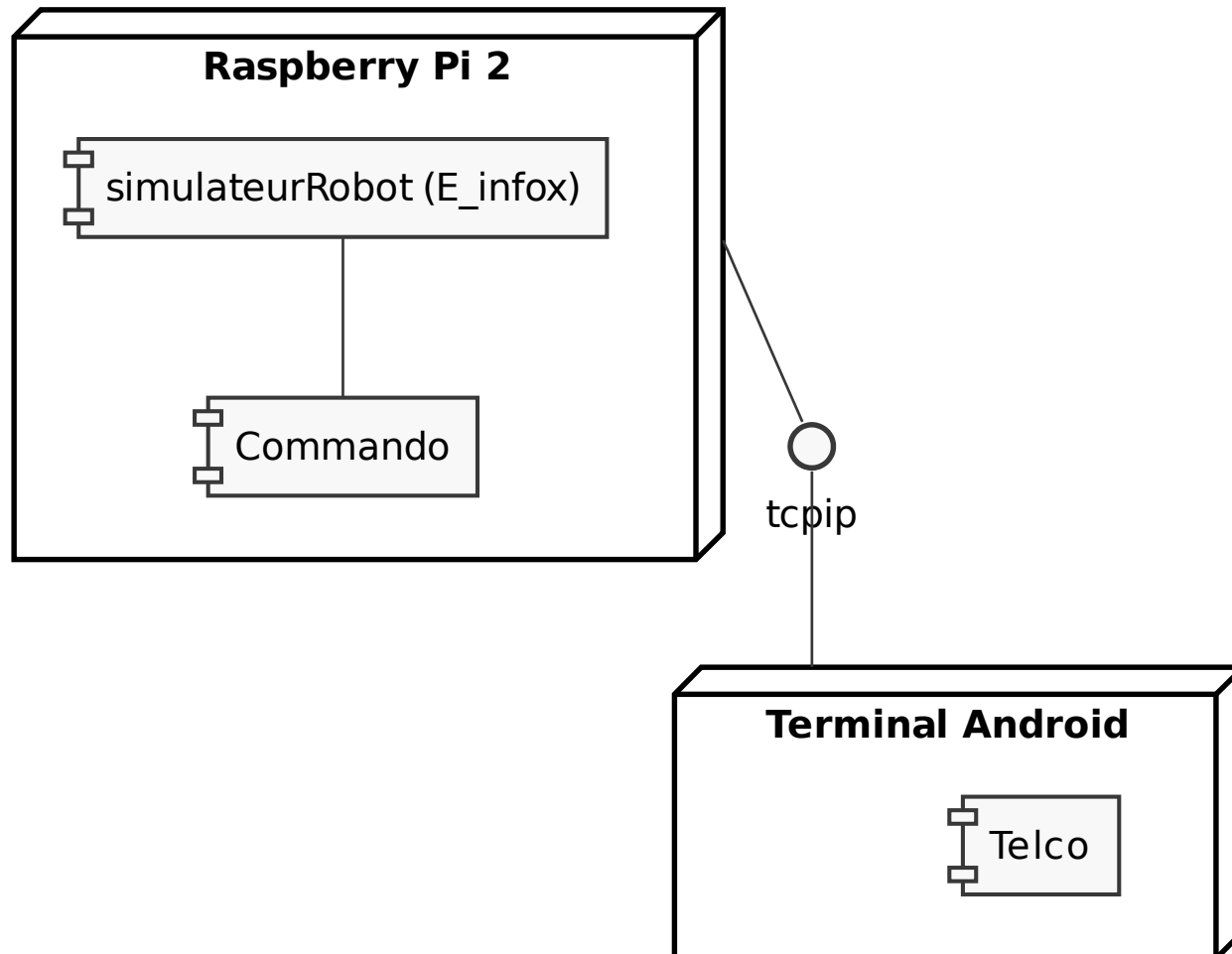
