该工程用于接收并处理航模遥控器信号，然后将控制信号发送给左右两个驱动器。通信相关的程序主要是在wired.c里的三个函数run\_control()、com485\_uart\_pre\_isr()和com485\_rx\_data\_parse()。遥控器信号处理部分可以不用管，那部分代码最终得到左边电机期望转速 left\_rpm和右边电机期望转速right\_rpm。通信部分的代码就是用来把这两个转速发给两个驱动器。