1. 等待机械臂初始化状态

阶段=0

读阶段寄存器

1. 图像处理阶段1.1

阶段=1

结束标志=0

读阶段寄存器

1. 图像处理阶段1.2

阶段=1

结束标志=1

写阶段寄存器为2

1. 数据发送阶段2.1

阶段=2

结束标志=0

//写坐标数据寄存器 为 坐标XY

5． 数据发送阶段2.2

阶段=2

结束标志=1

写阶段寄存器为0