

## Estructura de costes

Ante el evidente coste de nuestro proyecto y la difícil, pero posible, financiación de nuestro proyecto trataremos de ser lo más austeros posible reduciendo los costes superfluos que podamos tener. La primera medida será la de trabajar desde un local prestado por el padre de uno de nuestros integrantes, por lo que no tendremos que pagar alquiler, al menos durante un tiempo. Por lo que, explicado esto, comenzamos a desglosar el apartado de los costes

## **COSTES FIJOS**

Únicamente tenemos como costes fijos el alquiler del alojamiento de la página web ya que el equipo informático necesario para su creación ya lo disponemos de antes, y la tarifa de los dos números de teléfono que necesitamos. Además, en una primera fase no haría falta un local, ya que almacenaríamos todas las herramientas en casa. Posteriormente alquilaríamos un pequeño local barato, que supondría pagar un fijo cada mes, independientemente de los servicios que nos contraten.

## COSTES VARIABLES

El precio de los drones y de todo el equipo necesario que va con cada uno de ellos (detectores, GPS, etc.). Todo ello depende, evidentemente, de las unidades con que decidamos contar. En principio con dos o tres nanodrones sería suficiente. Desde luego será imposible beneficiarnos de una economía de escala por ser una empresa tan pequeña ynecesitar tan pocas unidades, pero más adelante iríamos adquiriendo más nanodrones, pues algunos seguro que se estropearán e incluso se perderían o podrían destruirse por accidente junto con los nidos.

Estos últimos costes son, sin duda alguna, costes directos. Pero también tenemos los costes indirectos que son los costes que surgen debido a nuestra producción que aunque no tienen una influencia directa en el producto como tal, es un recurso indispensable para la cadena productiva. Que podrían ser, por ejemplo, el canon fijo por consumo de la electricidad o el agua, exceptuando consumo como tal, que

serían costes variables ya que son proporcionales a las horas de trabajo que tengamos.

