目前工作：

1. 修改运动参数，感觉运动参数有些不对，要改小一些
2. 核心传感器的显示精确到小数点后3位就行了。
3. 完成四元数转RPY的转换
4. 将robotAPI中的define作用于用枚举类型表示（getvoltage貌似不行，因为是浮点输出）