软件修改：

1. 系统上电初始化完成后，以10ms周期向上位机回传遥测指令，上位机不再向控制器发送遥测指令。
2. 收到其他指令（自检指令或控制指令）时，可以暂时停止遥测指令的回传。
3. 遥测响应帧中的故障状态字的第18位、19位、20位分别设置位蝶阀1的使能状态位、蝶阀2的使能状态位，油泵电机的使能状态位。

