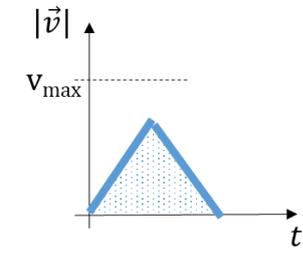
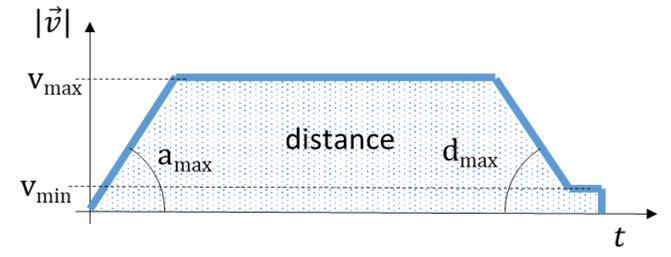


7) Modificar la generación de la lista de puntos de PL5 para que:

<p>Sea posible alcanzar puntos cercanos (sin llegar a la velocidad máxima)</p>	<p>En la deceleración hacia la posición destino se "asegure" una velocidad mínima, que evite el rozamiento estático que detendría el movimiento (dicho rozamiento estático es configurable en el menú Parámetros del interfaz web)</p>
	

8) Modificar la forma de recorrer la lista de puntos de PL5 bajo cada evento del timer, de forma que use la posición actual real para decidir el siguiente punto, en lugar de presuponer que son alcanzados cada 100ms.

Como resultado de esta PL, se debe disponer de un sistema funcional para:

- ❑ Realizar una trayectoria rectilínea entre dos puntos alcanzando el destino con precisión.
- ❑ Realizar ensayos para probar los parámetros de control de velocidad calculados mediante Matlab/Simulink
- ❑ Realizar un control óptimo para conseguir una trayectoria precisa a la mayor aceleración y velocidad posibles.