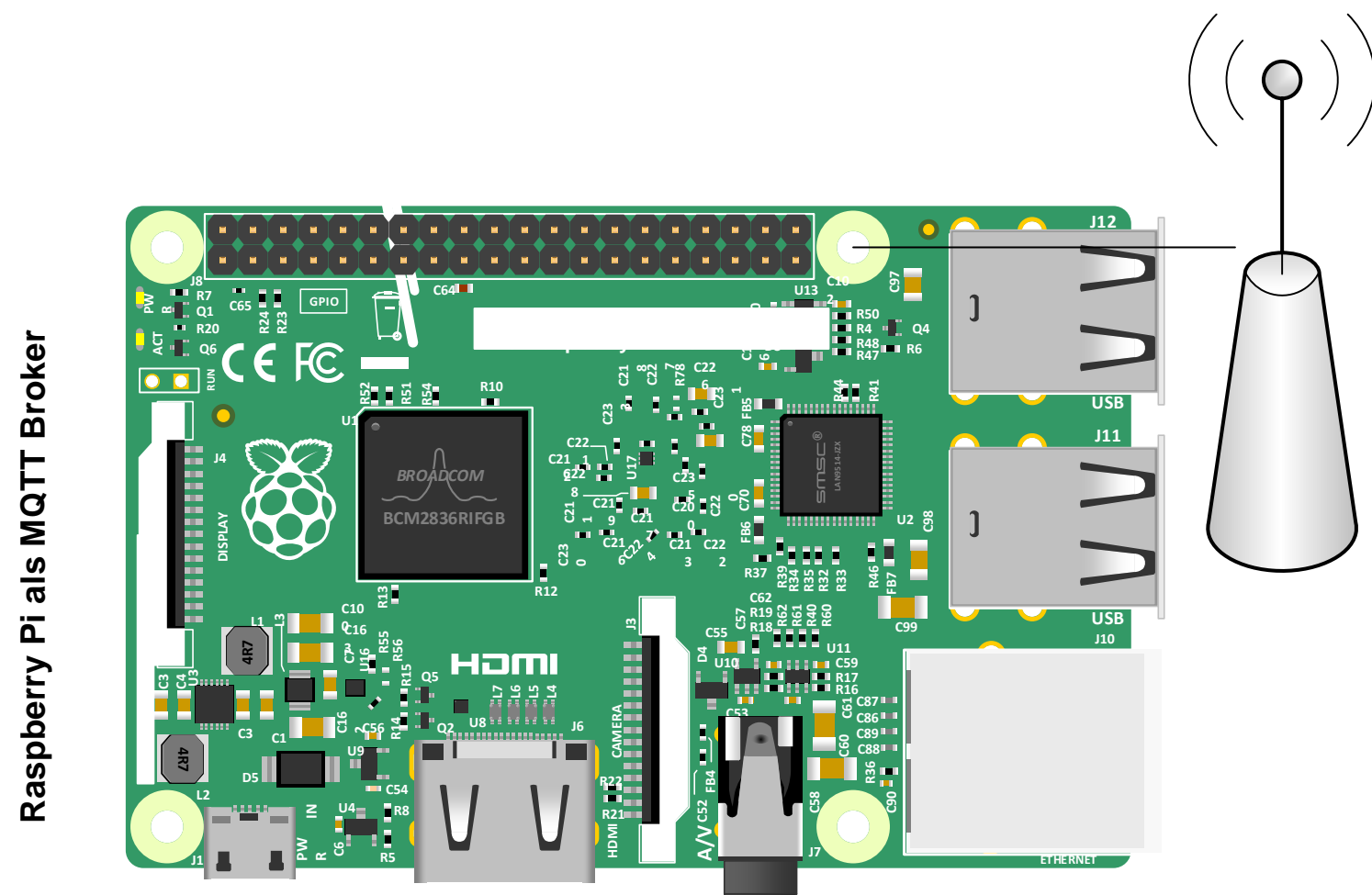


# Darstellung der Abläufe zwischen den Komponenten

- Pozyx Board kommuniziert mit vier Anchorn
- Erhält Positionsdaten
- Durch Triangulation erfolgt aktuelle Positionsbestimmung des Pozyx
- Daten werden seriell an ESP8266 weitergegeben
- ESP8266 ist via WiFi mit Netzwerk verbunden
- Daten werden über das Netzwerk geschickt
- Sendet Daten als Client per MQTT



- Raspberry Pi spannt WiFi Netzwerk auf
- Raspberry Pi fungiert als MQTT Broker
- Broker verteilt empfangene Positionsdaten über Netzwerk



- Visualisierung der Daten in 2D und 3D über selbstgeschriebenen Code
- Position wird über Punkt in 2D und 3D Ebene dargestellt
- Empfangen Daten per MQTT

