**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