Init\_Capteur(Port, Type\_de\_capteur)

Return un objet oCapteur

Lire\_capteur(oCapteur)

Return valeur capteur

Init\_Moteur(Port)

Return un objet oMoteur

Lire\_Moteur(oMoteur)

Return position Moteur

Ecrire\_Moteur(oMoteur, vitesse, sens)

Return erreur eventuelle