

Fonction : traiter les message en provenance du moniteur

```
attendre 'connexion établie'  
tant que  
attendre message de inputStream /*Read*/  
// traiter le message  
si message est 'ouvrir communication robot'  
produire 'ouvrir comRobot'  
sinon si message est 'démarrer robot sans wd'  
produit 'démarrer robot sans wd'  
sinon si message est un ordre de mouvement  
mouvement = mouvement du message  
fin si  
fin tant que
```

Fonction : déplacer robot

```
tant que périodiquement (100 ms)  
si robot démarré est vrai  
lire mouvement  
envoyer ordre de mouvement au robot  
fin si  
fin tant que
```

Fonction : Mettre en place la communication avec le robot

```
attendre 'ouvrir comRobot'  
mettre en place la communication avec le robot  
si la communication est ok  
poster messageToMon ACK  
sinon  
poster messageToMon NAC  
fin tant que
```

Fonction : démarrer serveur

```
lancer serveur  
si échec afficher un message et stopper le programme  
sinon produire 'serveur démarré'
```

start

démarrer serveur

serveur démarré

ouvrir socket

Etablissement de la
connexion avec le moniteur

connexion établie

Fonction : connecter au moniteur

```
attendre 'serveur démarré'  
appeler AcceptClient et attendre 'ouvrir socket'  
si ok produire 'connexion établie'
```

Fonction : démarrer robot sans wd

```
attendre 'démarrer robot sans wd'  
envoyer ordre de démarrer sans wd au robot  
si l'ordre est ok  
robot démarré := vrai  
poster messageToMon ACK  
sinon  
poster messageToMon NAC
```

Fonction : envoyer message au moniteur

```
attendre 'connexion établie'  
tant que  
attendre messageToMon  
envoyer le message au superviseur /*Write*/  
fin tant que
```

