当前已确认完成功能：

* 底盘的运动控制
* 头部电机的运动控制
* 手部舵机的运动控制

存在的硬件问题：

* 底盘虽然能够运动，但是自旋时中心不稳，会漂移
* 头部电机的线有时候会卡着头部的运动，导致头部初次自检不通过，可能会导致后面的功能不正常
* 头部的屏幕存在硬件问题不能够点亮
* 当前机械结构没有和布线设计结合，整体都是用接插件端子，线的长度不一，麦克风和喇叭都没有容身之地，电池不好固定，WIFI模块悬空，在调试中会经常互相卡住。
* 缺少底部的红外对管器件
* 其实现在机器人底盘全速运动也动的挺慢的。。。

存在的软件问题：

* 视觉方面功能正在跟进中
* 当前的WIFI控制只做了很简陋的调试用的接口，是通过发十六进制的特定数值控制的，不能满足普通用户的控制需求。因为WIFI的复杂通信之前从未使用过，所以未能很好的完善。

还未测试的问题：

* 之前的麦克风接触不良导致程序很难触发语音识别，现在还未测试

方案存在的问题：

语音合成芯片的声音是标准成年女声，和车子的外形定位，性格定位十分不一致（？），有违和感