

Document de millores

Aquest document exposa les millores addicionals que es podrien implementar en el nostre complex projecte. Amb una major inversió de temps i pressupost, el nostre robot podria assolir capacitats superiors. A continuació, es detallen les millores que han quedat pendents de realització:

- **Seguretat:** Incorporar més sensors de proximitat a la base del robot per a la detecció de desnivells, prevenint així caigudes tant del dispositiu com de l'usuari.
- **Navegació per veu:** Implementar un sistema de reconeixement de veu que permeti a l'usuari indicar el destí. Integració amb serveis de geolocalització i APIs de mapes (com Google Maps) per al guiatge autònom del robot..
- **Anticipació i prevenció d'obstacles:** Incorporar un sistema de detecció d'obstacles amb un rang de detecció més ampli. Aquesta millora permetrà predir els moviments de l'entorn, com el desplaçament de persones, i seleccionar la ruta més segura per a l'usuari.
- **Actuació pas de zebra:** Si un pas de zebra no té semàfor, cal verificar que els vehicles, en cas de que hi hagin, s'aturin per permetre el pas dels vianants abans de creuar.