主要控制思路：

鱼尾的摆动由PWM控制舵机实现，完全可以视为围绕某一值a上下等幅震荡的“类简谐运动”，所以只要定义好中轴线a，摆尾时每次根据a的值更新鱼尾下一次的运动角度，即可方便地动态调整鱼尾的摆动角度。

