

模式切换	按 键		⑨ 舞蹈运控	R1 + B	
零力矩	L2 + Y	★	L 舞蹈 1 (→1m)	R1 + 	★
① 阻尼	L2 + B	★	L 舞蹈 2 (↑1m,←1m)	R1 + 	★
② 锁定站立	L2 + 	★	L 舞蹈 3 (↗3m)	R1 + 	★
⑤ 躺->站	L2 + X	★	L 截拳道 (3m*3m)	R2 + 	★
④ 落座	L2 + 	▲	L 扭扭舞 (3m*3m)	R2 + 	★
⑥ 蹲<->站	L2 + A	▲	交互功能		
⑩ 自适应起身	R1 + R2 + X	★	L 握手	 + A	★
运控切换	按 键		L 高举挥手	 + Y	★
③ 走跑运控	R2 + A	▲	L 胸前挥手	双击 Y	★
L 低速 / 高速	R2 + ( / )	★	L 飞吻	双击 X	★
⑦ 常规运控	R1 + X	▲	L 鼓掌	双击 A	★
L 低速 / 高速	双击 L2 / L1	★	I. ★ 代表短按一次生效，  代表长按 2 秒生效 II. 运控状态下长按 5 秒 ①，设备进入阻尼保护状态 III. 躺倒开机：开机 - ① - ⑩ - 演示 - ⑥ - 关机 IV. 蹲姿开机：开机 - ① - ⑥ - 演示 - ⑥ - 关机 VI. 舞蹈运控下，双击 start 可紧急中断舞蹈 VII. 括号内注明了舞蹈所需的活动空间		
⑧ 越障运控	R2 + B	▲			
L 踏步 / 站立	双击 	★			
V. 座椅开机 (推荐)：开机 - ① - ② - ③ - 演示 - ④ - 关机					
Tips：② - ③过程需要人扶直站立					

Mode	Button		⑨ Dance Mode	R1 + B	
Zero Moment	L2 + Y	★	└ Dance1 (→1m)	R1 + 	★
① Damping	L2 + B	★	└ Dance2 (↑1m,←1m)	R1 + 	★
② Locked Standing	L2 + 	★	└ Dance3 (↗3m)	R1 + 	★
⑤ Lie -> Stand	L2 + X	★	└ Jeet Kune Do(3m*3m)	R2 + 	★
④ Seated Mode	L2 + 	▲	└ Twist(3m*3m)	R2 + 	★
⑥ Squat <-> Stand	L2 + A	▲	Interactional	Button	
⑩ Adapt Rise	R1 + R2 + X	★	└ Handshake	 + A	★
Motion Control Switching	Button		└ Wave Hand	 + Y	★
③ Running Mode	R2 + A	▲	└ Face Wave	Double Click Y	★
└ Low/High Speed	R2 + ( / )	★	└ Right Kiss	Double Click X	★
Regular Mode	R1 + X	▲	└ Clap	Double Click A	★
└ Low/High Speed	Double Click L2 / L1	★	I. ★ a single short press to activate ▲ a long press for 2 seconds to activate II. In motion control mode, long-pressing button ① for 5 seconds enter damping protection mode III .Lie down and turn on: Turn On – ① – ⑩ – Demo – ⑥ – Turn off IV. Squat position turn on: Turn On – ① – ⑥ – Demo – ⑥ – Turn off VI. In Dance Mode, double-click Start to perform an emergency stop VII.Parentheses show the required dance space		
⑧ Climb Mode	R2 + B	▲			
└ Stepping/Standing	Double Click 	★			
V. Seat power on (recommended): Turn On-①-②-③-Demo-④-Turn off Tips: ② and ③ require manual assistance to help the robot stand upright					