20151103

1. 步进电机控制中断中判断是否转向，转向就修改节拍为0，防止丢步。
2. 暂时去掉数据正确性验证，由内部驱动判断，通信时直接数据写入到相应寄存器
3. 使用滴答定时器模拟PWM给舵机3

20160421

1. 修复关于修改I2C地址后不能使用的bug，修改I2C地址后需要主动保存
2. 更新了configvalid寄存器的工作模式，写configsave的值为保存所有配置，写0 为恢复默认设置，写1 为保存刚刚修改的I2C地址。
3. 修复了GPIO初始化索引中输入和输出在数组中的位置错误问题，导致IO口无法设置。
4. 增加读取固件版本，版本号为16进制表示的的日期，0x20160421为2016年4月21日编译版本。同时修改I2C通信中接收到stop信号的中断，在处理完数据后或者因为超出允许写的地址而不处理数据后，清除I2C通信的缓存区和相关信息，避免下次通信出错。