速度：

能够跟上人走路速度，上限２ｍ/ｈ。

获取霍尔元件数据，获取编码器数据（并记录　ＰＳ：记录应该是记到上位机的ｓｄ卡里，

为了方便你可以先将它输出到串口，因为不管怎么样都要从串口传）

理想情况下希望电机能够反转实现比较灵活的转弯（目前电机无法反转，转弯半径太大）

目前电机转速不够，反转需要反接电源，因此行进过程中无法反转，霍尔元件没有用起来，

编码器没有用起来，电机的ＰＩＤ完全没有做。

ＰＳ：如果需要，可以考虑换电机