

# PROJECT 2 IOT

Groep 6

# Inhoudstafel

- Teamvoorstelling
- Doelstelling
- MoSCoW methode
- Usecasediagram
- Kostenanalyse



# Teamvoorstelling



Gijs Verreydt



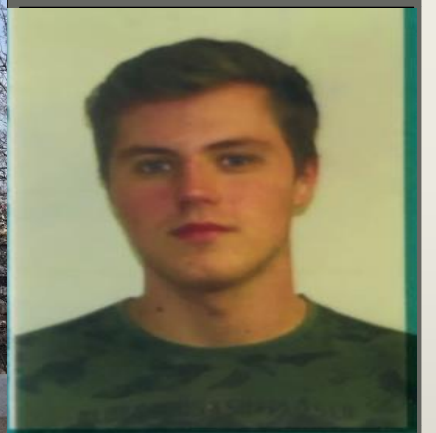
Dries Janssen



Vince Druyts  
*Materiaalverantwoordelijke*



Siebe Van Rompay



Thibaud Wagemans

# Doelstelling

## ■ Huidige situatie

- *onbekend aantal A-Frames op verschillende locaties*
- *mogelijkheid op diefstal.*

## ■ Toekomst

- *een systeem dat de locatie en toestand (geladen of niet geladen) van elk A-Frame bijhoudt*
- *verwittiging stuurt wanneer het Frame van locatie wijzigt.*

# MoSCoW methode

- **Must have:**

- *Identificatie van eigen A-Frame met locatie.*
- *Notificatie wanneer een A-Frame van locatie wijzigt.*

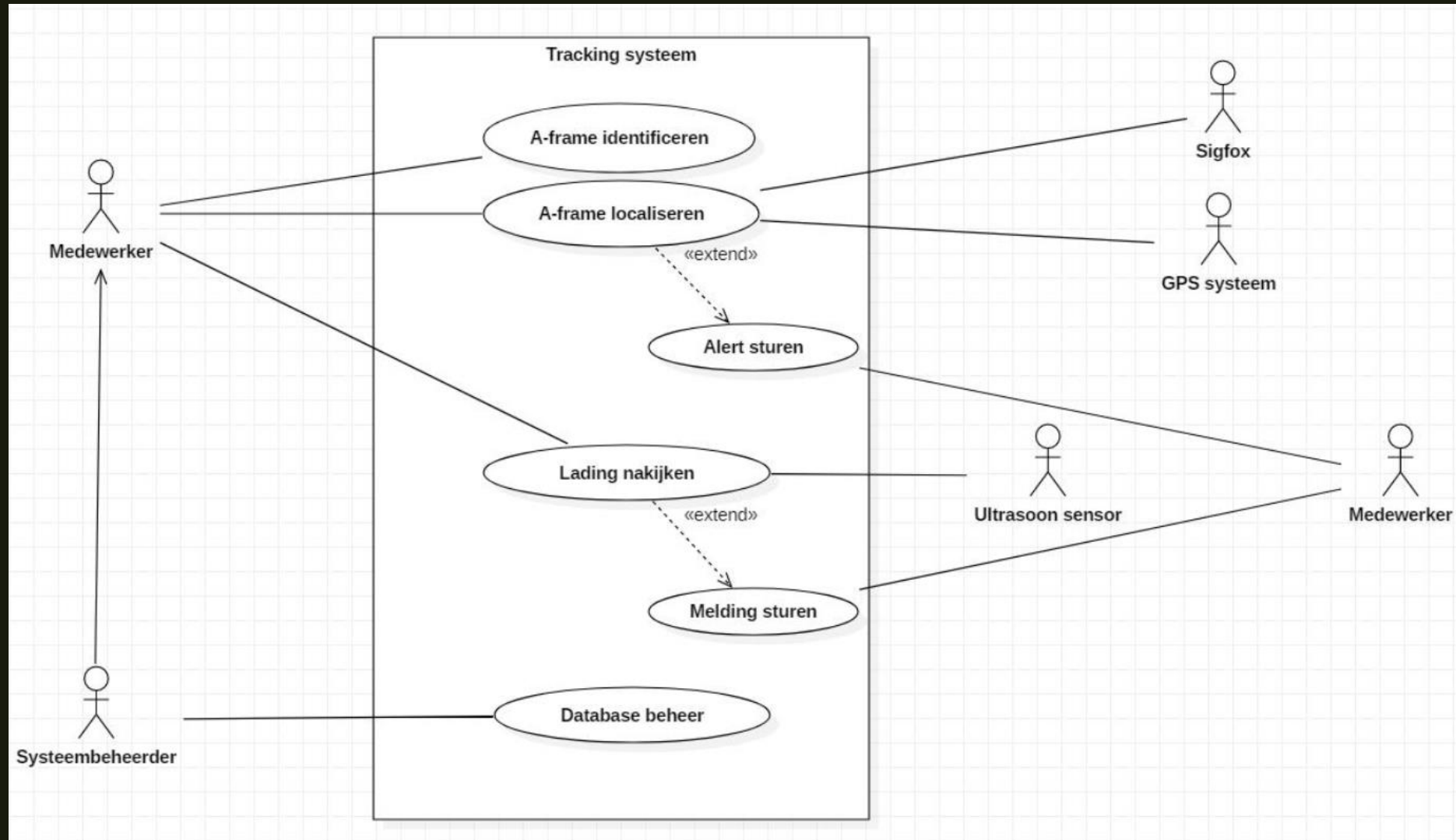
- **Should have:**

- *Identificatie van A-Frame van de partnergroep met locatie.*
- *Identificatie van A-Frames van de andere groepen met locatie.*

- **Could have:**

- *Een 'Klaar voor ophaal' melding wanneer het A-Frame kan opgehaald worden.*

# Usecasediagram





# Kostenanalyse

- GPS tracker – Oyster industrial: €74,42 per stuk
  - Sigfox met max. 100 berichten per dag: €12,00 per jaar per gps unit
  - Database hosting – AWS RDS M5 instance: €44,76 per jaar voor de hosting
  - Ultrasonic sensor - Schneider Electric XXV18B1PAM12: €129 (te duur)
  - Ultrasonic sensor - Cylindrical distance sensor UFA-1500 (op aanvraag)
- Meerdere ultrasonic sensors per A-Frame voor accurate status melding -> deze gaan dus zeer duur uitvallen.



The background is a dark, textured wood grain. Two large, white, L-shaped brackets are positioned on the left and right sides of the slide, framing the central text.

# BEDANKT

Zijn er nog vragen?