|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **Mogelijkheid 1** | **Mogelijkheid 2** | **Mogelijkheid 3** |
| **Programmeertalen:** | Python  http://python.fossee.in/static/website/images/pylogo.png | C++  http://orion.lcg.ufrj.br/C++/curso/images/present.png | C  http://computertips.lv2lvu.com/wp-content/uploads/2012/10/C-language.jpg |
| **Operating systems:** | Linux  http://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/thumb/3/35/Tux.svg/512px-Tux.svg.png | Windows  http://s.musescore.org/images/windows.png | iOS  http://www.leerzelfbeleggen.com/wp-content/uploads/2012/09/Aandelen-Apple-kopen.jpg |
| **Grijper:** | Elektromagnetisch  http://www.nvhr.nl/tc/radiocafee-bestanden-va70/hoefijzer-proef.jpg | http://www.visionandrobotics.nl/uploads/VR04%20hand4.jpgMechanisch | Pneumatisch  http://www.pneutec.nl/VacuumGRIJPPERS/Vacuum%20Grijpers%20VGS3010%20B75P.jpg |
| **Testvoorwerp:** | Ton  http://www.verwende-apen.nl/resources/images/webshop/rescued%20ton%20blauw.jpg | bal  http://www.tvdemarsch.nl/wp-content/uploads/2012/11/tennisbal321211.jpg | Metalen ring  http://media.supermagnete.de/photos/596x596/7609.jpg |

# Morfologische box

In de tabel op de volgende bladzijde zijn de meest logisch keuzes van onderdelen weergegeven voor het ontwerp van de quadcopter. De lijnen in deze tabel geven combinaties van de mogelijkheden aan.

De uiteindelijke keuze was tussen de volgende combinaties:

Combinatie 1: Programmeertaal: Python

Besturingssysteem: Windows

Grijper: Elektromagneet

Testvoorwep: Metalen ring.

Combinatie 2: Programmeertaal: C

Besturingssysteem: Linux

Grijper: Mechanische grijper

Testvoorwep: Bal

In het hoofdstuk kesselring methode kunt u lezen waarom de voorkeur uitging naar deze combinaties en welke combinatie het uiteindelijke concept geworden is.