无人机

当弹丸在摩擦轮之间时，摩擦轮直接启动会出现卡弹，拨弹助推启动可以有效解决卡弹问题，但极限启动时间在7.5秒左右，时间过长。尝试想办法从机械角度或者电调角度将启动时间降到5秒以下。

Pitch电机能力较差，现在基本靠p的控制，有一小小点i，通过加大上线pitch角度，使pitch角度误差变大，将最终输出调大，达到目标角度，这样做是不合理的，之后和机械沟通，在配重允许的情况下看能否换电机。

设计UI界面辅助瞄准。

摩擦轮速度闭环，摩擦轮受力时间很短，所以控制频率一定要高，下个阶段想办法对摩擦轮掉速做一个更好的解决，可以用到各个车上。

裁判系统通信，自定义数据控制哨兵模式，注意测试全阵容下通信时效。