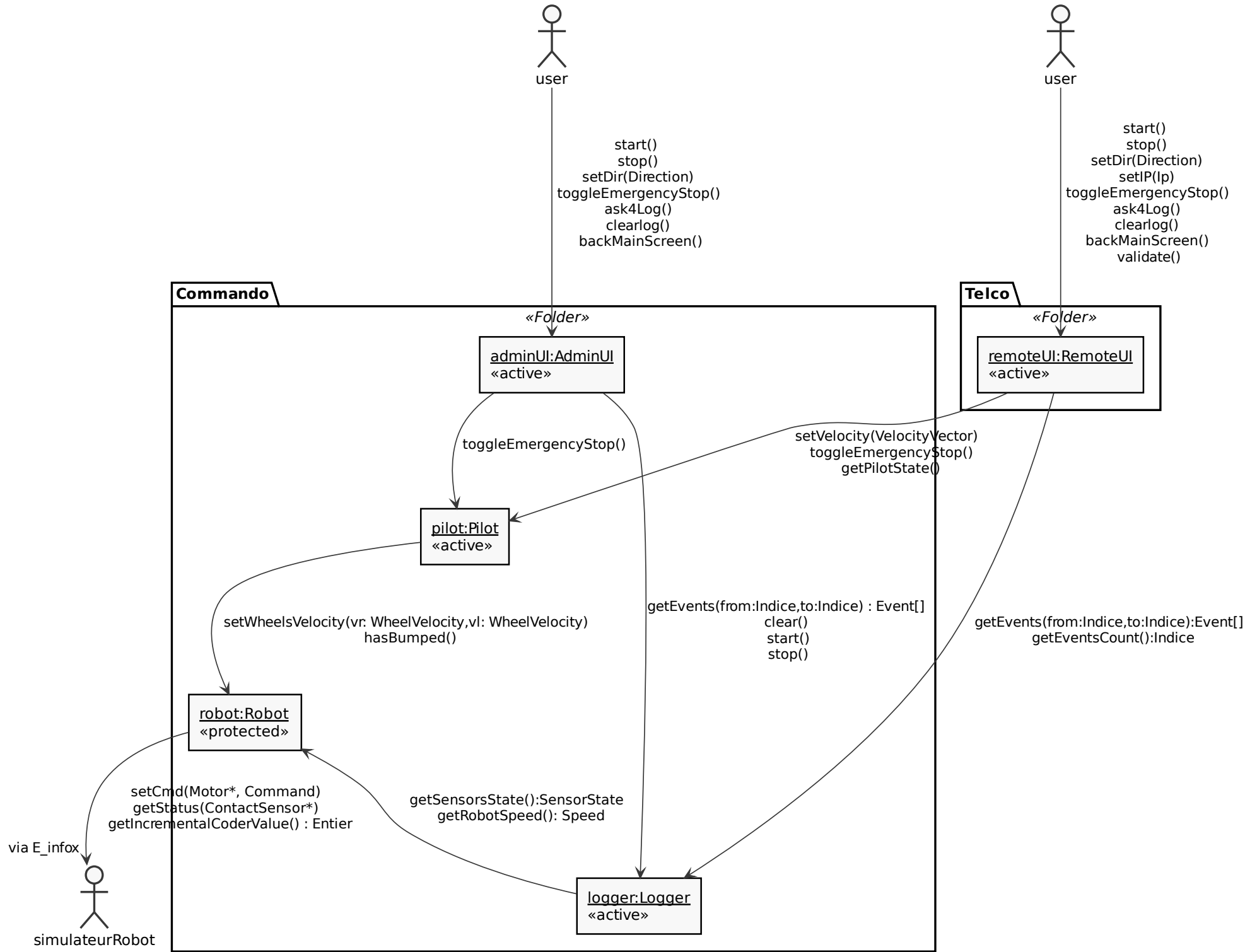


