Documento final

Creo que solo con un sistema de planificación del camino y una línea de visión no es suficiente, creo que el robot necesitaría al menos un par de sistemas de detección de movimiento más, como por ejemplo un laser que haga que puedas prever a más distancia los posibles obstáculos, además también seria bueno tener una odometría para intentar saber perfectamente cuanto te estás moviendo. Además, seria interesante que el sistema tuviese algún sistema de mapeado para poder hacerse un mapa de las zonas que no conoce para ir registrando un mapa y así poder hacer planificaciones sobre todo el mapa para posteriores ejecuciones. Con esto obtendríamos un sistema prácticamente autónomo sin importar el mapa en el que trabajásemos, ya que sería capaz de conocer el mapa tras un rato de investigación del terreno. Tambien seria bueno tener un sistema gps para poder conocer mejor a donde hay que ir dentro del mapa.