Conclusiones:

* El tipo de comunicación tomado, para el manejo del robot explorador a distancia fue el WIFI y una conectividad desde un Router único ,no fueron del todo eficientes para el robot explorador , ya que la Raspberry pi 2 mantiene unas irregularidad debido a que no tiene incluido su conectividad WIFI, por ende se dio una obligación de conectar una antena alterna para compensar este defecto , sin embargo a pesar de ello a largas distancias se tiene lentitud de conexión a diferencia de Raspberry pi 3 .
* Las ruedas a utilizar son muy potentes y son moldeables al ecosistema. Sin embargo estas se tienen que compensar con el tamaño y peso del chasis para que haya mejor manejo de robo, ya que unas de los problemas que se tuvieron fue la inestabilidad del robot al frenar y hacer maniobras bruscas donde el robot chocaba su frente del chasis con el piso.
* El problemas de arranque de algunos motores no son debido a la fuerza requerida en sí, sino más bien en algunos motores recae en el diseño interno al tratar de romper la fricción, por lo tanto se obtendría problemas en el manejo en algunos ambientes, un ejemplo puede ser las subidas muy empinadas a los que el motor tiene que ser expuesto, por tanto esto se debe tomar en cuenta en estos tipos de diseños.
* Los cuadros por segundo obtenidos por una cámara que no sea de la marca Raspberry, conectada directamente son muy lentos por lo tanto se recomiendo que se deba dar un comunicación vía alterna a la Raspberry para tener una mejor imagen y un mejor manejo del robot explorador.
* Uno de los puntos a tomar en cuenta de la Raspberry, es que las lecturas analógicas no pueden ser tomadas directamente, sino que se requiere una ayuda externa para tener esas lecturas, como lo es el Arduino, manteniendo una conexión entre estos dos elementos.