

| Tablica morfologiczna części informatycznej robota pokonującego kanion |   |                                       |                                       |
|--|---|---------------------------------------|---------------------------------------|
| problem do rozwiązania:  | Rozwiązanie 1:  | Rozwiązanie 2:                        | Rozwiązanie 3:                        |
| 1. Język programowania   | Python  | C                                     | Assembler                             |
| kryterium 1:   | łatwe   | łatwe                                 | średnie                               |
| kryterium 2:   | wolny   | średni                                | szybki                                |
| 2. Wykrywanie momentu w którym robot pokonał przepaść:                 | zliczanie obrotów silnika (C) oraz wykorzystanie wskazania czujnika (2) | zliczanie obrotów silnika (C)         | wykorzystanie czujnika krańcowego (1) |
| kryterium 1:   | trudne  | trudne                                | łatwe                                 |
| kryterium 2:   | wolny   | średni                                | szybki                                |
| 3. Wykrywanie momentu podniesienia podwozia:                           | zliczanie obrotów silnika (B)   | wykorzystanie czujnika krańcowego (4) |                                       |
| kryterium 1:   | trudne  | trudne                                |                                       |
| kryterium 2:   | średni  | wolny                                 |                                       |
| Kryteria   |   |                                       |                                       |
| Kryterium 1:   | łatwe   | średnie                               | trudne                                |
| Kryterium 2:   | wolny   | średni                                | szybki                                |