Mi reflexión sobre si con lo que he implementado hasta ahora seria suficiente para controlar de forma autónoma un robot, es que obviamente no. Lo que se ha implementado solo serviría para dirigir a un robot de una zona a otra en un entorno ya conocido. ¿Pero qué ocurriría si el entorno no fuese conocido previamente? El robot se encontraría una serie de imprevistos a los que no sabría como reaccionar. Sin ir mas lejos en mi archivo de planificación se especifica que el robot haga una serie de tareas que no es capaz de hacer como por ejemplo:

*(recargar\_bateria r1 )*

*(tomar\_imagen r1 p3030 mars\_image\_0001)*

*(contactar\_tierra )*

Para que pudiese realizar todas las acciones deseadas habría que añadirle tanto software como hardware, permitiéndole así una autonomía total.