主要框架：

树莓派处理手动输入的信息后，通过I2C协议将指令传给PCA9685，然后PCA9685根据得到的信息，向信号线输出PWM波控制舵机。

代码简介：

先做好准备工作，导入需要用到的库，时间库， socketserver库，threading库，PCA9685模块。

PCA9685不能拿过来直接使用，所以接下来初始化PCA9685.

实例化PCA9685类，这个类里面包含了PCA9685一些寄存器地址定义，以及相关的函数。然后调用setPWMFreq函数设置PCA9685的频率，setPWMFreq函数向PRESCALE寄存器写入值来设置PCA9685的频率，且在向该寄存器写入值时必须设置PCA9685为睡眠模式，也就是将MODE1的SLEEP位置一。

进行输入信息的处理。

定义Server类，这个类专门用于处理手动输入的信息。

舵机的周期是20ms，所以不能连续向PCA9685传输数据，应该每搁20ms传输一次，所以定义两组值step1234，pos1234。

step在20ms内进行累加，然后pos接收step累加的值，step归零重新累加，这样就能时时刻刻都输入信息。具体是1234哪组值有变动根据我们输入的data来判断。

以上过程在Server类和timerfunc函数中完成。

做好这些准备工作以后，可以开启线程。

由于有处理输入信息，和将信息传给PCA9685两个进程，所以调用threading函数创建两个线程，并不停循环运行。