机器人上电默认为{位置模式}

【Back】紧急停止-{位置模式}

【Start】开启电机通信,开启 IMU,标定电机零点(机器人必须处于紧急停止状态并且关节被标定杆固定不动)(上电自动启动无需操作)

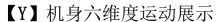
【LB】进入{位置模式}(力矩进入位置模式会有一定抖动)

【RB】进入{力矩模式} (需要在基本运动之后)

【A】停止运动-电机上力

【B】站立归位

【X】模式切换: {初始模式}->{腿式}->{轮式}->{初始模式}



【Y+LT/RT】跳跃运动{位置模式} (测试阶段, 勿用)



LLI/KI 有加蓝门 KROCK_D 上 上 色幼的取入值记例, 交 的			
按键和摇杆	{初始模式}	{腿式}{力矩模式}	{轮式}{力矩/位置模式}
【基本】	上/左/右:站立下:下蹲	上下:前进后退左右:左转右转	选择 rock 运动模式 上: 葫芦步{力矩/位置模式} 下: 3+1 步{力矩/位置模式} 左: PACE 步{力矩模式} 右: TROT 步{力矩模式}
【ROCK_A】		上下:前进后退 左右:左转右转	上下:前进 左右:左转右转
【ROCK_B】		上下:前进后退 左右:左移右移	上下:前进 左右:左转右转
工学 5. 由知处提供:			

正常上电初始操作:

- 1) 将机器人机械固定标定模式;
- 2) 启动电机电源
- 3) 启动主控和感知系统电源
- 4) 等待系统自检,如果自检成功,电机自动上电(具有电流工作声音)
- 5) 去除标定杆
- 6) 手柄:【B】站立模式(此时机器人进入正常工作位置模式)
- 7) 此步骤为演示建议步骤:【X】切换至腿式,【RB】进入力矩模式->>>>>

故障报错:

- 1) 此时所有应该全部失能,机器人趴在地上,将腿放置合适的趴下位置
- 2) 手柄:【A】停止运动(若此时电机正常上力,恢复正常;否则需要调试)
- 3) 手柄:【B】站立模式(此时机器人进入正常工作位置模式)

