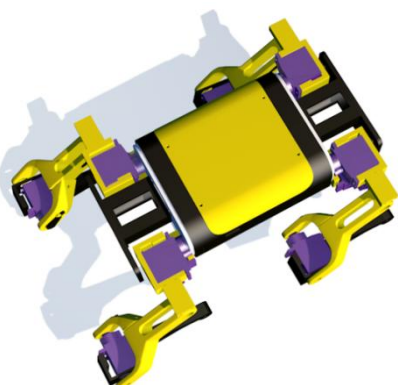


WOOF DOG™ 四足机器狗蓝牙遥控 APP（V2.3）使用说明



当前版本 APP 支持功能如下：


WALK 步态/后退步态/TROT 步态/平移步态/姿态控制

APP 界面及对应功能如下图：



具体操作

1. 第一次使用蓝牙遥控 APP 前，首先打开四足机器狗的开关，打开手机蓝牙设置，搜索 WoofDogV2.3 蓝牙设备，连接配对。（*仅在第一次使用时需要此步骤*）

2. 安装好蓝牙遥控 APP 后，点击  图标打开程序,然后点击遥控 APP 上的连接按键，会弹出蓝牙列表，选择已配对的 WoofDogV2.3 设备，你将会看到连接按键变成深灰色，此时蓝牙设备已连接。至此，你就可以通过四足机器狗蓝牙遥控 APP 操控你的四足机器狗了！

按键特别说明:

1. **开始**键/ **停止**键，这里的开始/停止是控制 PCA 舵机驱动板，使舵机上电/卸力。在机器狗遇到障碍，舵机卡住时，可以按停止键使舵机卸力，保护舵机不被烧毁。在按下停止键后，再按其他控制键四足机器狗是没有反应的，此时需要按开始键，舵机会恢复站立姿态。
2. **TROT** 键/**WALK** 键/左右平移键需一直按住才会动作，当按键松开后，机器狗就会停止。
3. 校准按键 这个一般在调试四足机器人时使用，按下校准键，四足机器人会成校准姿态，此时四条大腿应各身体垂直，小腿和大腿垂直，成如下姿态。如果不是这个姿态，我们需要通过修改程序里面的参数以使机器狗成此姿态。（**小窍门**：如果角度相差较大，可以先拆下舵机臂，调整到近似此姿态再在程序里面调整。）
4. 该版本加入了滑动条无级变速功能，按住 **TROT** 或是 **WALK** 键，调节步频可调节快慢，调节步距就是调节每一步的距离，当步距为 **0** 时，原地踏步，当步距为**负数**时则是后退！

(调节步频时，请小心你的舵机，因 MG90S 舵机品质问题，不宜长时间使用高频步态!)

5. 升级按键功能，是供 OTA 升级使用；
6. 自动功能为超声避障功能，串口命令为 103。