

```
#include <Socket.h>
#include <afficheur.h>
#include <barriere.h>

int main()
{
    Socket barriere("172.20.3.73", 5588);
    bool enHaut, enBas;
    // contrôle de la position de la barrière
    enHaut = isInFDCH(barriere);
    enBas = isInFDCL(barriere);
    // descendre la barrière si elle se trouve en position haute
    if (enHaut) {
        cout << "La barrière est en haut" << endl;
        cout << "La barrière descent" << endl;
        setCommandeSensDescente(barriere);
        cout << "La barriere est en " << endl;
    }
    // monter la barrière si elle se trouve en position basse
    else {
        cout << "La barrière est en bas" << endl;
        cout << "La barrière monte" << endl;
        setCommandeSensMontee(barriere);
        cout << "La barriere est en " << endl;
    }
    // arrêter la communication
    barriere.envoyer("fin");
    cout << "Programme terminé : " << barriere.recevoir() << endl;

    return 0;
}
```