

Priorité : moyenne

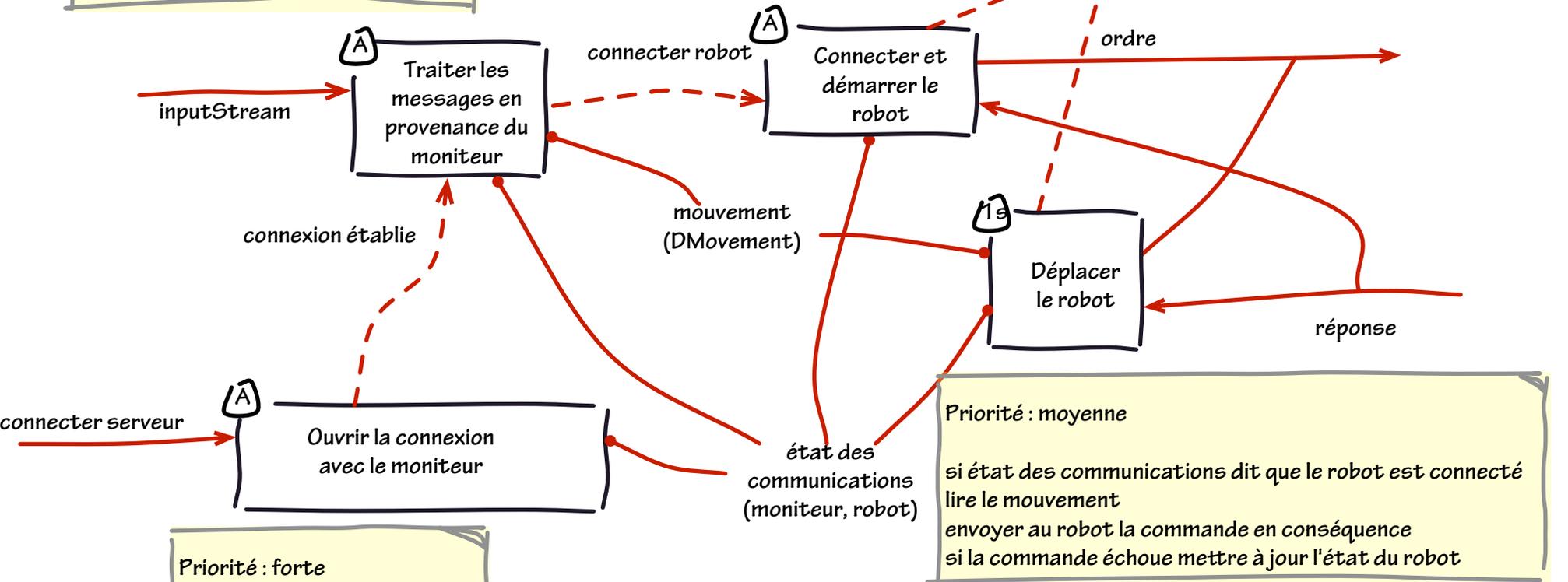
attendre connexion établie
tant que la connexion existe
recevoir les messages
si problème mettre à jour état des communications
si le message est connect robot
envoyer connecter robot
si le message est un mouvement
mettre à jour la variable mouvement
revenir à l'attente du message

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