

轮足机器人遥控器操作说明

STACKFORCE

栈擎

轻量机器人开发平台



轮足机器人遥控器操作说明

STACKFORCE

栈擎

轻量机器人开发平台

三挡拨杆

最低档位:

不可控制关节舵机以及轮子电机

中间档位:

使能关节舵机

最高档位:

使能关节舵机及轮子电机



三挡拨杆

最低档位:

初始校准, 不可控制腿高

中间档位:

使能腿高控制

最高档位:

使能腿高及横滚控制

轮足机器人初次上手

STACKFORCE

栈擎

轻量机器人开发平台

① 长按打开开关

② 将左上拨杆拨至最高档位

③ 将右上拨杆拨至最低档位

④ 将左边摇杆打到最低

② 拨动至
最高档位

③ 拨动至
最低档位

④ 将摇杆
拉到最低

① 开关键



轮足机器人初次上手

STACKFORCE

栈擎

轻量机器人开发平台

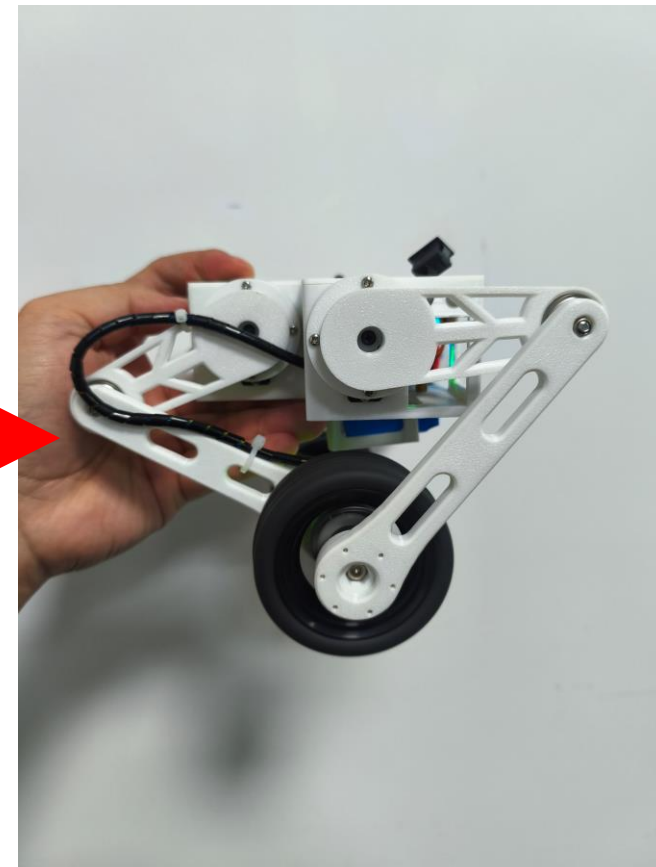
⑤ 打开机器人开关，保持机器人悬空并**平行于地面**，腿部自然下垂，保证**轮子转动顺畅**以便进行校准。

校准后腿部会归位到最低高度姿态。



手持悬空机器人
保持机器人与地面水平

校准
完成后



机器人校准后归位姿态

轮足机器人初次上手

STACKFORCE

栈擎

轻量机器人开发平台

⑥校准完成后可将机器人轻放到地面上

⑦将遥控器右边拨杆拨至最高档位

至此，即可对机器人进行前进后退、左转右转、高度调节以及横滚调节！

