1. interroge périodiquement (au moins 3 fois par seconde) chaque poste de travail pour avoir un relevé des demandes de livraisons à effectuer et des derniers robots vus passant devant le poste.
2. Avec une liaison série il communique avec un opérateur assis devant le logiciel de supervision, pour lui envoyer des messages:
   1. P05R4vD => Le poste 05 vient de voir passer le robot 04 à vide, dispo.
   2. Etc
3. Envoie des messages de mission quand l'opérateur en désigne une à un robot xx.
   1. En premier temps la base envoie au robot xx au status “dispo” au poste xx pour prendre un colis en se signalant tant que “livreur X”
   2. La base patiente pour avoir le retour du robot xx qui signifie que la prise de colis est terminée “colispris puis continue a lui envoyé le reste du message qui consiste du poste yy pour déposer le colis.

Comment va t-elle savoir que le robot est en status colispris ??