PID程序修改较少，配置方法和孙凤祥原始版本没有区别，主要做了如下的修改

1. 在ForwordControl类中定义了函数

void manual\_drive(int x, int y, int z);

该函数是在接收方向盘数据后，将数据映射到相应的区间，然后转换为16进制数据下发给指令板驱动小车运动，具体实现可以看代码中的注释

1. 在main函数中添加了用于判断接收的数据包是否为方向盘数据的代码，具体位置如下

