

/	Problem	1 Rozwiązanie	2 Rozwiązanie	3 Rozwiązanie
1	Konstrukcja	helikopter	Quadrocopter	Bikopter
		Utrudnione manewrowanie	Wysoka manewrowość	Dobra manewrowość
		Skomplikowana konstrukcja	Prosta konstrukcja	Skomplikowane sterowanie
2	Kontroler lotu	arduino	dedykowany FC	Rassbery PI
		mały rozmiar	Szybki procesor	duża moc obliczeniowa
		wolny procesor	Mały rozmiar	Duża waga
3	Silniki nośne drona	Silniki Szczotkowe	Silniki Bezsztotkowe	Silniki bezszczotkowe DC
		Duża moc	Wysokie obroty	Mała moc
		Krótką żywotność	Dużą wydajność	Małą masę
4	Silniki chwytaka	Serwomotor	Silnik Bezsztotkowy	Silnik Szczotkowy
		Dokładny obrót	Wysokie obroty	Niskie obroty
		Mała moc	Duża moc	Duża moc
5	Materiał druku 3D	PET-G	PC	PLA
		łatwy druk/tani	ciężki wydruk/drogi	łatwy wydruk
		średnia wytrzymałość	duża wytrzymałość	mało wytrzymały
6	Śmigła kąt natarcia	niski kąt	średni kąt	wysoki kąt
		wysoki niski moment obrotowy	niskie zużycie energii do udźwigu	duże zużycie energii
		mały maksymalny udźwig	średni niski moment obrotowy	duży udźwig
7	Program sterujący FC	ArduPilot	BetaFlight	MultiWii
		możliwość lotu w pełni autonomicznych	brak cech autonomicznych	duża możliwość personalizacji kodu
		skomplikowana konfiguracja i implementacja	łatwe sterowanie	ciężko wykalibrować