

## 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  
クロール歩容とトロット歩容を切り替えるときは，いったん「c」で脚を格納し，それぞれの専用の脚展開コマンドで脚を展開し歩行
- (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:「1」(数字のいち)  
クロール歩容：「k」  
左旋回：「l」(アルファベットのエル)  
右旋回：「r」  
回転姿勢：「p」  
十字歩容：「q」  
脚の展開(トロット歩容をする場合はこちらの展開):「2」  
→ トロット歩容：「t」