1. 测试了不同速度下让车转过90°需要的差速数据，速度小时基本符合速度越大转弯需要的时间越短的规律，速度大时反而出现转不动现象。
2. 封装了函数corner\_turn、differ\_turn，分别用于转向和指定速度差的差速转向。

动作方面基本可以不管了，接下来集中处理传输问题。