

键鼠模式：

取弹：

（云台的零点：在开车前手动压到底，看前上方）

**Ctrl+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°，爪子举起来）取弹模式下，车的前后左右以显示屏为准  
**Ctrl+V** 返回普通模式（图传自动看向正前方，所有取弹命令全部锁定）  
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  
**Ctrl+Z** 自动取弹（岛下是自动取五箱，岛上自动取三箱）  
**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

供弹：

**Ctrl+F** 开弹舱门（岛下供弹要先将架子升起来才可以，之后想改成岛下状态如果架子没升起来就拒绝这个指令，岛上状态如果架子没降下来就拒绝这个指令，防止误操作）

**Shift+F** 关弹舱门

上岛：

**Shift+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

救援：

**R** 开启救援模式，副板碰撞开关按下对应的爪子即抓紧

**Shift+R** 两个救援爪子松开，关闭救援模式

手动：

**Shift+V** 直接返回普通模式（用于上岛过程中特殊状况处理）

**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** 强行置于岛下模式

**Ctrl+Shift+E** 强行置于岛上模式

杂项：

**Ctrl+Shift+V/B** 会将遥控器切成取弹/上岛模式，方便调试

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）