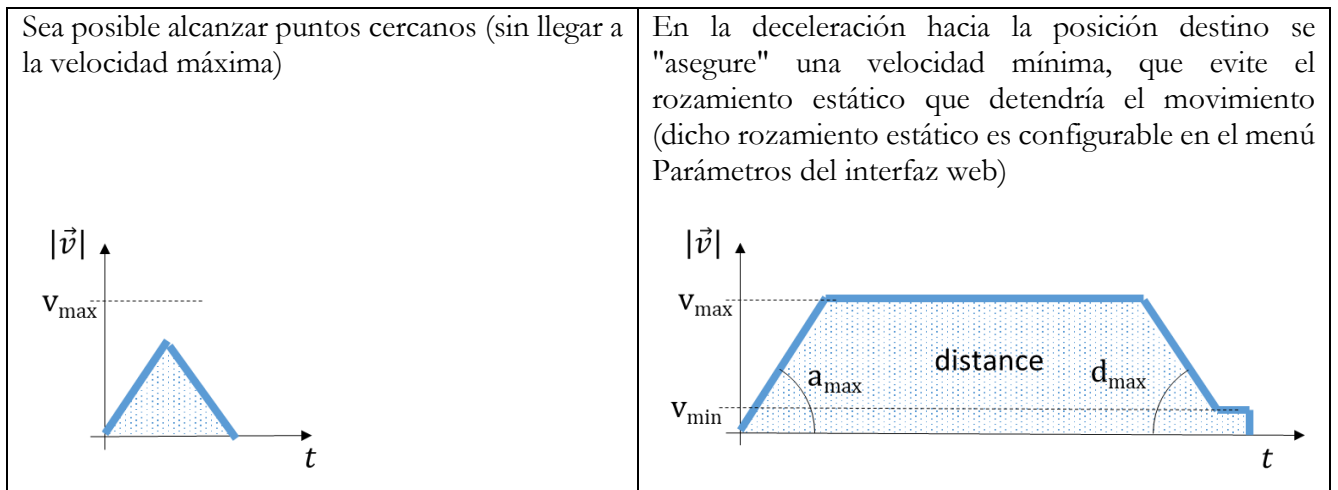




7) Modificar la generación de la lista de puntos de PL5 para que:



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.