目的：力和压差转换为气体流量，根据CO2浓度和流量计算出舵机开度，舵机控制阀门(风阀)。使用电流传感器监测电流，防止舵机过载或故障；CO2浓度和气体流量数据需要共享

现有进展：

1. 读取压差信号，争取读取，可以显示，待验证
2. 力传感器数据
3. 读取舵机电流值，防止舵机过载
4. 读取CO2浓度
5. 输出PWM信号控制舵机
6. USART485数据收发，待测，(暂定DAQ通信新协议)
7. 加入RTC，待测
8. 读SD卡和FLASH，历史数据需要被覆盖，代码有，未测试
9. O-LED显示：显示画面，测试使用；

下一步计划：

1. 程序代码整体框架，组织各个功能模块；
2. 根据力或压差数据，得到风流量；流量估计算法；
3. 传感器读取CO2浓度，算出CO2浓度估计值；
4. 根据CO2浓度(所有CO2传感器数据)和流量(所有数据)，舵机开度和风阀开度的设定值，风量平衡算法；
5. 舵机过载保护机制：设定值：风量平衡算法计算值；反馈值：舵机的电流信号；电流值超过正常工作电流范围，提供报警信号；
6. 增加Watchdog功能；
7. 数据共享：上位需要发送所有Damper的CO2数据和流量数据；
8. WIFI通信；ESP-Touch协议，配置WIFI模块，连接路由器；

陈浩然提供资料：

1. 整体控制逻辑框图或流程图；
2. 流量估计算法；
3. 风量平衡算法；

徐颖俊的工作：

1. 确定使用压差传感器，测试；
2. CO2浓度估计值计算；(滤波算法-低通滤波)；
3. 测试485通信，DAQ新协议版本；
4. 代码整体逻辑；

系统功能：

1. 读取压差数据---流量估计算法---风量；
2. 读取CO2浓度&&风量---风量平衡算法---舵机开度；
3. 数据发送和接收以及共享；
4. 存储：FLASH(存储系统设定参数)，SD卡(数据)
5. WIFI通信；
6. LED显示；
7. RTC时钟---数据时间戳；