功能：

\* 每個關節正轉或逆轉

\* 計算從目前的姿勢，移動到目標點需要變成什麼姿勢

\* 設定多個目標點，依序造訪~~🡪擴展到各種動作的sequence?~~以後再說

構想：

\* 建立一個object來作為操縱手臂的邏輯

\* 以state確認是否達成目標──可支援一個一個step各關節正轉or逆轉這樣的算法

\* 設定好要執行的動作後，呼叫execute來開始

\* 執行時再變動目標再呼叫execute就報錯

\* motor, position sensor由外面建好再傳進來