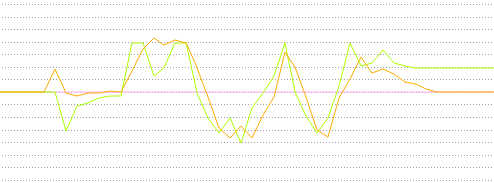
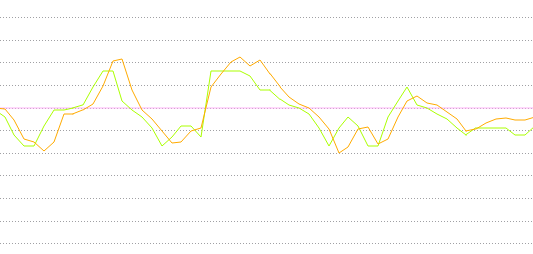
观察实际关系，发现函数弧度不大，在实际使用中，

调试最大值关系，直接采用线性关系

上位机测试，理想两轮偏差与实际偏差的波形：



波形基本重合，实际线（橙色）有一定延迟

实际使用时可稍微调大阿克曼角系数，使打脚更稳定

speed\_expect.goal\_speed\_L= normal\_speed-(Servo\_Duty-Servo\_Duty\_Md)\*0.12;

其中normal\_speed为定值, 0.12为调整系数