

QRoSS V マニュアル

- (1) 安定化電源の電圧を 7.4[V], 電流値を 2.5[A]に設定
- (2) Tera Term を起動
シリアル接続を選択, [設定]→[シリアルポート]でボー・レートを「115200」に設定
- (3) 接続が出来たら安定化電源の電源を ON にして, Tera Term で「c」を押して動作開始
(電源を入れた後は, 必ず c の脚格納コマンドから開始する)
- (4) あとはコマンドリストの動作を自由に
- (5) なにかあったらすぐに安定化電源を OFF に
- (6) コマンド一覧(some_walk)
脚の格納 : 「c」
脚の展開: 「o」
反転動作(機体を回転)こっちメイン: 「1」 → 「2」 → 「3」
立ち上がり動作(上下反転で立つ動作): 「4」 → 「5」 → 「6」
クロール歩容 : 「w」