驱动板改进方案：

1. 我们设置最大电流【0.48a】 如果电流上升到了最大电流限定值，电机反转20秒再比较设定重量值，如果测定张力还没有到设定值、那就电机按正常工作再去调整重量，电机电流上升到了最大限定电流，电机再次反转20秒，然后再比较重量值，这样来回几次也就会找到了重量设定值了，同时电机也不会烧了，我做过测试，电流到了0.48A时，正常电机重量已经到了12公斤力，所以力已经够了，不能再让重量上去，所以这时候让电机反转正好是合理位置。
2. 电机为什么说反转20秒，我在螺杆哪里有一个压力弹簧，我计算过时间20秒正好把弹簧放松了，电机再次工作就会再次把弹簧拉紧，所以时间正好20秒，如果在反转20秒的时候测定张力已经到了设定张力，那就电机马上停止调整，系统进入正常工作状态。
3. 还要限制测定张力值最大值，张力到了最大值电机也反转20秒再比较设定重量值，如果测定张力小于设定值、那电机按正常工作再去调整重量。张力大于设定值电机继续反转调整到设定值。【张力值限制最大15公斤】我们采用的传感器是20公斤，所以我们限制最大张力15公斤，也就不会让驱动板超出量程，避免驱动板重量是0 传感器没有反应的问题出现。
4. 电机在调整过程中有一段是减速动作，现在是张力大了以后，发现电机减速调整的时候力气不够，导致电机不动，电机一直有电12.5v 左右的电压存在，所以电机发烫非常厉害。【时间长了也有可能烧掉电机】张力在8公斤以下减速非常正常,8公斤以上就出现电机转不动，所以适当加大一点就够了。
5. 