

```
#include <Socket.h>
#include <iostream.h>
#include <string.h>

int main()
{
    Socket barriere("172.20.3.73", 5588);
    bool enHaut, enBas, enEntree, enSortie;

    // descendre la barrière au départ si elle n'est pas en bas
    barriere.envoyer("Barriere:isInFDCL");
    enBas = strcmp(barriere.recevoir(), "bas") == 0;
    if (!enBas) {
        barriere.envoyer("Barriere:setCommandeSensDescente");
        barriere.recevoir();
    }

    while (true)
    {
        // contrôler la présence d'un véhicule en sortie
        do {
            barriere.envoyer("Barriere:isBoucleAval");
            enSortie = strcmp(barriere.recevoir(), "sortie") == 0;
        }
        while (!enSortie);

        // lever la barrière pour permettre la sortie du véhicule
        barriere.envoyer("Barriere:setCommandeSensMontee");
        barriere.recevoir();

        // attendre que le véhicule sorte
        do {
            barriere.envoyer("Barriere:isBoucleAval");
            enSortie = strcmp(barriere.recevoir(), "sortie") == 0;
            barriere.envoyer("Barriere:isBoucleAmont");
            enEntree = strcmp(barriere.recevoir(), "entree") == 0;
        }
        while (!(enSortie && enEntree));
        do {
            barriere.envoyer("Barriere:isBoucleAmont");
            enEntree = strcmp(barriere.recevoir(), "entree") == 0;
        }
        while (enEntree);

        // descendre la barrière une fois que le véhicule est bien sortie
        barriere.envoyer("Barriere:setCommandeSensDescente");
        barriere.recevoir();
    }

    return 0;
}
```