

	25cm	Haalbaar	0.5kg tillen	Grootte arm + grijper	Materiaal	Gewicht	Kosten	Efficiëntie	Stabiliteit	Manoeuvreerbaarheid
Dennis	0	9/7	8	8	7.5	8	7	7	6.5	4
Thijs P.	10	8/7	8	8	8	8.5	6	7.5	6	7.5
Gert-Willem	10	9/8	8	7	8	8	7	7	6	4
Thijs B.	0	0/5	8	8	6	7	6	5.5	-	-
Daniel	5	5/8	8	6	7	5	5	5.5	7	8
Joep	0	0/8	7	8	7.5	8.5	7	6.5	-	-
May	8	8/5	8	8	5	8	4	6	7	4

Na goed en lang overleg over wat nou de beste keuze zou zijn kwam het er op neer dat we liever wat manoeuvreerbaarheid wilden opgeven in ruil voor meer stabiliteit. Het nadeel daarvan is dat het bekertje in een bepaalde positie moet worden neergezet ten opzichte van de grijper. Het voordeel van meer stabiliteit is dat we het bekertje beter en stabiel vast konden pakken, de lading zou dus minder snel beschadigd raken omdat we veel preciezer kunnen bepalen waar de grijper het bekertje vast pakt. Omdat er weinig manoeuvreerbaarheid zat in alle grijperdelen zelf konden we die wegnemen uit de arm en dus voor een heel stabiele arm kiezen. Daarom hebben we gekozen voor de arm van May, een geweldig simpel en effectief systeem dat bestaat uit enkel 3 actuatoren, een tussenplaatje en koppelpunt met de grijper zelf. Deze arm haalt de 25 centimeter en is erg licht, hij is mechanisch haalbaar en super effectief voor de tijd die nodig is om hem te realiseren.

Bij de grijper hebben we gekozen voor het idee van Thijs P. omdat deze makkelijk te maken was, goed dingen kon tillen en niet erg duur was om te maken. Daarnaast pakt het voorwerpen erg efficiënt op sinds het geen knijpkracht gebruikt en de op te tillen objecten hierdoor nooit kapot zal maken en zwaardere dingen kan tillen. Als laatste is het idee erg origineel en kan hij makkelijk dingen zorgvuldig omhoog en naar beneden brengen. Ook is hij erg licht en neemt de grijper weinig ruimte in. Daarom hebben we ervoor gekozen om de arm van een en de grijper van een ander ontwerp samen te voegen tot een nieuw ontwerp. Dit ontwerp voldoet aan alle eisen en wensen behalve de manoeuvreerbaarheid.