2016/5/3

1 修改了任务的名称

2 将机械臂升降电机的速度设为6200，因为它只能达到6200

2016/5/4

1 在usart2.c 给涵道风扇加了一个关闭标志

2 手柄急停换成了右下键

2016/5/10

1.把CAN2的发送改成队列形式了