CAM Nur WLAN

Master ESP

* Bekommt Infos (Batterie, Zieldurchfahrt …) per UDP/TCP von Auto ESP
* Schickt Infos (Start, alle anhalten …) per UDP/TCP zu Auto ESP
* Master Website
  + Bekommt Infos (Alle anhalten, Start …) von Master Handy
  + Gibt Infos (Batteriezustände, Rangliste …) an Master Handy

ESP-CAM

* Website
  + Stream
  + Steuerung (Joystick)
* Sendet Joystick-Daten über einen Websocket an Auto ESP

Master Handy

* Verbindet sich mit WLAN Raspi (QR-Code)
* Schickt über WLAN Raspi Infos für Master ESP
* Bekommt Infos von Master ESP über WLAN Raspi

Auto ESP

* Steuert das Auto
* Schickt Infos (Batterie, Zieldurchfahrt …) über UDP/TCP zum Master ESP
* Bekommt Infos von:
  + Master ESP (UDP/TCP)
  + ESP-CAM (UDP/TCP)
  + Handy (Websocket)
  + Sensoren

Handy

* Verbindet sich mit Hotspot WLAN Raspi (QR-Code)
* Verbindet sich mit Website
  + Bekommt Kamerastream
  + Schickt Infos (Steuerung, Licht an …) für das Auto
  + Bekommt Infos (Batterie, Zieldurchfahrt …) vom Auto

WLAN Raspi

* Macht Hotspot für alle Geräte
* Alle Verbindungen und Daten gehen über das WLAN vom Raspberry Pi ESP