1. 蝶阀1上电第一次启动总是启动副板（Board1），关闭再启动启动的是主板
2. 通讯协议（遥测响应）修改为： \*\*\*、蝶阀1设定角度、蝶阀1实际角度、蝶阀2设定角度、蝶阀2实际角度、电动泵设定转速、电动泵实际转速、\*\*\*
3. 启动指令：不应该以0转速控制，作为转速角度的标志（不启动，直接可以启动）