目前工作：

1. 先完成视觉处理线程以及子线程的框架。先都不刷新obj
2. 完成robot线程里 每一个机器人的实时速度的更新。添加一个实时速度变量，调用move函数时更新他。

目前遇到的问题：

机器人断电，上位机会停止响应一段时间。