

argc == 2
サーバー側

ソケットの作成
待受ポートの指定
待受可能宣言
接続待ち

着信

ring_thread
get_call_thread

connected = 0

留守電受け取り

record_voicemail_thread

connected = 1

通話開始

send_thread
recv_thread
getchar_self_thread

