实验使用的机器人将被放置在非结构化的场地中。

要求：编写一个使用模糊逻辑工作的控制器（fuzzy logic controller）

实现：

1. 机器人靠右行驶（根据右前Front Right Distance 右后 Back Right Distance）两个输入。控制器会输出角速度与线速度来控制机器人。
2. 同上，利用前方输入和后方输入（Front Distance , Back Distance）,同样输出角速度和线速度，实现避障功能。
3. 合并上述两个功能允许机器人在靠右行驶同时避开路上可能的障碍。

控制器应写在已有框架上。框架上已有一个PID控制器来实现靠右行驶，可以参考那个控制器。