

Fonction : traiter les messages 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'
produire 'démarrer robot sans wd'
finsi
fin tant que
  
```

Fonction : démarrer serveur

```

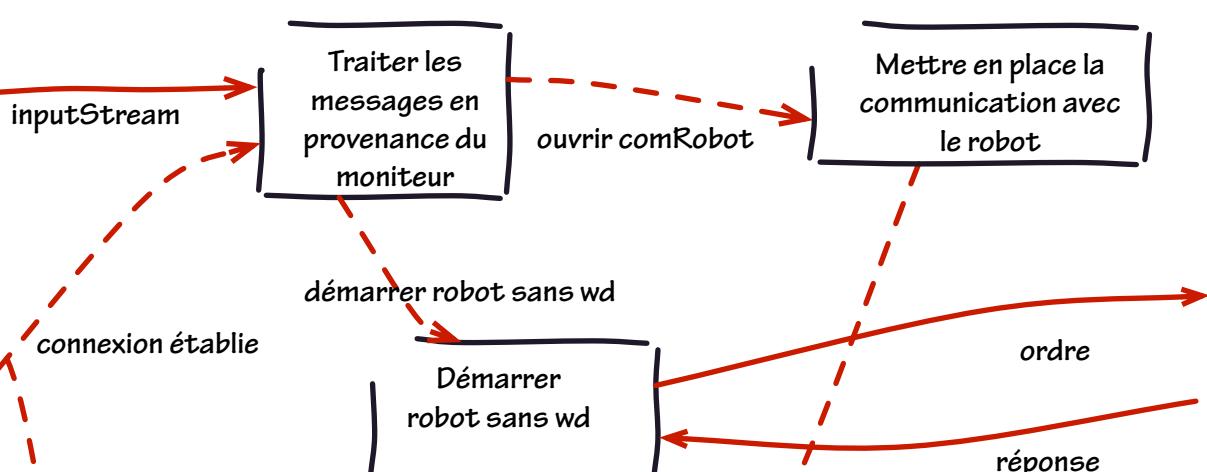
lancer serveur
si échec afficher un message et stopper le programme
sinon produire 'serveur démarré'
  
```



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 : 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
  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
  
```