

Priorité : moyenne

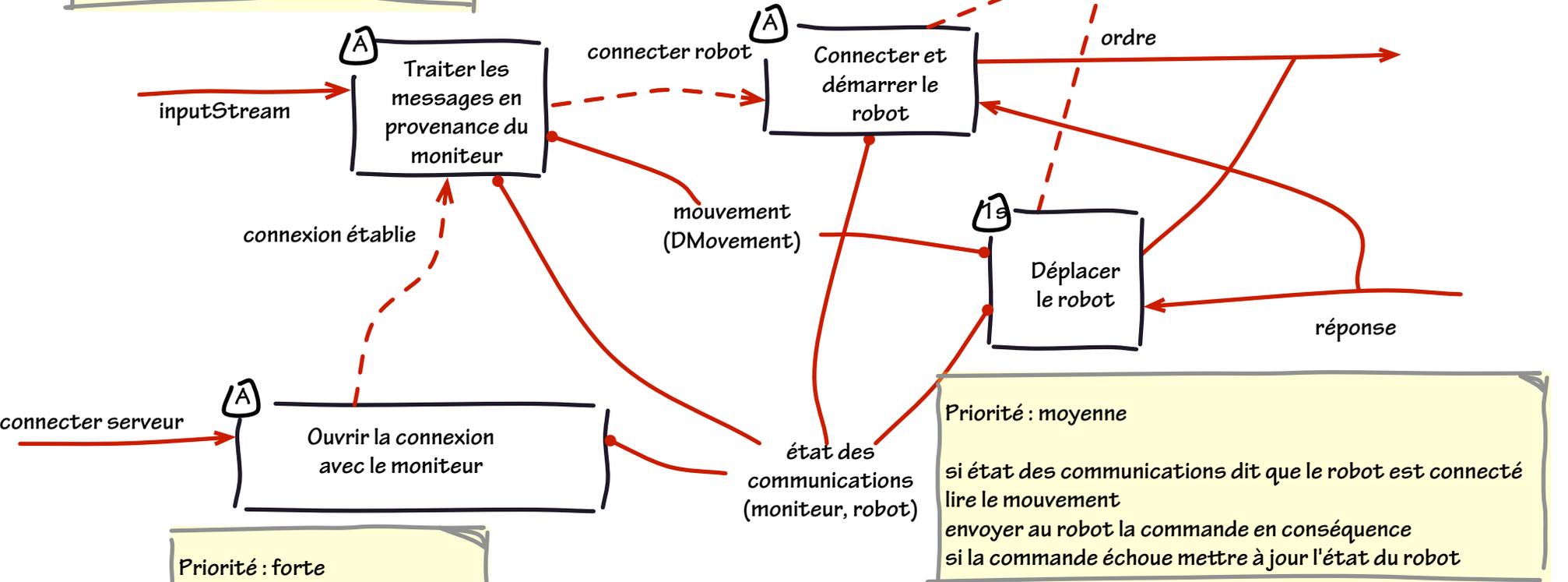
attendre connexion établie  
tant que la connexion existe  
recevoir les messages  
si problème mettre à jour état des communications  
si le message est connect robot  
envoyer connecter robot  
si le message est un mouvement  
mettre à jour la variable mouvement  
revenir à l'attente du message

Priorité : moyenne

attendre connecter robot  
ouvrir la communication avec le boîtier  
démarrer le robot  
mettre à jour état des communications  
revenir en attente de connecter robot

Priorité : forte

attendre message  
envoyer le message au superviseur



Priorité : forte

attendre connecter serveur  
envoyer connexion établie  
mettre à jour l'état des communications

Priorité : moyenne

si état des communications dit que le robot est connecté  
lire le mouvement  
envoyer au robot la commande en conséquence  
si la commande échoue mettre à jour l'état du robot