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

1. 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)

1. 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

1. なにかあったらすぐに安定化電源をOFFに
2. 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」