

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】机身六维度运动展示

【Y+LT/RT】跳跃运动{位置模式}（测试阶段，勿用）

【LT/RT】增加摇杆【ROCK_A】【ROCK_B】上下运动的最大值比例，复用按钮



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

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）