#### 双车结构不完全一致

**解决方法：**1、对于摄像头等要尽量做到视场一样，所以该拆就拆不要犹豫，另建议下一届最好两辆车同时搭建方便相互借鉴2、在程序中设置宏定义车号，对两车不同之处进行宏定义设置。

#### 电磁容易丢线

**解决方法：**因为会车区允许两个轮子出界，所以可以适当加宽电感分布的宽度，但也不应太宽。个人认为比车身宽5~6公分最佳。

#### 由于双车后期有三个人同时开发程序风格相差甚远，互相看不惯互相删对方程序

**解决方法：**1、一定要理解对方程序，尽量多的写备注及统一变量命名风格，2、将程序尽量模块化，流出必要的约定好的接口。3、建议下一届看看能不能弄个Git之类的版本控制器。

# 未解决问题

#### 舵机结构问题

**解决方法：**建议尝试原装舵机安装方式，毕竟非自己打孔误差较小，如若仍然打算自行安装一定要把再三确定打孔孔位。

#### 车身过长导致弯道难以会车

**解决方法：**舍弃或减短电感架，建议最长安装位置为车头舵机再往前5-6公分

#### 摄像头太前

**解决方法：**将运放集成到主板三，再舵机正上放安装广角摄像头。