1. 解锁后油门杆和偏航杆只要有值，行驶电机就会满速运转？

答：这是因为转速经过PID后生成的值的单位是毫安，需除以1000变换单位为安，否则就是输出的数值较大，从而导致满速运转的情况。即：

\_motor\_output.output[rover\_motor\_status\_s::INDEX\_RIGHT] /= 1000;