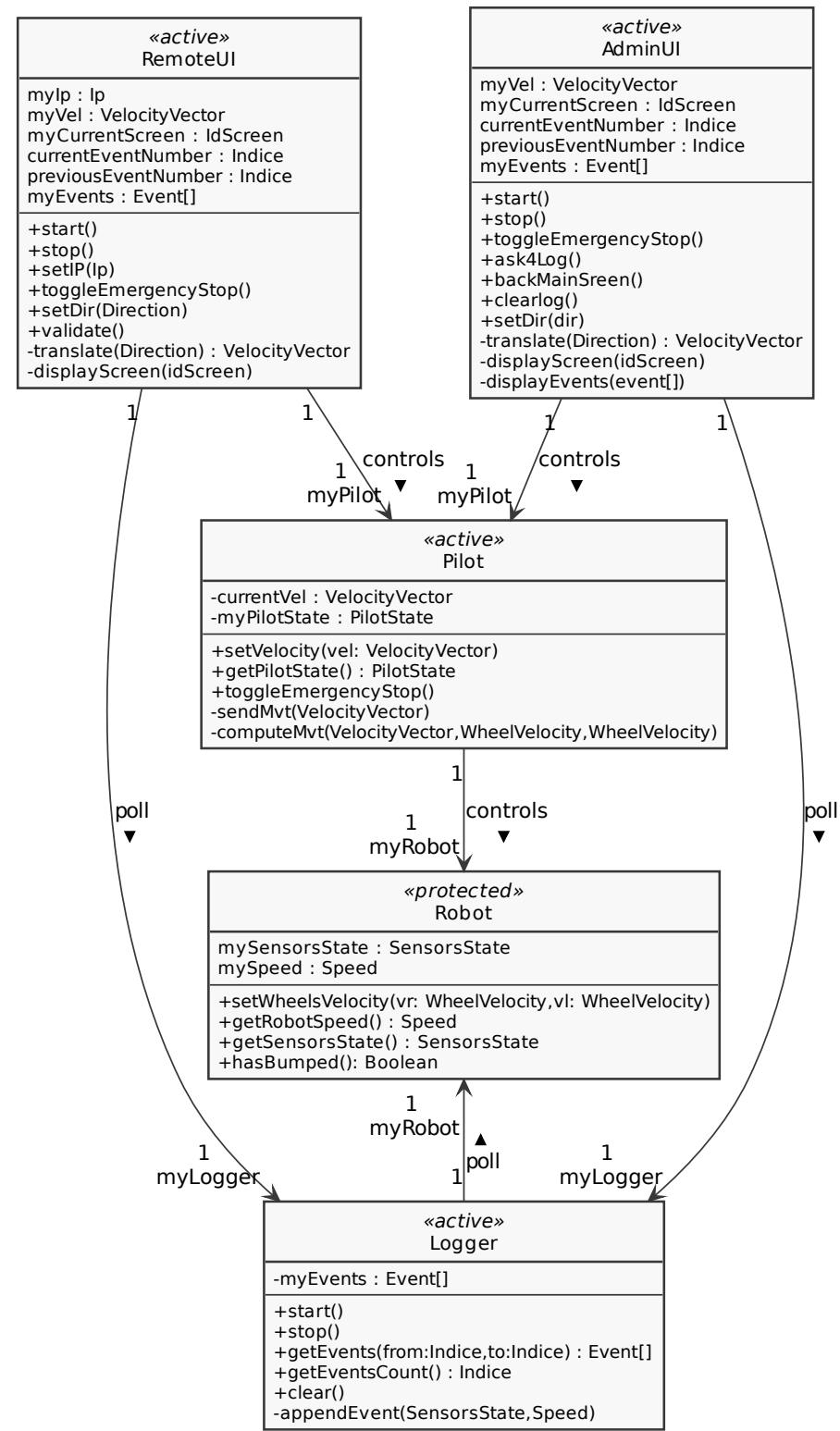
Architecture physique de Robot V2.x



Architecture logique Robot V2,
représenté par un diagramme de communication

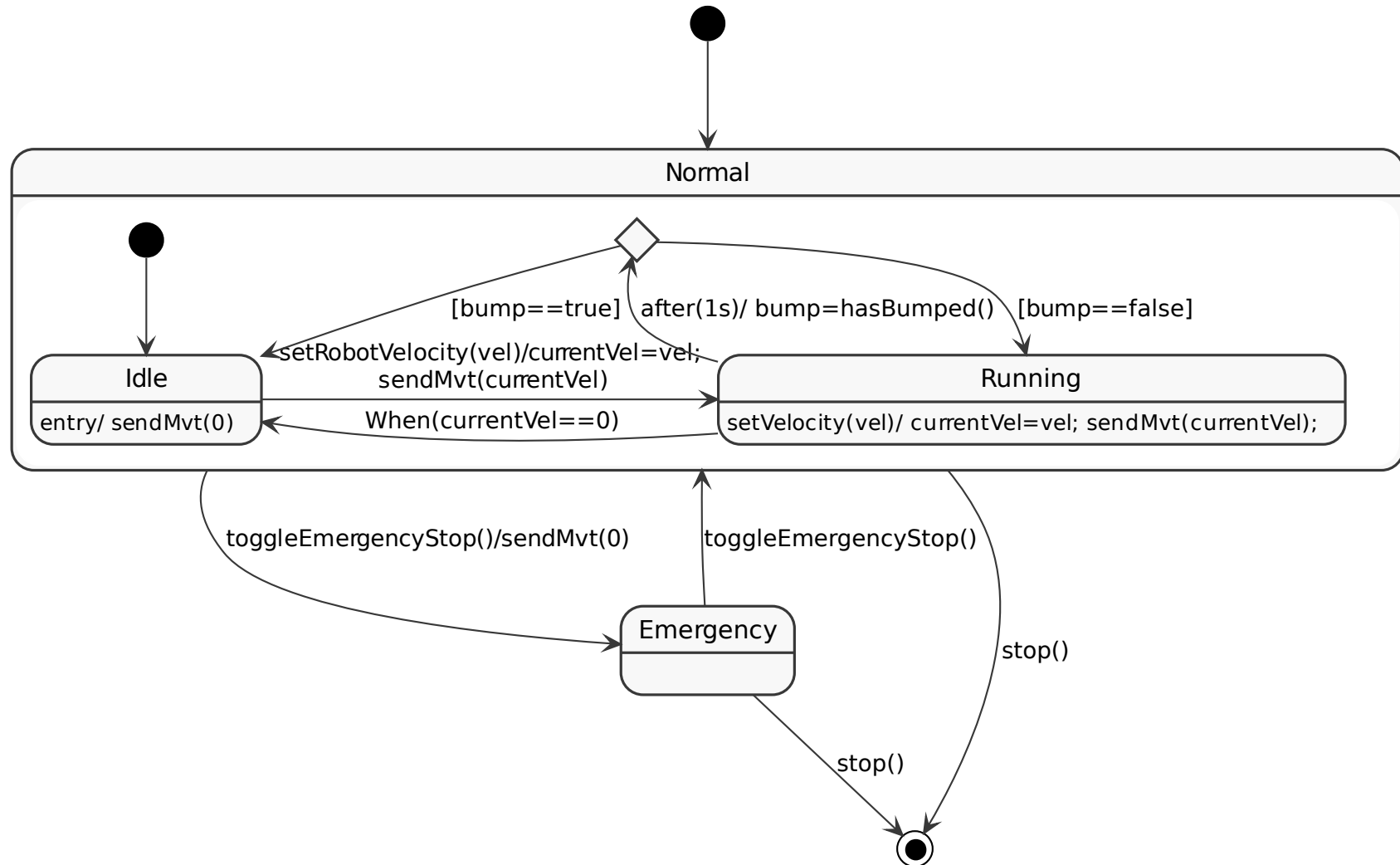


