# memo reseau:

configuration dhcp (192.168.1.5)

option domain-name "projet-robotic.org";

default-lease-time 600;

max-lease-time 7200;

authoritative;

subnet 192.168.1.0 netmask 255.255.255.0 {

range 192.168.1.20 192.168.1.100;

host tablette { hardware ethernet 00:0d:e0:6f:01:ce; fixed-address 192.168.1.19; deny booting; }

host niryo\_ned2 { hardware ethernet e4:5f:01:8e:84:87; fixed-address 192.168.1.10;}

host afficheur { hardware ethernet 00:80:a3:ba:2f:72; fixed-address 192.168.1.17; }

host VM-Windows11 { hardware ethernet 08:00:27:92:58:51; fixed-address 192.168.1.18; }

host X332 { hardware ethernet 00:0c:c8:03:cf:4b; fixed-address 192.168.1.16; }

}

# memo Niryo :

registre ajouter par zackari:

input register(fonction 4 modbus):

**301 = collision (0 = pas de collision)(booléen)**

**410 à 417 = température moteurs (en int)**

**418 à 425 = voltages moteurs (multiplié par 1000 avec 3 chiffres après la virgule)**

**426 à 434 = erreurs moteurs (0 = pas d’erreur)(booléen)**

**id outils address 200 = (11 à 14 gripper 1 à 4)(1 = calibration tip)(30 = electromagnet) (31 vacuum pump)**

limites des axes en radians:

join 1-Base[de -2,860 à 2,900]

join 2-Shoulder [de -1,820 à 0,600]

join 3-Elbow [de -1,290 à 1,540]

join 4-Forearm [de -2,080 à 2,070]

join 5-Wrist [de -1,910 à 1,910]

join 6-Hand [de -2,510 à 2,520]