Para ajustar los parámetros de caminado para el robot Bioloid utilizando el software Humanoid Interact, es necesario utilizar en controlador CM-530 e instalar el firmware adjunto; para compilar este firmware es necesario instalar el compilador winarm non eabi como se describe en: <http://forums.trossenrobotics.com/showthread.php?6039-Math-h-lib-with-Bioloid-CM-530-and-C>; instalar el software de <https://launchpad.net/gcc-arm-embedded/+download> y agregar al path la localización de la instalación correspondiente: C:\Program Files (x86)\GNU Tools ARM Embedded\4.8 2014q2\arm-none-eabi\bin.

Además es necesario utilizar el zigbee zig-100 para la conexión y la librería correspondiente a la versión de Windows: <http://support.robotis.com/en/techsupport_eng.htm>, y colocar la librería descomprimida dentro de la carpeta functions de humanoid interact. Para que la librería de zigbee funcione es posible que sea necesario instalar el compilador adecuado utilizando mex –setup.