Caractéristiques du stabilisateur :

* Un servomoteur de mobilité 360 degré (servomoteur 3)
* Un autre de mobilité proche de 360 degré (240 soit 2\*120 est acceptable) (servomoteur 1)
* Le dernier de mobilité 2\*60 degré devrait suffire car le quadricoptère est censé voler et se maintenir de façon plus ou moins horizontalement. (servomoteur 2). Voir les images de coté paraît peu nécessaire.