

# 机器人手柄操作说明

## 1. ROV 行进（肩键加左右摇杆）

### 1) ROV 行进按住肩键 RB 并推动摇杆

右摇杆：前进后退

左摇杆：上浮下潜

### 2) ROV 挡位调节按住肩键 RB 并按方向键

上：挡位增加

下：挡位下调

## 2. ROV 运动调节（肩键加左右摇杆）

### 1) ROV 自旋按住肩键 RT 并推动右摇杆

右：顺时针旋转

左：逆时针旋转

## 3. ROV 设备控制（肩键加方向键）

### 1) 前 LED 灯亮度调节按住肩键 RB 并同时按方向键

右：亮度增加

左：亮度减少

### 2) 云台及前摄像机调节按住肩键 LB 并同时按方向键

上：云台向上调节

下：云台向下调节

右：焦距变远

左：焦距变近

## 4. ROV 功能控制（功能键）

### 1) 定深定向按功能键

X：定向

Y：定深