Статья: [Noise Attenuation on IMU Measurement For Drone Balance by Sensor Fusion | IEEE Conference Publication | IEEE Xplore](https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/9460041)

Что логгирование на ардуино может иметь сложности. Принт долгий, некоторые прибегают к использованию карт. Самый удобный способ это байты выводить + начальные байты и способы контроля.

Это просто про вибрации [Sci-Hub | | 10.1109/MLSD49919.2020.9247735](https://sci-hub.ru/10.1109/MLSD49919.2020.9247735)

Квадрик широко используется [Robust Tracking Control of a Quadrotor UAV Based on Adaptive Sliding Mode Controller (hindawi.com)](https://www.hindawi.com/journals/complexity/2019/7931632/)