# CAPÍTULO 6: CONCLUSIONES.

**6.1 Conclusiones del Proyecto.**

El objetivo del proyecto era logran programar un robot con capacidad autónoma que pueda conectarse a la plataforma Kubeet IoT, para monitoreo de sus datos esto fue logrado en principio ya que el robot puede conectarce a una red inalambrica y por medio de la librería ZMQ puede hacer una comunicación con cualquier servidor solo siendo necesario la dirección IP del servidor y un puerto de conexión (varios por el uso de diferentes parámetros de medida).

Ya que el robot contiene un sistema operativo que continua en desarrollo esto conlleva que hay partes que no sean tocado o comandos que en el programador oficial del bloque no se encuentras como comandos pre establecidos, pero esto lleva a que se tenga más libertad a la hora de programar con un lenguaje que se comprenda como lo fue con python por lo cual el lado positivo del sistema operativo de ev3dev es que se tiene una libertad más grade para poder manipular al bloque ev3, la parte negativa es que si bien se cuenta con una gama de lenguajes para programarlos muchos de ellos no contienen información adecuada para su comprensión por lo cual el lenguaje más usado y recomendado de ev3dev es python por ser un lenguaje en primer aspecto sencillo y a la ves complejo cuando se entra más afondo en su uso.

Otro punto a concluir es que la plataforma de Kubeet IoT está en desarrollo por lo cual hay aspectos que pueden ser mejorados y se pretende que esta misma pueda dar la ayuda de la comunicación a las personas con diferentes dispositivos, interconectando sistemas, aparatos, dispositivos eléctricos, electrónicos entre muchos más que puedan tener un acceso a internet

**6.2 recomendaciones.**

Las recomendaciones que se pueden hacer es que lego pose muchos y diferentes tipos de sensores que bien pueden ser utilizados para el mejoramiento del robot en el aspecto de autonomía, o para dar más uso a la plataforma Kubeet IoT.

Otra recomendación es que se pueda usar la batería oficial de lego por dos motivos, primero está diseñada para el bloque por lo cual el voltaje y amperaje que suministra es el ideal para todo el sistema y segundo ya que es una pila recargable esta puede ser cargada aun estando puesta al robot por lo cual dejaría la tarea de quitar las pilas individuales para cargarlas y volver a colocarlas en su lugar; más aparte permite que el diseño (el uso del motor mediano) sea buena opción ya que no se necesitaría desmontar pieza para quitar la batería.