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。

今天意识到一个新问题，之前和dw通信都是阻塞式等flag立起来，这样效率不高啊

如果改成硬件中断（需要配置dw底层让flag立起来时空余io口给中断），然后主控到中断里面去处理dw收到信息的事件，然后用回调函数指针调用对应的事件处理函数。

额，理论上这样是好的，但是再改工作量好大，目前看不到改的必要性，手动优化也很麻烦。先将就阻塞吧。

不过你看这样的话未来跑操作系统不是个好选择，而是先改成中断构架再做后面的事情。