云台yaw轴。学习所有PID控制和双环PID控制的原理和调试方法，让云台稳定。

编写增量式的云台方位角控制方案。

增加遥控器掉线检测的功能。

修改代码，增加注释和设计思路。

Gitee的学习、使用

状态机模式设定。