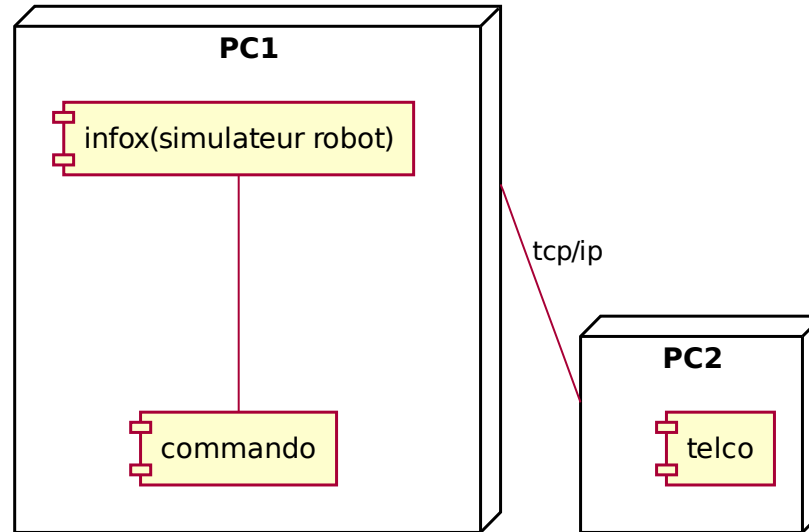


# **Cas d'étude du robot (version 2)**

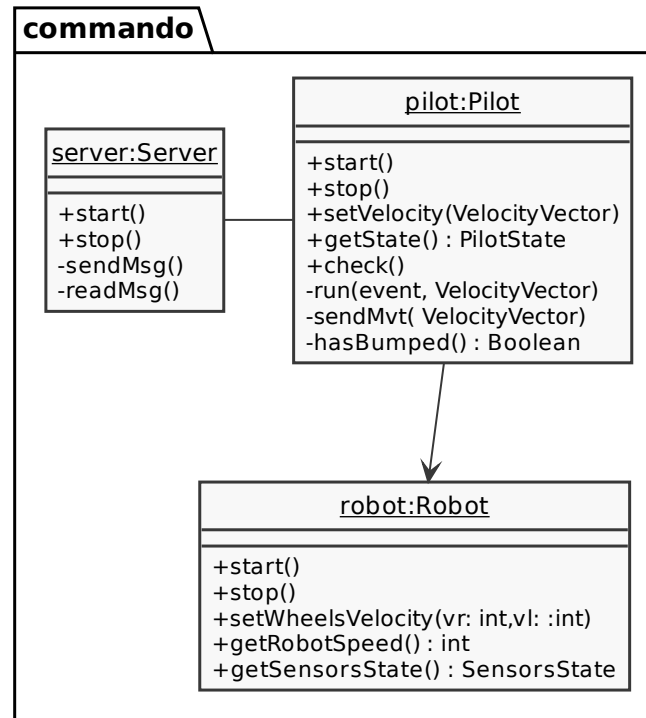
**Jérôme Delatour**

## Architecture physique de l'application



# Architecture commando

Architecture de commando,  
représenté par un diagramme non UML "pure"  
(un mélange de diagramme à objet et classe,  
utilisation toutefois tolérée)



Architecture de telco,  
 représenté par un diagramme non UML "pure"  
 (un mélange de diagramme à objet et classe,  
 utilisation toutefois tolérée)

