

使用说明

助力上电默认开启，穿戴好开启电源。

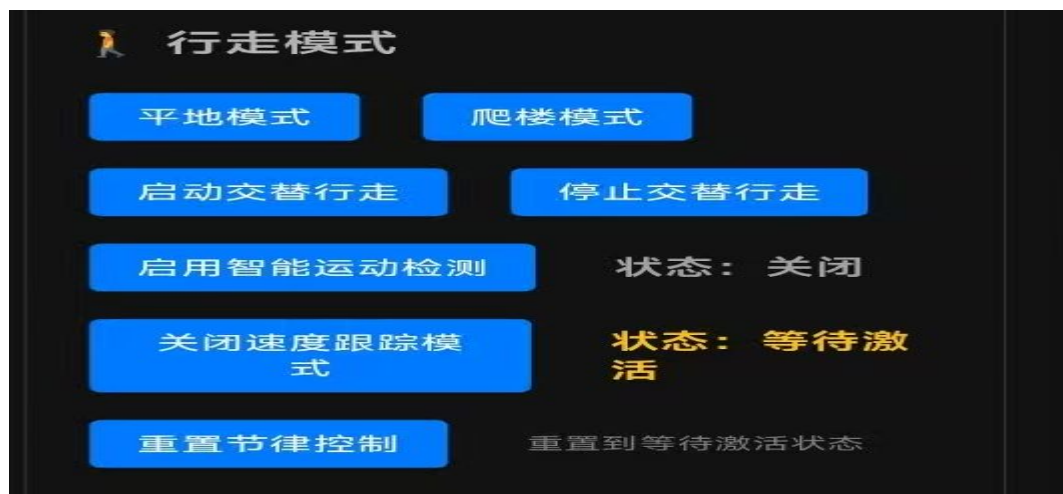
手机的 wifi 界面找到 ESP32_Exoskeleton 使用密码 12345678 连接

打开浏览器 输入 192.168.4.1

反应电机的状态信息，自动更新数据。



助力的模式 默认开启的是速度跟踪模式。



手动控制电机。

 运控参数设置

电机1位置(rad):

电机1速度(rad/s):

电机1力矩(Nm):

电机1 Kp:

电机1 Kd:

电机2位置(rad):

电机2速度(rad/s):

电机2力矩(Nm):

电机2 Kp:

电机2 Kd:

更新参数

交替行走模式参数设置。

交替间隔：抬腿的频率，即两条腿交替的频率。

速度 X 和 Y：X 为抬腿的速度，Y 为压腿的速度。值越大速度越快，力量越大。

电流限制：无效参数。

前馈力矩：增加力量的大小在不改变速度的条件下。

 交替行走参数

交替间隔(ms):

速度X(rad/s):

电流限制(A):

前馈力矩(Nm):

速度Y(rad/s):

更新交替参数

智能运动模式参数设置。

 智能运动检测参数

爬楼力矩(Nm):

更新智能检测参数

速度跟随模式参数设置。

抬腿力矩抬腿速度：力矩值控制力量。速度值控制抬腿的速度，解决力矩过大，速度过快。

放腿力矩放腿速度：需要区分负号，同抬腿参数。

抬腿时长：检测到抬腿给予力的时间，减少可以加快运动频率。

压腿延时：抬腿结束后的等待时间，减少会更快的反应另一条腿速度跟随。

压腿时长：建议与抬腿时长相同。

默认周期时长：检测静止状态判定需要的时间。

启用阈值：检测到开启助力需要的角度变化大小。单位为 rad。不建议调整，值过大可能导致检测不到无法自动开启助力，过小导致平地行走开启助力。

最小速度阈值：检测您抬腿提供的速度，不建议调整，速度波动范围过大。

速度跟踪模式参数

抬腿力矩(Nm):

6.0

抬腿速度(rad/s):

2.75

放腿力矩(Nm):

-1.0

放腿速度(rad/s):

-1.50

固定抬腿时长(ms):

600

压腿延时(ms):

100

固定压腿时长(ms):

600

默认周期时长(ms):

2000

启用阈值:

0.65

最小速度阈值:

0.25

更新速度跟踪参数