Liste du matériel potentiellement nécessaire :

* Un servomoteur (x3 ?)

Environ 5euros pour 120degré de rotation

Pour 203 degré, 6,20 apparemment

Pour un 360 degré (en non continu ?) environ $19

(Trouver servomoteur 360degré qui ne soit pas un asservi en vitesse est extrêmement dur car le potentiomètre limite la distance parcourue) ou alors, il en faudrait deux qui fassent 180 degrés

(Les servomoteurs les plus chers vont dans les 100euros voire plus.

Des servomoteurs très puissants sont dans les 20-50 euros)

* Un gyroscope
* Un accéléromètre

(à voir avec l’électronique embarqué pour gyroscope et accéléromètre, centrale à inertie ?)

* La plateforme/tige où sera la caméra (permettra de changer de caméra sans tout changer). Environ 5euros
* Des fils si ceux des servomoteurs sont trop court (peu chers)

Des capteurs de position ? Ou les remplacer par l’accéléromètre qui devra être sur la plateforme et non juste sur le quadricoptère ? Sachant que le servomoteur conserve déjà sa propre position.

Estimation totale sans la caméra ni le gyroscope et l’accéléromètre : <50 euros

(potentiel frais de livraison non encore estimés) (Ca me va ;) )

Question/proposition (Yann) : Bon récapitulatif des prix

Et si on utilisait des moteurs brushless comme [ici](http://www.kkmulticopter.kr/index.html?modea=vieweng&id_no=161) ? Ou on peut commencer par des servo puis faire avec des brushless …

Ou/et utilisation d’une 2ème centrale à inertie directement sur la camera ?