1. 运动控制主要操作
2. 从网口读控制指令
3. 计算下发控制数据
4. 读执行机构当前状态
5. 下发控制指令
6. 上床执行机构当前状态
7. 运动命令计算方法

根据两命令的速度位置进行两点低阶插值，插值出下发指令。

注：肩膀采用差值相对运动控制方式，即先计算出，实际目标位置与初始位置的差。再转化到电机码盘坐标系下。产生下发指令下发。