

**档位控制：**

手动挡：SB拨至中间

自动挡：SB拨至上方

停止档：SB拨至下方

**手动挡控制说明：**

1. 左拨杆的左/右拨动控制前轮转向左/右和转向幅度，前轮单侧最大转角为45度
2. 右拨杆的前/后拨动控制后轮转向和转速大小，车体速度区间在正负100mm/s间
3. 探头下压需要SC和SE搭配使用：

SC拨上控制左探头，SC拨中同时控制两探头，SC拨下控制右探头。

滚轮向上滚为抬起，向下滚为降低，均有行程范围限制。

1. 在手动档模式下，可控制机器人定向朝前/后移动100mm，由两档开关SA和三档开关SD联合控制,SA开关上拨后，SD由中拨上即定向朝前移动100mm；SD由中拨下即定向后退100mm,机器人需检测到SD拨杆变化才可以定向移动。（例如在手动档模式下，将SA开关上拨后，此时若SD开关为中档，上拨SD后机器人定向向前移动100mm后停止，若想继续再向前移动100mm，将SD拨至中位再上拨即可）

**自动挡说明：**

自动挡开启后，即开始自动循迹（磁传感器读值峰值必须大于40才能启动）

1. 左拨杆无响应，右拨杆的前/后可实时控制车体速度大小，初始速度为25mm/s,向上推满后速度为70mm/s，向下推动最小达到0mm/s即停止。

**停止档说明：**

遥控器除档位切换拨键外，所有控制按键失效，机器人也停止运动。

**其他：**

旋钮V1控制激光亮度，任何档位模式下均可控制。