Architecture logique Robot V2, représentée par un diagramme de classe

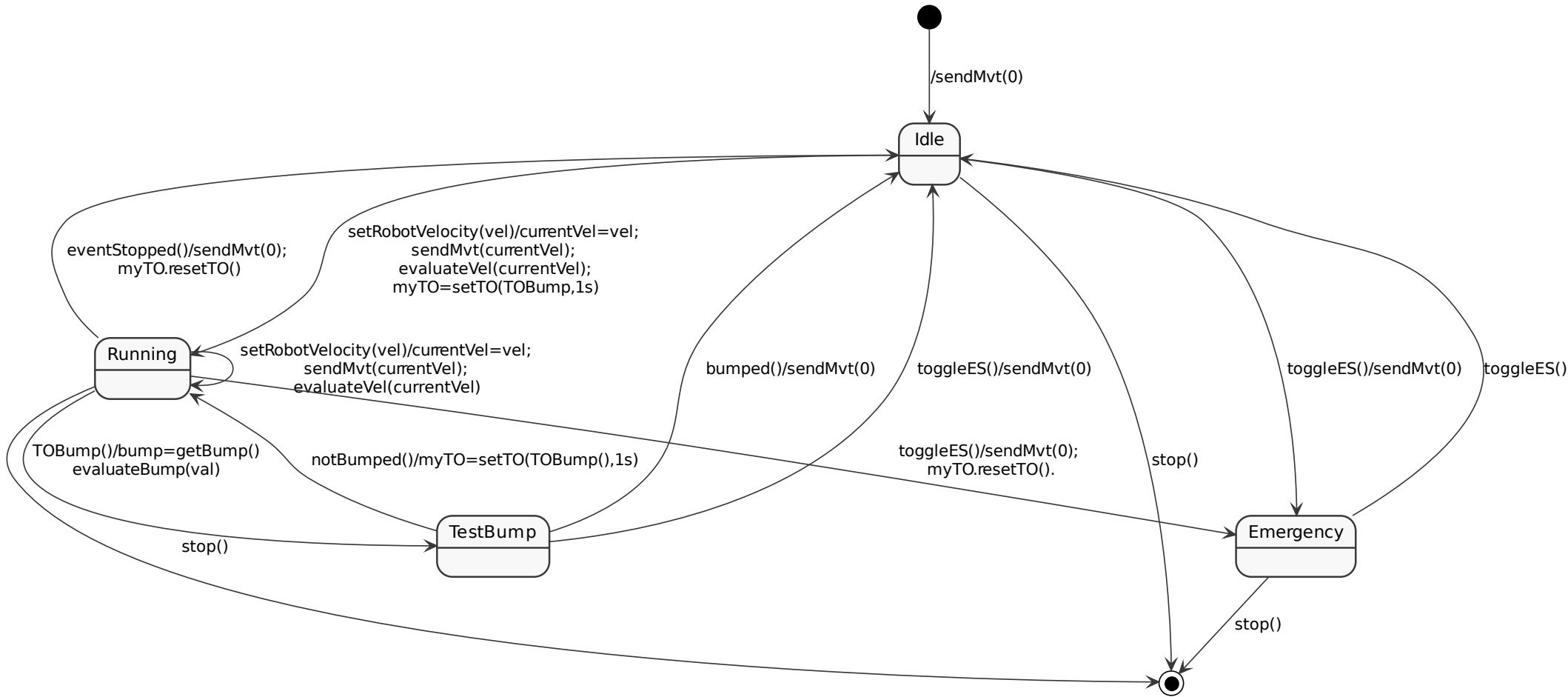


Pilote

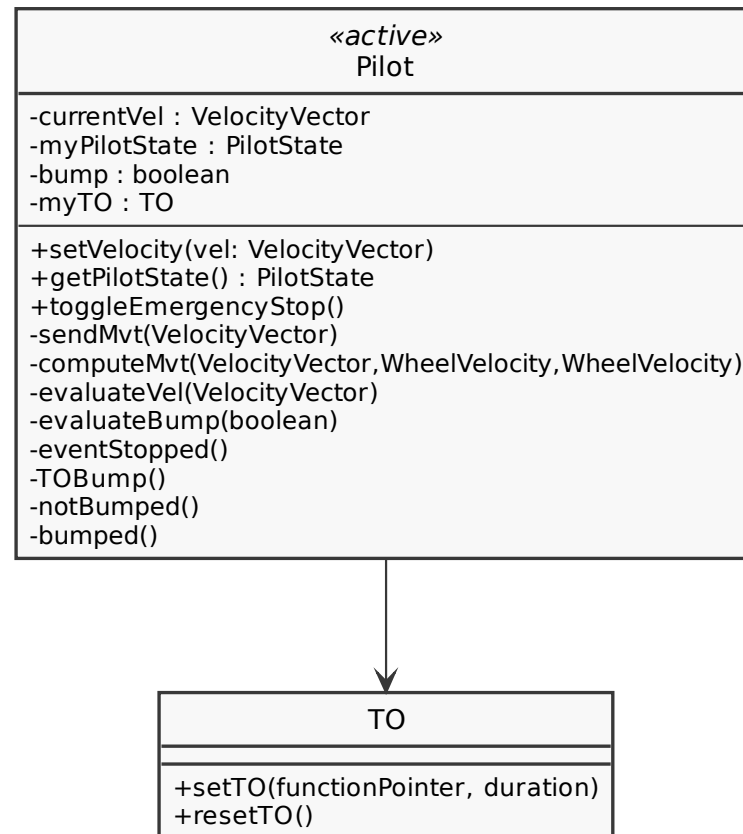
