

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 '  
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

ouvrir socket → Etablissement de la connexion avec le moniteur

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
```

