**步态**

步态构造函数：

头文件：#include <RobotisOp2GaitManager.hpp>

函数：RobotisOp2GaitManager(webots::Robot \*robot, const std::string &iniFilename);

改变步态参数办法：

头文件：#include <RobotisOp2GaitManager.hpp>

函数：

void setXAmplitude(double x);

void setYAmplitude(double y);

void setAAmplitude(double a);

void setMoveAimOn(bool q);

void setBalanceEnable(bool q);

X影响足步向前的长度，它可以取-1到1之间的任何值。

Y影响到侧方向的足部长度，它可以取-1到1之间的任何值。

A影响步态的角度，也允许机器人在行走过程中旋转，它可以取0到1之间的任何值。

如果MoveAimOn被设置，它允许机器人通过旋转的感觉旋转物体，它可以用来旋转一个球来把它踢向正确的方向。

如果设置了平衡器，陀螺仪就会在控制回路中使用，使行走步态更加稳健。

**动作**

做出动作

头文件：#include <RobotisOp2MotionManager.hpp>

函数：void playPage(int id);

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **page number** | **page title** | **brief description of page** | **notes** |
| 1 | init | DARWIN-OP initial standing pose |  |
| 4 | hi | DARWIN-OP bowing greet |  |
| 12 | rk | DARWIN-OP doing a right kick (from Soccer mode) |  |
| 13 | lk | DARWIN-OP doing a left kick (from Soccer mode) |  |
| 15 | sit down | DARWIN-OP on its knees |  |
| 23 | d1 | DARWIN-OP "yes, go!" (from Interactive mode) |  |
| 24 | d2 | DARWIN-OP "wow!" (from Iteractive mode) |  |
| 27 | d3 | DARWIN-OP "ooops!" (from Interactive mode) |  |
| 38 | d2 | DARWIN-OP "bye bye" (from Interactive mode) | starting page |
| 41 | talk2 | DARWIN-OP "introduction" (partial, from Interactive mode) | starting page |
| 54 | init | DARWIN-OP "clap please" (from Interactive mode) | starting page, excludes page 57 |

关于playpage（）的补充

图片包含 文字

已生成极高可信度的说明