Registres I2C M-BOXE

Commandes I2C:

```
0x00: Mode Interactif
- 0x01 : Mode Roue Libre
- 0x02 : PID Position
- 0x03 : PID Vitesse
- 0x10 : chargement Config depuis l'EEPROM
- 0x11 : Enregistrement Config dans l'EEPROM
- 0x20 : demande config limitBW => 2 bytes
- 0x21 : demande config limitFW => 2 bytes
- 0x22 : demande config offSet => 1 byte
- 0x23 : demande config deadBand => 2 bytes
- 0x24 : demande config kp => 4 bytes
- 0x25 : demande config kd => 4 bytes
- 0x26 : demande config ki => 4 bytes
-0x27:
- 0x28 : demande config currentMaxSet => 1 byte
- 0x29 : demande config ProtectionGoSet => 1 byte
- 0x2A : demande config temperatureMaxSet => 1 byte
- 0x2B : demande config versionCode => => 4 bytes
- 0x2C : demande config infoConfig (15car) => 15 bytes
- 0x2D : demande config skeletonPosition (4car) => 4 bytes
- 0x2E : demande mode Fonctionnement <= 1 byte

    0x00 : Mode Interactif

      o 0x01 : Mode Roue Libre
      o 0x02 : PID Position
      o 0x03 : PID Vitesse
  0x2F: demande Etat => 1 byte
      o 0x00 : initialisation
      o 0x01 : prêt
         0x02 : déplacement en cours
         0x03: en position
          0x10: Erreur suite blocage arbre
          0x11 : Erreur dépassement seuil Courant
          0x12 : Erreur dépassement seuil Température
         0x20 : Erreur carte MC
```

0x30 : Arrêt suite contact FW 0x35 : Arrêt suite contact BW

Registres I2C M-BOXE

```
- 0x30 : envoi config limitBW <= 2 bytes
- 0x31 : envoi config limitFW <= 2 bytes
- 0x32 : envoi config offSet <= 1 byte
- 0x33 : envoi config deadBand <= 2 bytes
- 0x34 : envoi config kp <= 4 bytes
- 0x35 : envoi config kd <= 4 bytes
- 0x36 : envoi config ki <= 4 bytes
- 0x37:
- 0x38 : envoi config currentMaxSet <= 1 byte
- 0x39 : envoi config ProtectionGoSet <= 1 byte
- 0x3A: envoi config temperatureMaxSet <= 1 byte
- 0x3B : envoi config versionCode <= 4 bytes
- 0x3C: envoi config infoConfig (15car)<= 15 bytes
- 0x3D : envoi config skeletonPosition (4 car)<= 4 bytes
- 0x3E : envoi mode Fonctionnement <= 1 byte
      o 0x00 : Mode Interactif
      o 0x01: Mode Roue Libre
      o 0x02 : PID Position
      o 0x03 : PID Vitesse
- 0x40 : demande position <= 2 Bytes
- 0x41 : demande vitesse <= 1 Byte
- 0x42 : demande courant <= 1 Byte
- 0x43 : demande température <= 4 bytes
- 0x44 : demande protection <= 1 Byte
- 0x45 : demande PORTD <= 1 Byte
- 0x46 : demande valeur Analogique PINA2 <= 2 bytes
- 0x47 : demande valeur Analogique PINA3 <= 2 bytes
- 0x50 : Consigne Position => 2 bytes
```

- 0x51 : Consigne Vitesse => 1 byte