理想demo，指定leader，开始定位，匹配目标图，开始运动实现编队变换

通信&定位层代码未完成未debug

电设小车骨架的接口已全部完成，但是惯导的角度输出还是有问题

匹配目标图的代码没有写

上位机图形界面指定队形，广播模块没有做

未来希望直接3d打印swarm尺度大小的小车，然后pcb要按照swarm的尺寸重画

Swarm的demo调好之后，要增加节点的数量，这样网络合并代码必须完成

假设第八周周末终审，现在是第六周周末，一定要注意淘宝发货时间和快递ddl

那么我们的采购ddl放在第七周周四。