串口发数据的格式：

!50@110#90$90%70^

数字表示给定的舵机的角度

1、第一和第二个角度为机械臂的起降角度，底座上右边舵机为1（DJ1），左边舵机为2（DJ2）

2、第三个角度为底座左右旋转角度，以90度给界限，90度为正前方，>90度左转，<90度右转（DJ3）

3、第四个角度为机械夹上下旋转角度，同样以90度为中间点，>90度向下转，<90度向上转（DJ4）

4、第五个角度为机械夹的张开角度，90度为闭合，45度为最大张开角度（DJ5）

主程序中：

PCA9685\_SetServoAngle(0,DJ1);

第一个参数表示接通驱动板上的哪一路信号

第二个参数为给定的舵机的角度

!50@110#90$90%70^

!50@110#75$90%70^

!60@110#75$90%70^

!65@105#75$90%70^

!70@100#75$90%70^

!150@100#75$90%70^

!145@100#75$90%130^

!140@110#75$90%130^

!120@110#75$90%130^

!120@110#105$90%130^

!120@110#150$90%130^

!75@90#150$90%130^

!75@90#150$90%70^

!75@120#150$90%70^