

# Setup de Comunicação/Network

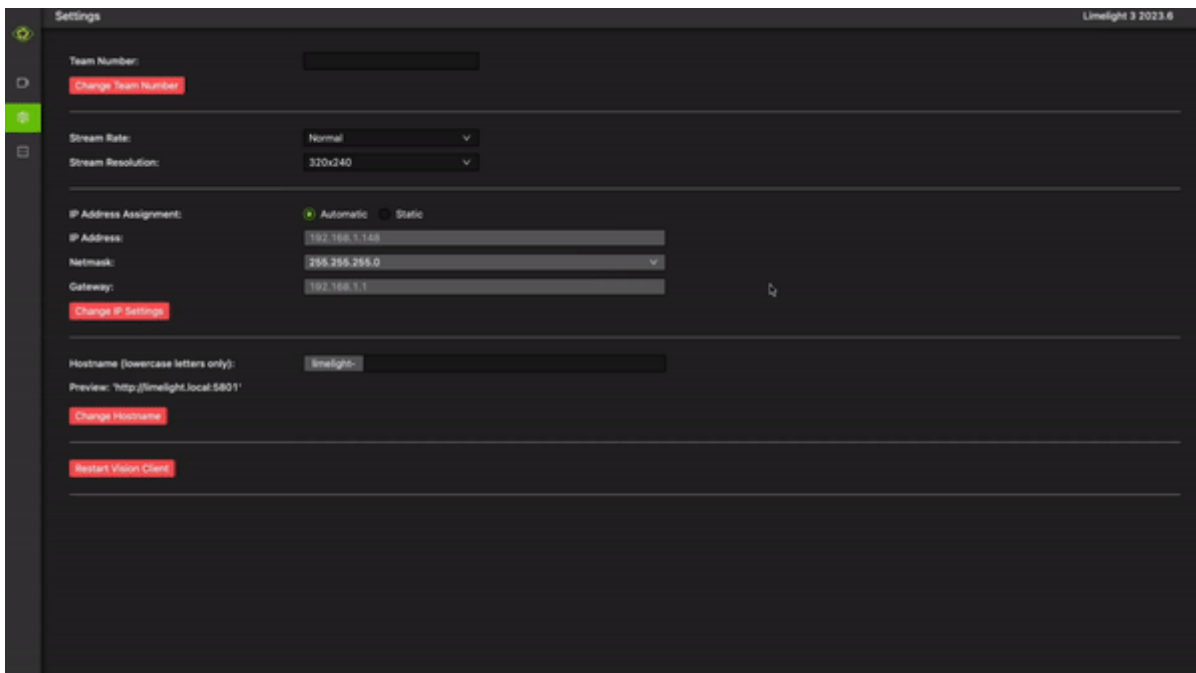
---

Nós recomendamos fortemente seguir as instruções de IP estático para confiabilidade durante eventos. Siga estes passos antes de começar:

- Vá em adicionar/remover programas no Windows e procure por "bonjour"
- Quantos itens você vê?
  - Se houver dois (2) itens com "bonjour" em seus nomes, desinstale "bonjour print services"
  - Se não houver (0) itens com "bonjour" em seus nomes, instale bonjour da nossa página de Downloads.
- Reinicie seu Limelight/Robô e computador.
- Baixe a Ferramenta de Localização do Limelight da página de [Downloads](#)

## Definir Número da Equipe

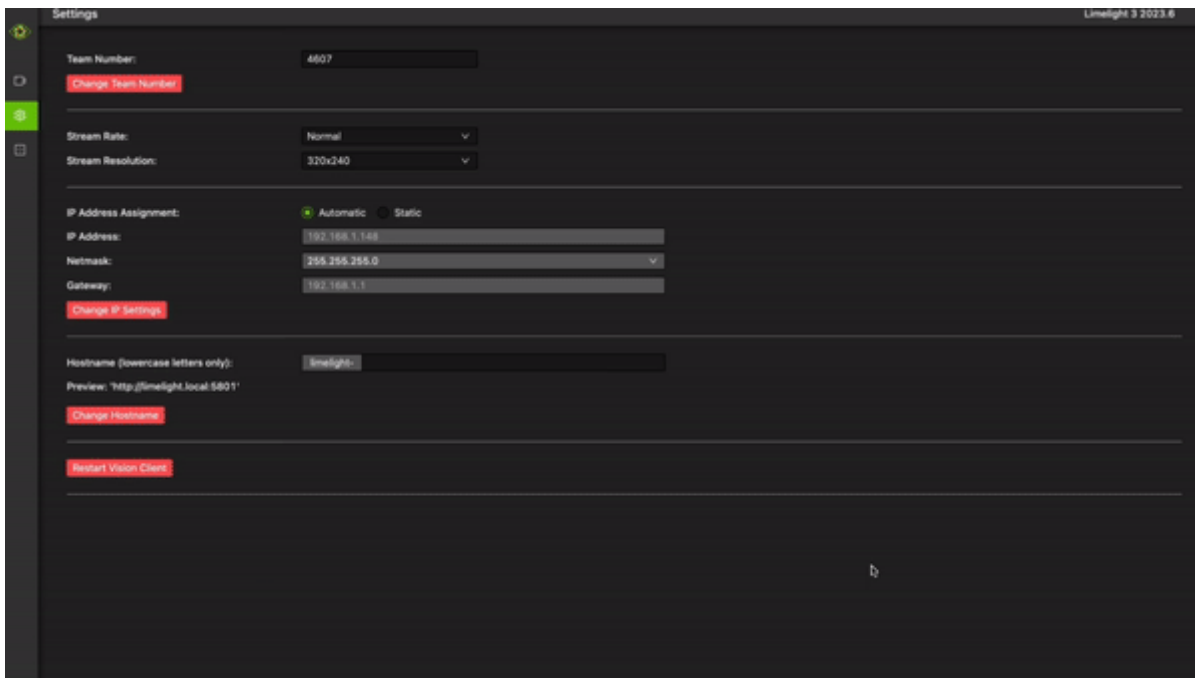
- Ligue o seu robô e conecte seu computador à rede do seu robô.
- Após o seu Limelight piscar seus LEDs verdes, abra a Ferramenta de Localização do Limelight e procure pelo seu Limelight ou navegue para <http://limelight.local:5801>. Este é o painel de configuração.
- Navegue até a aba "Configurações" no lado esquerdo da interface.
- Insira o número da sua equipe e pressione o botão "Atualizar Número da Equipe".



