

# CAPÍTOL 13:

# CONCLUSIONS

Un cop realitzat aquest projecte es creu que s'han assolit els objectius principals plantejats a l'inici.

Un dels objectius més importants era la construcció del robot tenint en compte el pes i les mides reglamentaries, segons la normativa. Aquests dos objectius, els quals són els més importants ja que sempre han d'estar presents en tot el procés de disseny, s'han pogut assolir.

Pel que fa als altres objectius, des del principi es va optar per realitzar un robot de minisumo el qual no utilitzés el sistema de motors amb servos. Aquest, es va dissenyar per a motors de corrent continua i per tant, la corresponent electrònica. Donat que al mercat no es van trobar motors de corrent continua adequats per l'ocasió, es va optar per convertir els servomotors en simples motors c.c. i poder continuar amb els objectius.

Inicialment es tenia previst poder posar més sensors de detecció de l'oponent i això es veu reflexat als esquemes, però, degut al poc espai del que es disposa i a la disposició de l'electrònica i altres, no s'ha pogut afegir un segon sensor de detecció. Tot i això, el robot pot funcionar perfectament i complir amb la seva funció sense problemes.

D'altra banda, aquest projecte es podria haver realitzar en menor temps pel que s'espera d'un enginyer. No obstant, encara no es tenia prou experiència en el disseny i construcció de robots de minisumo, per això, s'ha hagut un aprenentatge llarg per poder assolir els coneixements que encara no s'havien adquirit. Aquests coneixements nous i els obtinguts durant aquests anys s'han vist reflexats en el projecte.

En resum, el projecte ha assolit la majoria d'objectius però és cert que l'estructura podria ser millorada així com la disposició de l'electrònica. Sempre es pot millorar el que s'ha fet.