

root	cont2	cont1	dyna2	bus	dyna1
ref_vit vitesse distance	gain4	gain4	pas		pas
	gain3	gain3	sommateur		sommateur
	gain2	gain2			
	gain1	gain1			
	sommateur	gain5			
		sommateur			
			puissancemoteur		
			pas		
			sommateur		puissancemoteur
			retard		pas
			retard		sommateur
					retard
					retard