# Definir Endereço IP

## Endereçamento Estático

- Mude o seu "Atribuição de IP" para "Estático".
- Defina o endereço IP do seu Limelight para "10.TE.AM.11".
- NOTA: Equipes com zeros precisam prestar atenção especial:
  - A equipe 916 usa 10.9.16.xx,
  - A equipe 9106 usa 10.91.6.xx
  - A equipe 9016 usa 10.90.16.xx
- Defina a Máscara da Sub-rede para "255.255.255.0".
- Defina o Gateway para "10.TE.AM.1".
- Clique no botão "Atualizar".
- Dê ao seu roboRIO o seguinte endereço IP estático: "10.TE.AM.2"
- Recicle a energia do seu robô.
- Agora você poderá acessar o seu painel de configuração em 10.TE.AM.11:5801, e a transmissão da sua câmera em 10.TE.AM.11:5800.



# Endereçamento Dinâmico

- Mude sua "Atribuição de IP" para "Automático".
- Clique no botão "Atualizar".
- Reinicie o Robô.
- Você pode continuar acessando seu painel de configuração em <http://limelight.local:5801>, e sua transmissão de câmera em <http://limelight.local:5800>

Conecte o cabo USB-C apenas durante a gravação de imagem. O Limelight entra em um modo especial de flash enquanto o cabo microUSB está conectado. Você não será capaz de acessar a interface web enquanto o Limelight estiver em modo flash.

## Por que recomendamos o uso de um endereço IP estático?

Primeiro, isso reduz vários segundos do tempo de inicialização do Limelight. Segundo, as equipes historicamente tiveram problemas em campos FRC reais e com firmwares de rádio de eventos.

Recomendamos configurar endereços IP estáticos no seu robo-rio e driverstation também. As configurações de rede para usar em todos esses dispositivos podem ser encontradas perto da metade inferior desta [página web](#).

## Como eu reseto o endereço IP?

Após o seu Limelight iniciar, segure o botão de configuração por 10 segundos. Na próxima vez

que o Limelight iniciar, sua configuração de rede será redefinida para endereçamento dinâmico.

# Antes de se Conectar ao Campo

- Configure um IP estático para o seu laptop.
  - IP: 10.TE.AM.5
  - Máscara de Sub-rede: 255.0.0.0
  - Gateway: 10.TE.AM.1
- Configure um IP estático para o seu RIO.
  - IP: "10.TE.AM.2"
  - Máscara de Sub-rede: 255.255.255.0 <- NOTE A DIFERENÇA AQUI
  - Gateway: 10.TE.AM.1
- Dê as suas Limelights nomes de host únicos (se estiver usando vários).
- Dê as suas Limelights configurações de IP estático únicas.
  - Comece sempre com endereços ".11" e vá subindo. (10.9.87.11, etc.)
  - O uso de outros endereços pode causar mau funcionamento das suas unidades quando conectado ao FMS.
  - IP: "10.TE.AM.11"
  - Máscara de Sub-rede: 255.255.255.0
  - Gateway: 10.TE.AM.1

Nota: Equipes com zeros precisam prestar atenção especial:

- A equipe 916 utiliza 10.9.16.xx
- A equipe 9106 utiliza 10.91.6.xx
- A equipe 9016 utiliza 10.90.16.xx

---

Revisão #3

Criado 14 dezembro 2023 21:14:16 por Luca Carvalho

Atualizado 15 dezembro 2023 10:39:18 por Enzo