

→ for m in ctrl.motors:
print m.position_raw (ou position)

→ for m in ctrl.motors:
print m.complout (ou si on est en mode "man")

→ for m in ctrl.motors:
○ print m.speed (affiche la vitesse)
○ m.speed = 50 (change la vitesse)
○ m.position = 150 (change la position)

1 rpm = 6 deg/s

vitesse max des moteurs (sans feedback): 59 rpm

m.goal.position: endroit où on sauvegarde la future position.

interests = vitesse, position, torque
max-torque

Motors ID	OK?	MIN	MAX
1	✓		15
2	✓		16
3	✓		17
4	✓		18
5	✓		
6	✓		
7	✓		
8	✓		
9			
10			
11			
12			
13			
14			
15			