

首先要通过蓝牙与 XGO 相连

① 点击齿轮，选择以开发者身份运行。



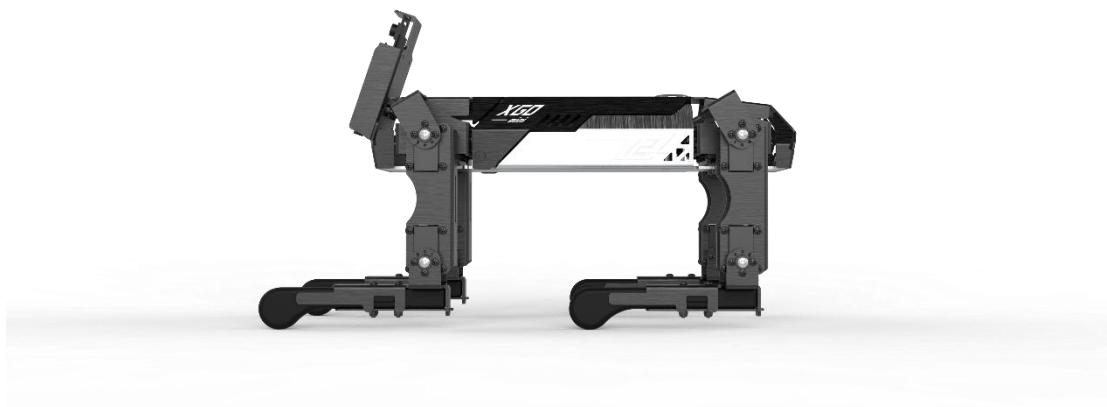
② 点击标定界面



③ 点击开始进入标定模式，此时舵机会卸载



④ 将机器狗摆至如下所示的位置，肩部、大腿各呈 90 度，小腿贴地。



⑤ 点击完成标定，机器狗在三秒后会恢复到初始位置