Comportement de Pilote V2,
représenté par un diagramme état-transition



Comportement explicite de Pilote V2,
représenté par un diagramme état-transition
(rarement documenté car fait automatiquement par le codeur, pas par le concepteur)

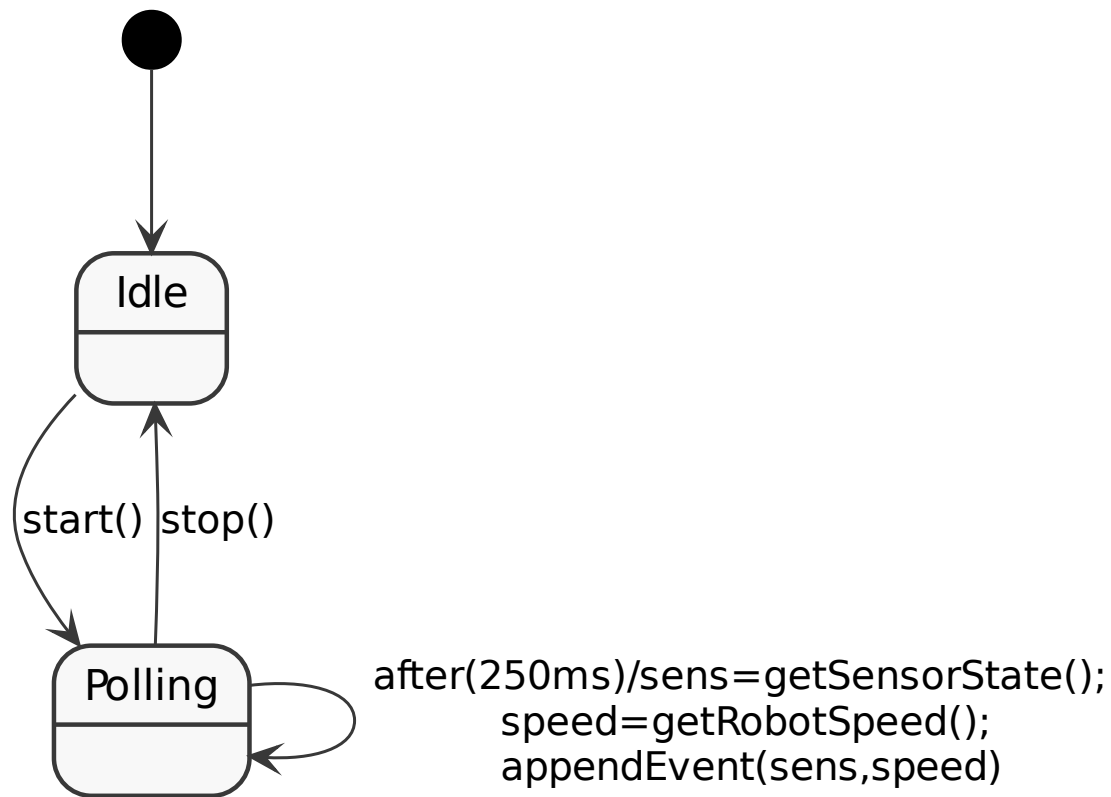


Détail sur Pilote,
(rarement documenté car fait automatiquement par le codeur, pas par le concepteur)



