

# [writing]LowLevel开发的常见问题

## LowLevel开发的常见问题

1. example\_position.cpp里是用的motorCmd[FR\_0].q和motorCmd[FR\_0].dq来设置的，但是为什么这里面把dq设成0呢？按理说应该只需要设置q的target就可以了把？

将速度的期望值设为零，是把速度当作阻尼项。

2. PosStopF = (2.146E+9f)

PosStopF = (2.146E+9f)为宇树自定义的位置环标志位，q可以设为PosStopF，这样位置环是处于禁用状态。主控板（驱动板）中已经定义2.146E+9f。也可以设置kp = 0。

3. VelStopF = (16000.0f)

VelStopF = (16000.0f)为宇树自定义的速度环标志位，dq可以设为VelStopF，这样速度环是处于禁用状态。主控板（驱动板）中已经定义16000.0f。也可以设置kd = 0。

url=https%3A%2F%2Fwww.yuque.com%2Fironfatty%2Fnly1un%2Fna9e2x&pic=null&title=%5Bwri