**海关全向任务分配V1.0**

1. 软件开发人员-吴新有：

任务概述，PAD端软件，实现以下基本控制功能：

1. 界面上一个全向摇杆，控制全向移动
2. 界面上一个左右摇杆，控制全向原地旋转。
3. 界面上一个灯控制功能
4. 界面上一个速度调节功能
5. 界面上一个舵机角度调节功能
6. 界面上一个给PAD充电功能

实现以下视频功能：

1. 视频录制功能
2. 截图功能
3. 视频回放
4. 图片浏览
5. 日志管理
6. 硬件开发人员-孟浩

任务概述，系统电气，遥控器工作如下：

1. PAD充电控制
2. 实体按键方案电路
3. 视频采集卡链路
4. 图传数传链路

本体机器人工作如下：

1. 视频服务器链路
2. 图传数传链路
3. 云台控制链路
4. 双路视频切换
5. 机械开发人员-陈孙炬

任务概述，本体机器人和遥控器的机械设计，遥控器工作如下：

1. 遥控器采用PAD+实体按键方案。

本体机器人工作：

1. 本体机器人的整体设计。