







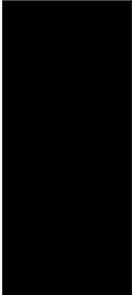
## 1. Matériel

<

<

## 2. Objectif

## 3. Câblage du moteur











## 5. Trame CANopen pour mouvement absolu



BYTE







