

**CarPC:**

- Serveranwendung
- Jeder Motor eigener Socket und eigene Schnittstelle
- Verbindung über Wlan
- Erstellt Adhoc Netzwerk
- Einfach Bedienung der Klassen, sowie große Erweiterungsmöglichkeit
- Skalierbar für mehrere Motoren
- Stabil laufende Software mit Fehlererkennung

**Controller:**

- Laptop mit Joystick
- Android Tablet (Edit 12/2012: Als spätere Erweiterung)
- Einfache Software, schneller Überblick
- Windows Konsole, KEIN MFC (Da fehleranfällig)
- Anzeige der Sensoren, konfigurierbare Steuerung
- Testweise Tastatursteuerung

**Programmierung:**

- Objektorientiert
- C++
- Verwendung der angepassten Zentralabitur Klassen CSocket, CServerSocket und CSerial
- Serveranwendung für CarPC
- Clientanwendung für Controller
- Debugtools wichtig!