**方案探讨：**

飞控+摄像头+编程+传感器扩展

1. 源木的技术路线+pcb的外观和传感器扩展性
2. 负载能力
3. 定高定点误差率
4. 编程飞行误差率

**合作进展：**

1. 付部分定金，完成demo演示（米思奇编程实现起飞、降落）。
2. Demo演示顺利达成合作意向
3. 研发时间和费用成反比
4. 天津面谈
5. 交流具体开发功能和技术细节

技术方案：

1. 无人机飞控采用pix固件，mavlink协议
2. Arduino转发米思奇生成mavlink协议
3. Pcb做机架