

## Technische Grundlagen

Der EV3 Roboter lässt sich über Bluetooth und IP ansteuern. Mehr dazu unter folgendem Link:

<https://sourceforge.net/p/lejos/wiki/Configuring%20Bluetooth%20PAN/>

## Protokoll für die Kommunikation(Vorschlag)

Es bietet sich hierbei HTTP an. Dabei stellt die Serveranwendung einen http Server bereit an dem Sich der Roboter bzw. die Simulation melden kann.

## http Befehle

ToDo