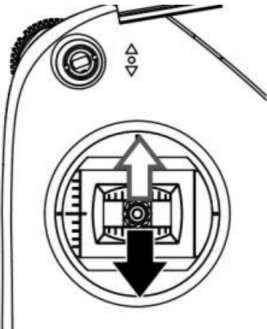
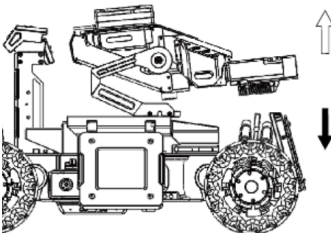
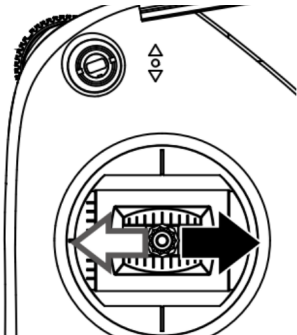
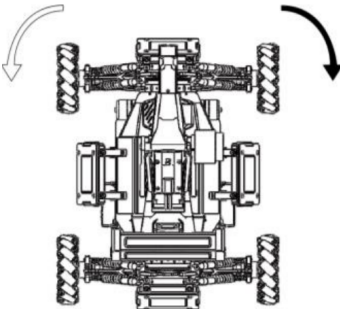
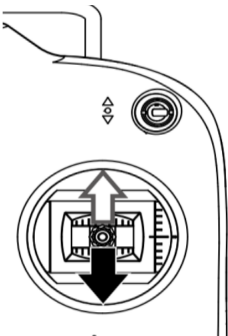
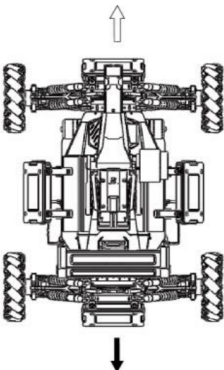
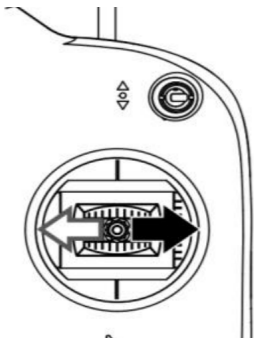
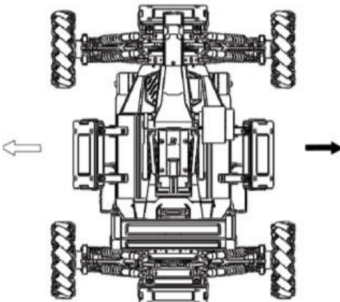
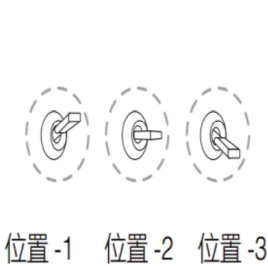
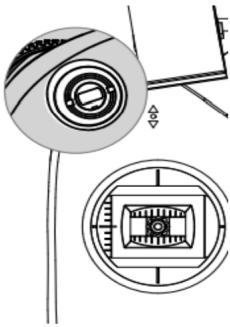


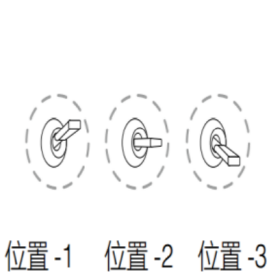
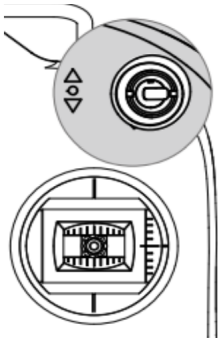
# 步兵操作手册 小汤圆

## 遥控器控制

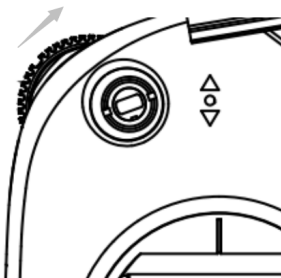
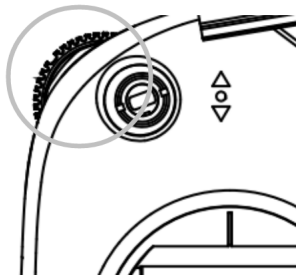
遥控器操作	指令	说明
		向上推杆，机器人云台上仰（+）； 向下推杆，机器人云台下俯（-）。
		向左推杆，云台逆时针旋转； 向右推杆，云台顺时针旋转； 中位时，机器人保持静止。 随动模式下底盘将保持跟随云台。
		向上推杆，机器人前进； 向下推杆，机器人后退； 中位时，机器人保持静止。
		向左推杆，机器人平行左移； 向右推杆，机器人平行右移； 中位时，机器人保持静止。



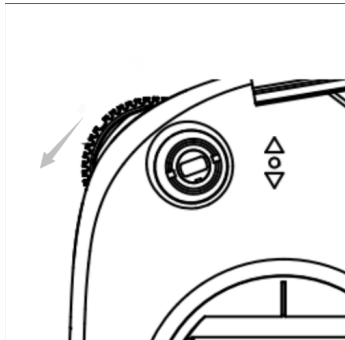
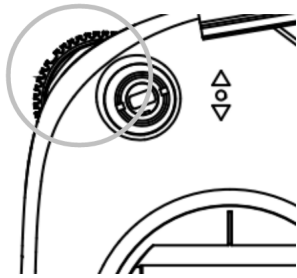
S1  
位置-1: 自瞄模式;  
位置-2: 随动模式;  
位置-3: 陀螺模式 (带自瞄)



当S1处于位置-1:  
S2位置-1: 开弹舱; 位置-2: 关弹舱;  
位置-3: 自动发弹;  
当S1处于位置-2:  
S2位置-1: 开弹舱; 位置-2: 关弹舱;  
位置-3: 手动单发;  
当S1处于位置-3:  
S2位置-1: 开弹舱; 位置-2: 关弹舱;  
位置-3: 自瞄并连发.



向上拨动拨轮到顶端, 开启超电;  
中位时, 超电保持关闭.



向下拨动拨轮, 强制进入连发模式;  
中位时, 保持原发射模式.

键鼠控制

动作相关 (默认底盘随动)

键位	功能
W	前进

键位	功能
A	左移
S	后退
D	右移
Q	进入小陀螺
E	退出小陀螺
R	开弹仓
F	关弹仓
SHIFT（长按）	使用超电
Ctrl + F	进入/退出自动补弹模式
Ctrl + C	进入/退出舵轮偏心模式
Ctrl + V（长按）	自动飞坡

## 射击相关

键位	功能
左键	射击（强制射击）
G / 鼠标侧前键（长按）+ 左键	嗜血射击
右键（长按）	运动预测（手动发弹）
Z / 鼠标侧上键（长按）	反陀螺（自动发弹）
X / 鼠标侧下键（长按）	运动预测（自动发弹）
Ctrl + Z / 鼠标侧上键（长按）	平衡步兵（数字大装甲）反陀螺（自动发弹）
Ctrl + X / 鼠标侧下键（长按）	平衡步兵（数字大装甲）运动预测（自动发弹）
C	进入/退出小符模式（自动发弹）
V	进入/退出大符模式（自动发弹）
B（长按）	pitch锁定，yaw操作手控制，用于吊射（手动发弹）

客户端相关

键位	功能
Tab	打开状态面板
~	受伤害统计，模块状态
P	设置面板
O	补弹面板