In conclusione, il progetto ha rappresentato una sfida complessa ma altamente formativa, permettendoci di sviluppare competenze nella progettazione, nella programmazione e nel lavoro di squadra. Attraverso l'integrazione di sensori, attuatori e moduli di comunicazione, il robot ha dimostrato una capacità operativa parzialmente autonoma, raggiungendo buona parte degli obiettivi prefissati, come la ricerca delle fonti luminose, l'evitamento degli ostacoli e la comunicazione con il sistema di controllo remoto.

Le prove effettuate hanno evidenziato la necessità di migliorare l'affidabilità del sistema per gestire errori e malfunzionamenti, stimolando una continua ricerca di soluzioni creative. Nonostante le difficoltà incontrate, tra cui problemi nel rilevamento degli ostacoli e nella comunicazione Bluetooth, siamo riusciti a risolverle autonomamente, affinando le nostre capacità di problem solving e rafforzando lo spirito di collaborazione.

Questa esperienza ci ha permesso di acquisire una conoscenza pratica sulla progettazione e lo sviluppo robotico, fornendoci basi per affrontare progetti futuri in modo più consapevole e competente.