

H1 교육용 비디오

부팅 프로세스

1단계: 서스펜션 H1

안전을 위해 H1을 걸 때 렉를 이용해 주세요.



2단계: 배터리 팩 설치

설치 방향에 주의하면서 기체 측면에서 배터리 슬롯에 배터리 2개를 삽입합니다. 전원 스위치 키가 위를 향하고 있습니다. 배터리 인터페이스와 버클이 손상되지 않도록 강제로 누르지 마십시오. "딸깍" 소리가 나면 배터리 팩 장착이 완료된 것입니다.



3단계: 신체 배치

H1의 팔을 한계 위치까지 내전시킨 다음 팔을 수직으로 내립니다. 동시에, 사진처럼 앞발을 한계까지 들어올려주세요.



※주의※

H1의 상지 및 발목 관절은 전원이 켜진 위치를 기준으로 영점 위치를 설정합니다. 위치가 올바르게 않으면 관절이 0에서 벗어나 비정상적인 움직임이 발생합니다.

4단계; 시작

두 배터리의 전원 버튼을 동시에 한 번 짧게 누른 후, 전원 버튼을 2초 이상 길게 누르면 두 배터리 모두 동시에 전원이 켜집니다.



5단계: 성공적으로 부팅 완료

전체 부팅 프로세스는 약 2분 동안 지속됩니다. 발목이 한계점에 도달하는 소리가 들리면 초기화가 성공한 것입니다. 약 30초 동안 기다린 후 리모콘 L1+A를 눌러 댐핑으로 들어가 제어 잠금을 해제한 다음 R2+X를 눌러 준비 상태로 들어갑니다. 이때 H1 자세는 아래 그림과 같습니다.



6단계: 서스펜션 로프 하강

서스펜션 로프를 내린 후 H1의 발이 땅에 닿도록 합니다. 다시 리모컨의 R2+X를 누르세 . 이때 제어 프로그램이 시작되고 H1은 준비 상태에서 모션 상태로 들어가고 H1은 제자리에서 이동하기 시작합니다.



7단계: 행잉 로프 제거

H1 움직임이 안정화되면 후크를 완전히 풀 수 있습니다. 이때, 리모컨의 좌우 조이스틱을 조작하여 H1의 움직임을 제어할 수 있습니다. 리모컨의 START를 눌러 H1을 제어하여 서 있는 상태와 걷는 상태 사이를 전환하세요.

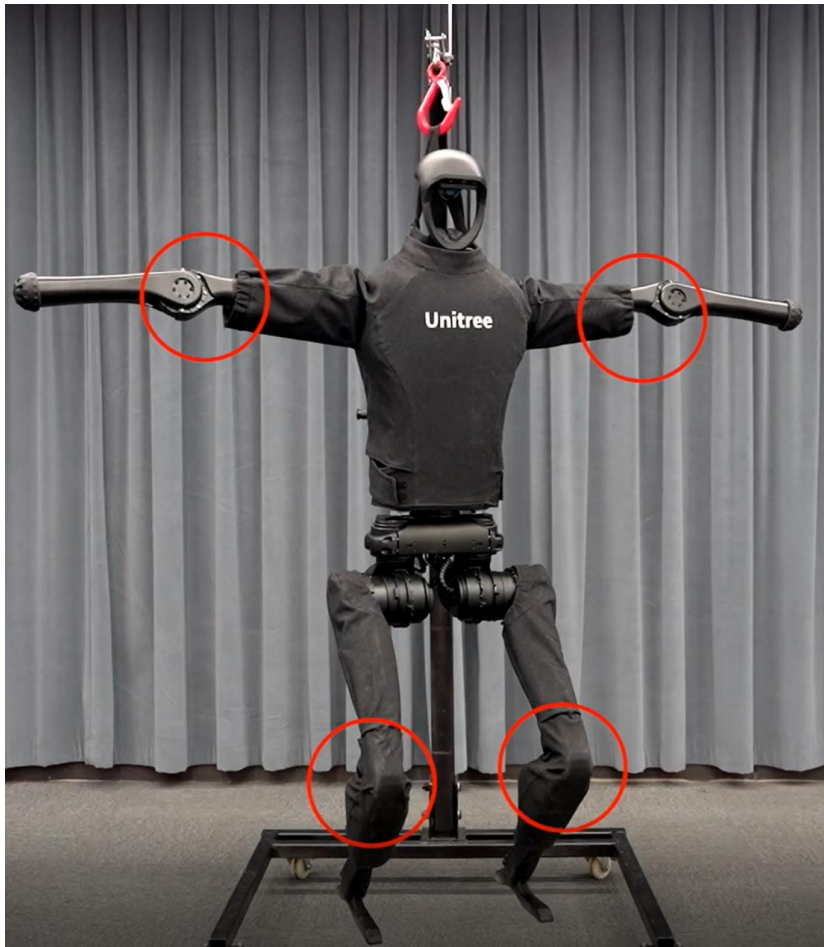
※주의※

비상 정지: H1이 예상치 못한 상태에서 L1+A를 누르면 H1이 damping mode로 들어가 천천히 땅으로 떨어집니다.



개발 모드

H1이 서스펜션 상태와 댐핑 상태에 있을 때 리모컨의 L2+R2 키 조합을 동시에 누르면 H1이 개발 모드로 들어갑니다. 이때 L2+A를 누르면 H1이 위치 모드로 들어가 특정 진단 자세를 취합니다.



L2+B를 다시 누르면 H1이 댐핑 상태로 들어갑니다. 이 프로세스는 H1이 개발 모드에 성공적으로 진입했는지 확인하거나 하드웨어 문제 해결에 사용될 수 있습니다. 이 시점에서 SDK를 사용하여 개발 및 디버깅을 시작할 수 있습니다.



※주의※

현재 시스템 버전에서는 H1을 켜면 리모컨을 조작하지 않아도 내장된 모션 제어 프로그램이 자동으로 시작됩니다. 프로그램은 주기적으로 0 속도로 명령을 보냅니다. 그러나 이 상태에서 기본 개발에 SDK를 사용하면 명령 충돌이 발생하여 H1이 지터링될 수 있습니다.

따라서 개발 및 디버깅을 위해 SDK를 사용해야 하는 경우 잠재적인 명령 충돌을 피하기 위해 H1이 개발 모드에 진입하여 모션 제어 프로그램이 명령을 보내는 것을 중지하는지 확인하십시오. L2+A를 눌러 개발 모드에 진입했는지 확인할 수 있습니다.

L2+A를 누른 후의 동작이 안내 영상과 일치하지 않는 경우 L2+R2를 여러 번 눌러 개발 모드로 들어가도록 하세요

종료 프로세스

H1을 후크에 다시 연결합니다. 로프가 H1에 장력을 가한 후 L1+A를 누르면 H1이 다시 댐핑 모드로 들어갑니다. H1이 댐핑 모드에 있을 때 배터리 전원 버튼 2개를 동시에 길게 눌러 안전하게 종료하거나 L2+R2를 눌러 개발 모드로 들어가거나 R2+X를 눌러 준비를 다시 시작할 수 있습니다.

