2023/12/11创建R2\_controller\_STA结构体，用于ros控制命令传输所需，ros执行接口函数的数据使用该结构体进行赋值。并且将body\_controller里面的好盈电调控制部分去除，改为VESC。

2023/12/12 改写其中的communication.c文件，三个函数均被修改，改为R2机器人与上位机所需数据适配。增加了串口失联的保护机制

2023/12/13修改VESC部分底层，把VESC\_MOTOR\_INFO中的TARGET\_ERPM改为TARGET\_RPM,

增加了总控制函数VESC\_control里面的点机极对数判断，使其在面对不同电机时更为通用

2023/1/19 将摩擦轮控制器改为好盈

2023/3/3 增加串口DMA