Fonction: traiter les message en provenance du moniteur attendre 'connexion établie' tant que attendre message de inputStream /*Read*/ // traiter le message si message est 'ouvrir communication robot' produire 'ouvrir comRobot' sinon si message est 'démarrer robot sans wd' Fonction : Mettre en place la communication avec le robot produit 'démarrer robot sans wd' finsi attendre 'ouvrir comRobot' fin tant que mettre en place la communication avec le robot si la communication est ok poster messageToMon ACK Fonction: démarrer serveur sinon poster messageToMon NAC lancer serveur fin tant que si échec afficher un message et stopper le programme sinon produire 'serveur démarré' Traiter les Mettre en place la démarrer serveur start messages en communication avec inputStream ouvrir comRobot provenance du le robot moniteur serveur démarré démarrer robot sans wd ouvrir socket connexion établie ordre Etablissement de la connexion Démarrer avec le moniteur robot sans wd réponse Fonction: connecter au moniteur attendre 'serveur démarré' messageToMon appeler AcceptClient et attendre 'ouvrir socket' si ok produire 'connexion établie' Envoyer outputstream message au moniteur Fonction: démarrer robot sans wd attendre 'démarrer robot sans wd' Fonction: envoyer message au moniteur envoyer ordre de démarrer sans wd au robot si l'ordre est ok attendre 'connexion établie' poster messageToMon ACK tant que sinon attendre messageToMon poster messageToMon NAC envoyer le message au superviseur /*Write*/ fin tant que