初步实现了MQTT接收上位机指令的 mqtt\_client.py。

可以接收/smartcar/inactionofmelon/rccontrol和/smartcar/inactionofmelon/status的消息。

会显示出所有/smartcar/inactionofmelon/rccontrol和/smartcar/inactionofmelon/status中的消息。

可以自动向/smartcar/inactionofmelon/status发消息来输出调试信息。

另外写了一个方便在控制台发消息的mqtt\_publish\_tool.py，直接运行该文件，然后输入消息即可向/smartcar/inactionofmelon/rccontrol发消息（QoS=1）。

为了不干扰控制，不应该向/smartcar/inactionofmelon/status发消息。

另外还写了一个方便在控制台接受消息的mqtt\_subscribe\_tool.py，可以接收/smartcar/inactionofmelon/rccontrol和/smartcar/inactionofmelon/status的消息。

将配置信息放在了env.py中，将控制车的代码（只有函数名，待实现）放在了car.py中。

**还需要做**：树莓派与SPI通讯部分的接口(car.py)，MQTT的异常处理。