

ylo2_hardware_interface

- 1 – lit les données moteur, et power-board les envoie au topic, puis alimente les variables fault, volt...
- 2- souscrit aux ordres du contrôleur de marche,
- 3 - vérifie s'il peut les envoyer aux moteurs (security),
 - a - envoie les ordres aux moteurs, ou,
 - b – n'envoie pas.

Security :

- motors faults, temp
- power board faults, low voltage
- robot up and ready to walk.

Position robot au sol :

joints, de 1 à 12, FL, FR, HL, HR

-0.35561442375183105, 0.40583109855651855, -0.004954029805958271,
0.36349815130233765, -0.4002116024494171, -0.006652845069766045,
-0.3591417372226715, 0.3884891867637634, 0.004516610410064459,
0.36022767424583435, -0.3991541564464569, 0.00586955901235342

soit : -0.36, 0.40, -0.0, / 0.36, -0.40, -0.0, / -0.36, 0.40, 0.0, / 0.36, -0.40, 0.0

