英雄任务

Messag\_Task 任务优先级最高

/\*

1. 用于陀螺仪数据的读取
2. 用于电机反馈数据的读取
3. 用于云台与底盘通讯的信息读取
4. 用于与裁判系统的数据读取
5. 用于遥控器的数据读取

\*/

Gimbal\_Task 任务优先级 第二

/\*

1. 通过遥控器的数据获取来设置云台的状态 即YAW
2. 通过状态来运行控制代码

\*/

Chassis\_Task 任务优先级 第三

/\*

1. 通过遥控器的数据获取来设置底盘的运行状态
2. 通过状态来运行控制代码

\*/

Version\_Task 任务优先级 低（获取信号量之后提高优先级）

/\*

1. 通过判断视觉的开关标志位进入运行状态
2. 抢占Gimbal的任务控制yaw

\*/