

键鼠模式：

云台：

云台的零点：在开车前手动压到底，看前上方

左键单击：图传看向正前方，并恢复前后左右

左键长按：图传看向后方，并倒转前后左右

右键长按并移动鼠标：改变图传朝向

Ctrl+shift+X 云台手动置零点

要调的：云台的晃动（PID）

取弹：

shift+C 进入取弹模式（取弹架抬升，图传自动看向倒车雷达，底盘旋转 90°）

取弹模式下，车的前后左右以显示屏为准

取弹模式下若改变了图传朝向，再次按 shift+C，图传会再看向倒车雷达

单击 Q 车向右运动自动对准下一个空隙

单击 E 车向左运动自动对准下一个空隙

长按 Q 强制离开现在的位置向左运动，松开后自动对准下一个空隙

长按 E 强制离开现在的位置向右运动，松开后自动对准下一个空隙

shift+Z 自动取弹（岛下是自动取五箱，岛上自动取三箱）

岛上状态右键+cvb 可以将对应位置箱子拉回来

Z 降下取弹架并返回普通模式

X 取弹/对位过程中中途停止并清零状态

要调的：①岛下五个+岛上第九个箱子的横移电机位置是否准确 是否有卡住的情况（在 AutoGetTask.c 里的最上端有 define 五个箱子的位置，SIXTHBOX 就是岛上最边上箱子的位置）

②岛上把箱子拿回来的操作是否能拿到最前端（在 544 行 CLAWIN 后面修改 auto\_waiter 的值）

供弹：

Ctrl+G 升起取弹架（用于岛下供弹）

shift+F 开弹舱门

ctrl+F 关弹舱门

Z 降下取弹架并关弹仓门

上岛：

ctrl+C（怼上后）开启上岛模式，自动降架子抬起整车

上岛模式开启后会锁定左右旋转防止误操作，只需要一直按住 W 即可自动完成整个流程

同理按住 S 即可自动完成整个下岛流程

中途只要松开就会暂停，反向按即可将上/下岛过程逆向进行

一次上岛完成后上岛模式会自动关闭

要调的：上岛时轮子是否有打滑或上不去的情况（在 AutoClimbTask.h 中 26 行修改 UD\_BOTTOM 的值）

救援：

Shift+ R 开启救援模式，副板碰撞开关按下对应的爪子即抓紧

R 两个救援爪子松开，关闭救援模式

Ctrl+R 手动救援模式 两个爪子即刻抓紧

要调的：手动救援是否能够使用（在副板中和主板的 FunctionTask.c 150 行手动救援函数）

手动：

Ctrl+Q 爪子向前弹出（用于特殊状况处理）

Ctrl+E 爪子向后收回（用于特殊状况处理）

C, V, B, F, G 手动取第一，二，三，四，五个位置的箱子

Ctrl+Shift+F 手动降架子（用于手动上岛，异常处理）

Ctrl+Shift+G 手动升架子（用于手动上岛，异常处理）

Ctrl+Shift+Q 强行置于岛下状态

Ctrl+Shift+E 强行置于岛上状态

杂项：

Ctrl+Shift+V/B 会将遥控器切成取弹/上岛模式，方便调试

要调的：裁判系统通信是否正常

## 遥控器建议只用左 3 右 1 开车，其余功能和键鼠有冲突，可能导致机械损坏

遥控器模式：（记得将遥控器右边拨到遥控器挡）

取弹模式：

上档：

左横向：向左上岛小电机向前转，向右上岛小电机向后转 可能记反了，要测一下

左纵向：向上上岛架上升，向下上岛架下降

右横向，右纵向：无

中档：

左横向：向左爪子横移靠近横移电机，向右爪子横移远离横移电机

左纵向：向上取弹架上升，向下取弹架下降

右横向：向右爪子抓紧，向左爪子松开

右纵向：向上弹射机构弹箱，向下弹射机构放回（因为弹射机构要拆所以废弃）

下档：

左纵向：向下启动救援模式，向上救援爪子松开，退出救援模式

左横向，右横向，右纵向：用于开车

上岛模式：

上档：

左横向：无

左纵向：向上爪子向前弹出，向下爪子向后收回（危险！小心不要误触）

右横向：向左爪子向外翻，向右爪子向内翻

右纵向：向下开弹仓门，向上关弹仓门

中档：

完全是普通开车模式

下档：

左纵向：向下启动救援模式，向上救援爪子松开，退出救援模式

左横向，右横向，右纵向：上岛模式开启的开车模式，条件合适时会自动上岛/

下岛（**不要**用这个档正常开车）