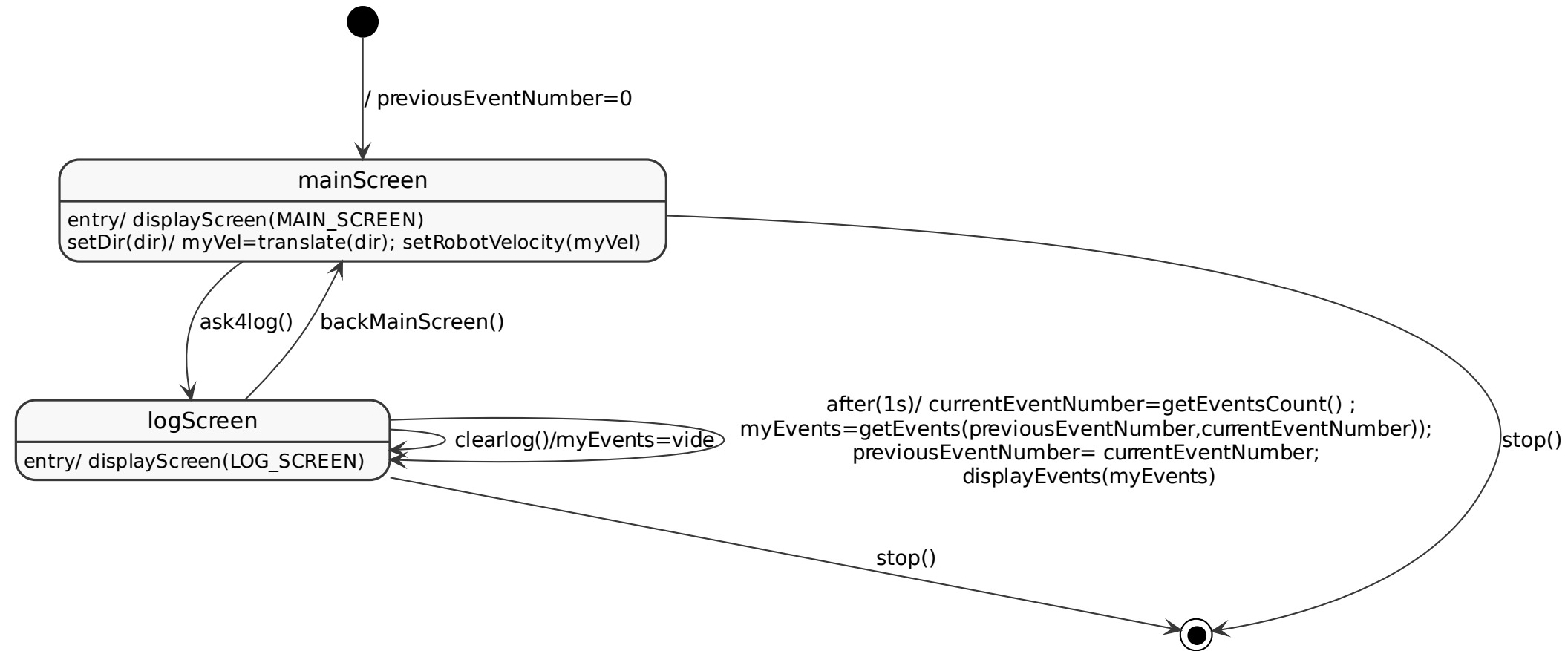
Logger

Comportement de Logger V2,
représenté par un diagramme état-transition



AdminUI

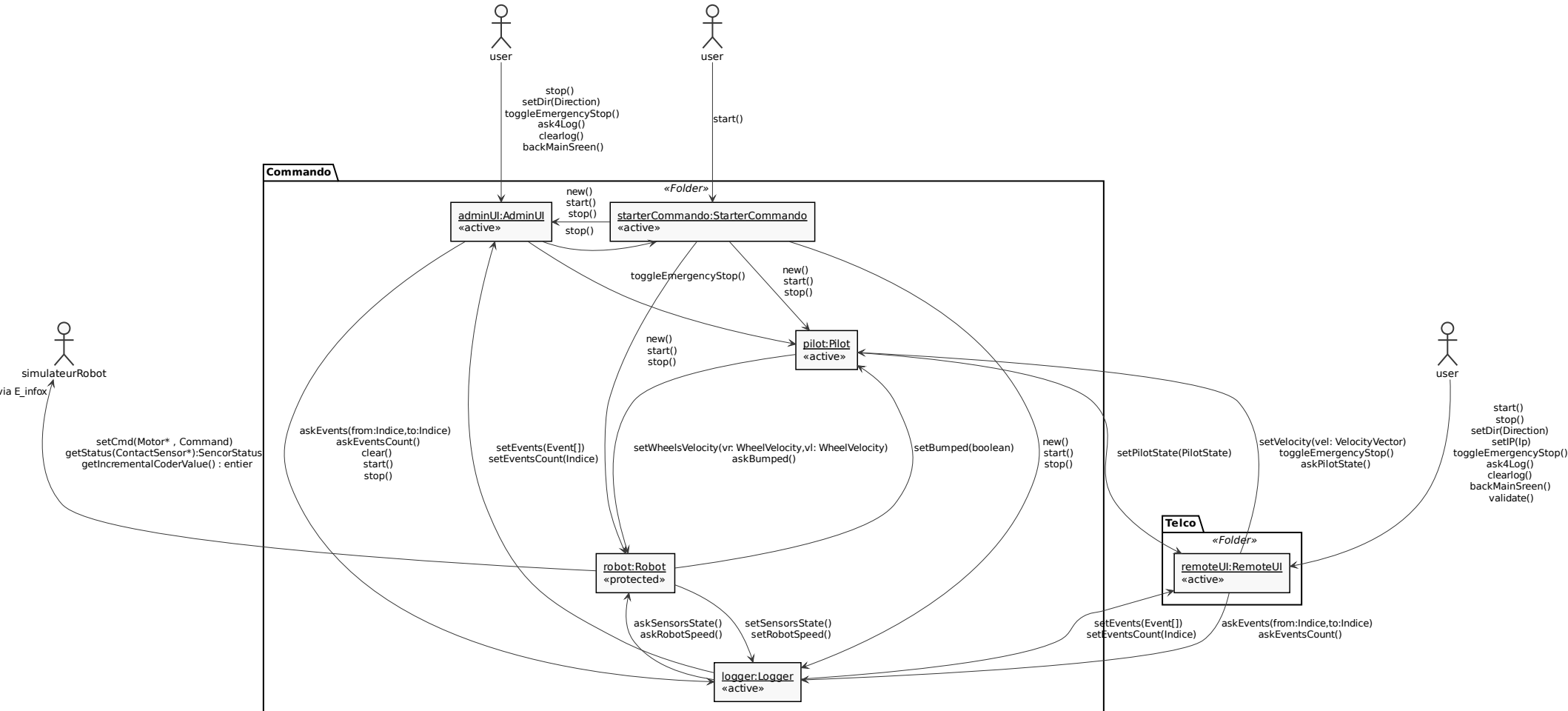
Comportement de AdminUI V2,
représenté par un diagramme état-transition



Passage à la V2.1

- Ajout d'un starter/killer sur Commando
- Passage à des communications asynchrones

Architecture logique Robot V2.1, représenté par un diagramme de communication



Architecture logique Robot V2.1,
représenté par un diagramme non UML "pure"
(un mélange de diagramme à objet et classe, utilisation toutefois souvent tolérée)

