

键鼠模式：

取弹：

**Ctrl+C** 取弹架抬升

**Ctrl+V** 取弹架下降（也许可以在某些时候自动执行，比如供完弹把弹仓门关上之后）

鼠标右键长按可自由控制图传转至倒车摄像头屏幕处（想加上鼠标左键快速转到看倒车雷达，再左键转回来，也可以加一个快速转到左边看墙的程序）

（云台的零点：在开车前手动压到底，看前上方）

**Q** 车向前运动自动对准下一个空隙

**E** 对位时紧急停止（之后想改成反向对位即车向后运动并对准下一个空隙）

**Ctrl+Z** 岛下连续取五箱弹并向后弹出

**Ctrl+B**（之后要取代 **Ctrl+Z** 因为弹箱机构去掉了）

**Ctrl+X** 岛上连续取三箱弹并向后弹出（之后希望可以自动判断岛上岛下从而一起精简到 **Ctrl+Z** 中）

**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

**Z** 爪子向内翻并设定零点，结束后横移机构自动设定零点（现在已写在开机自检中，已废弃不用）

**X** 爪子向内翻，爪子松开，爪子向后收回，取弹函数回归初始，横移机构完全停止

（即取弹动作完全初始化，用于一次取弹成功完成后归零或异常状态如爪子卡住的归零）

供弹：

开机时会自动关门设零点

**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）

**Ctrl+G** 关弹舱门

上岛：

**Shift+C** 开启上岛模式，怼上后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

**Shift+V** 关闭上岛模式

**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）

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

杂项：

**Ctrl+Shift+Q/E** 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）