1. 多交流，竞争关系不妨碍合作，合作有时候反而是一种双赢。不管是队友还是学长，抑或是同校的竞争对手，都应该积极交流，毕竟大家再怎么说都是自己人，相互帮助是应该的。
2. 不要急功近利，先吃透例程（教程）与理论知识，再去调车，就不会有那么多奇奇怪怪的问题了。
3. 比赛规则是很重要的，要经常去官网看看比赛规则有没有变化，要不然到头来违反规则那都是白搭了。
4. 硬件方面，相信人家拿出来卖的东西，如逐飞科技，没必要追求过多创新，高估自己实力，浪费过多时间。
5. 硬件打板焊接以及实际电路的检查，需要的更多是经验和运气，所以，一定要和实验室的学长打好关系，问问题时想好再问，这个阶段真的很靠学长的。
6. 机械结构设计时，要尽量降低车的重心，这样高速行驶下小车会更稳定。同时小车的重心尽量靠近小车的中心，不能太前也不能太后。
7. 调式的过程中，太过于底层的东西可以不用过多了解，最近两年来说的话一般都会有赞助厂商写好封装库，参赛的选手只要学会其中的函数用法，直接调用即可，主要是在控制和参数的整定，以及控制的流程，信息处理的方法方式。
8. 建议先把其他的传感器搞定，因为你一但开始搞PID你会发现这是很大的一门学问，就没空搞其他了，但是，一个完整的传感器方案对硬件的设计考量影响是很多的，你一旦现决定把主板设计好再考虑其他，那你已经注定输了。
9. 舵机是控制方向的，对于舵机也就是校正和安装比较重要了，校正也就是调中要按照程序设置的PWM控制周期来调整，一般控制舵机的PWM频率为50HZ，舵机安装必须在调中之后再安装，否则之后舵机可能无法正常工作，会出现左右打角不对称的现象，同时舵机的连杆安装时要尽量水平，这样力矩大，舵机打角会更省力，也就灵敏点了。
10. PID的话就需要看各种资料，多去请教学长相关的理解。
11. 一个好的传感器布局和好的信号处理方式真其重要性有时甚至不亚于好的PID,有时真就和网上说的那样“只要信号处理好，就算开环也能跑。”当然，具体的信号处理方式这一块还是要找学长，拿到往年的码源自己去琢磨其中的逻辑，然后不断尝试，最终不断优化从而得到一个比较好的效果。