

# IMU Calibraion

- L2+A 두 번 누르기
- L2+B 눌러서 댐핑상태
- L1+L2+START 동시에 눌러주세요.
- L2+B 세 번 눌러주세요. 다리가 부드러운 상태입니다.
- C-Type USB를 pc와 Go1에 연결해주세요.



- xcom에서 roll pitch yaw 값을 보면서 0에 가깝게 해주세요.

```
// ***** // Motor lose connect
([ ]/100ms): FR  0  0  0  ;    1  0  1 ; Joint-> -0.4008  1.1555  -
2.8122 FL  0  0  0  ;    1  0  1 ; Joint-> -0.3144  0.5586  -2.7689
RR  0  0  0  ;    1  0  1 ; Joint-> -0.3306  1.2215  -2.8010 RL  0
0  0  ;    1  0  1 ; Joint-> -0.3445  1.1831  -2.7969 IMU Roll
= 1.2989, Pitch = -1.3588, Yaw = -2.7737 : [FR_] = 141.50, [FL_] =
135.00, [RR_] = 123.50, [RL_] = 2.00 GamePad CMD:: 0.00, 0.00, 0.00
RobotVersion  = 400 Firmware_version = 1000200420 HardwareVersion = 1000200420
SPI MotionCMDRxCRCErrror = 1 IMU Temp = 79.56 Motor Temp!! MotorID:6 42.000000 'C
```

- L2+B를 누른 다음 3분 동안 유지해주세요.
- Go1를 다시 켜다가 키면 IMU Calibration이 업데이트 됩니다.

# LEG Calibraion

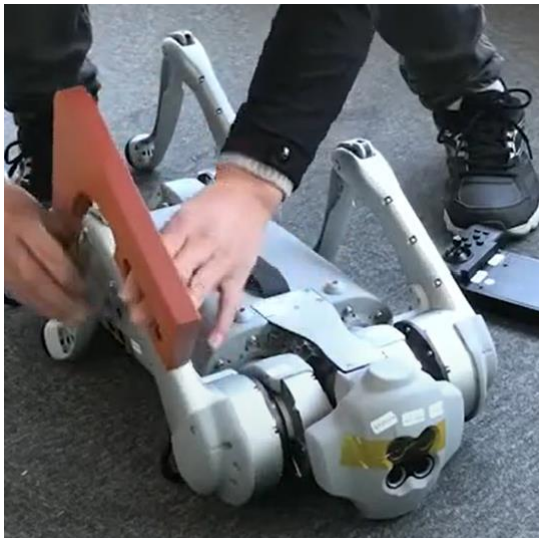
- L2+A 두 번 누르기
- L2+B 눌러서 댐핑상태
- L1+L2+START 동시에 눌러주세요.
- L2+B 세 번 눌러주세요. 다리가 부드러운 상태입니다.
- 사진처럼 다리를 모아주세요.



- L2+B2를 눌러주세요. 사진처럼 다리가 열립니다.



- 각도기를 이용하여 아래 사진처럼 만들어 주세요.



-아래 사진의 상태에서 1,2,3을 순차적으로 눌러주세요.

1. L1+L2

2. L2+R1

3. L1+R1+R2

- 위의 1,2,3을 눌렀으면 Go1을 다시 꺾다가 켜주시면, calibration 이 업데이트 되어 joint의 값이 변경 됩니다.

아래는 참고 동영상입니다.

[https://www.youtube.com/watch?v=cOuoeAt8ka4&list=PLGhHq8nB\\_7DWfHPrebqciLoCWMKQAO-](https://www.youtube.com/watch?v=cOuoeAt8ka4&list=PLGhHq8nB_7DWfHPrebqciLoCWMKQAO-)

6j&index=6