1. 百度语音识别API有限支持pcm格式音频文件，对于wav格式的音频文件识别成功率极低

网络上没有找到直接录音为pcm格式的扩展程序库，所以调用pyaudio库进行录音，格式为wav，再定义一个函数wav\_to\_pcm实现wav格式转pcm格式。

1. 机器人连接是会出现 TimeoutError: [WinError 10060] 由于连接方在一段时间后没有正确答复或连接的主机没有反应 报错

Connect函数中的机器人IP地址没有更改，需替换成当前机器人的IP，在Romomaster软件中的设置>连接中可以查询到机器人IP地址。

1. 成功运行程序后进入SDK模式调试时终端输入指令后卡主

在进如程序后需先输入command进行验证，若返回ok则表示进如SDK模式成功，之后才可输入任一控制指令进行机器人控制。

1. 控制云台左右转无效

需先输入robot mode free使机器人进入自由模式后才可控制机器人云台左右转，语音控制时需先说出含有自由二字的语句是运动模式改变为自由模式。