Цели на проекта

1. Хардуерни цели

* 4-те двигателя, отговорни за VTOL да могат да издигнат самолета на поне 3 метра
* Живот на батерията поне 20мин. на максимална мощност на двигателите
* ESP32 да е запоено чрез header-и на проектна платка
* Връзка между radio transmitter и receiver
* Тегло под 2кг

`2 опции за ориентацията на предните 2 двигателя, отговорни за VTOL - напред и нагоре (Опционално)

1. Софтуерни цели

* Регулиране на тягата на двигателите
* “Под” на тягата на двигателите за VTOL в полет
* Стабилизация чрез жироскоп, следящ за ъгъла на наклон на самолета
* Предупреждение за височина
* Предупреждение за нисък заряд на батерията
* Регулиране на forward thrust двигателя, отделно от VTOL двигателите