**寒假集训总结**

进队以来我学习了旧代码框架以及如何走线，参与了无人机走线，摩擦轮电机调试，云台调试以及无人机试飞。每年都有参赛队伍因为布线的原因导致机器人在赛场上，掉血、断电死亡的事情发生，因此合理的走线十分重要。今年换了新的摩擦轮轮电机，能够帮助无人机稳定射速和弹道。云台调试能够实现更稳定的控制，精准打击目标。试飞无人机能够发现许多问题，及时做出调整。

刚开始调电机的时候出现了电机不转的问题，在陆柏臻学长的帮助下通过仔细阅读说明书解决。调云台时接线松动，呼叫机械组同学拆了一下云台帮忙解决。

团队交流方面，和陆柏臻学长的交流比较多，也学到了很多。但今后还需要和无人机机械组和电控组其他成员多交流。

经验教训：

1. 走线时线材应远离电机，较细的线材要用蛇皮网保护。线要留余长防止接口被扯松。
2. 调电机应该仔细读说明书，不能只扫一眼。
3. 调电机应该把电机拿手里。
4. 遥控器不能乱拿。
5. 每天下班要把自己位置收拾整洁，东西放回原位。
6. 调pid借助图像，先调速度环，再调位置环。
7. 接线注意接口位置，不要接错。
8. 走线要和装车同步进行。
9. 走线最好不出问题，不然装好了再拆重新走线很麻烦。

我认为目前的团队制度和氛围都很好，对每个成员定期进行观察、面谈，团队进度的规划可以起到很好的督促作用。战队的成员也都很友善。在此基础上我认为可以多组织一些对内的培训和团建活动。

加入战队的原因是希望借此督促自己在大学期间多干一些有意义的事，多认识一些有趣的人，提升自己的综合能力。我目前还有很多不足，对飞控和无人机的了解还不够，希望以后能快速提高自己，争取早日能够独立完成无人机的电控任务。

我非常感谢陆柏臻学长和唐勇学长在集训过程中给我的帮助指导。电控组的其他成员也很友善，帮我解决了很多问题。同时感谢坤坤和kjj也指出了我的一些问题。希望自己能继续进步，给战队做出更多贡献。