En las versiones anteriores no se había trabajado con el bucle abierto y cerrado. Sólo con el control de la raspberry pi, el estimulador y la generación de trapecios. En esta versión no se hicieron cambios en los otros scripts solo se agregaron los de bucle abierto y cerrado en donde se trabaja con programación estructurada para desarrollar la actividad que se requiere en cada uno. Básicamente el modo de bucle abierto es similar el test de la clase cntrlStim, solo que se incorporan los cálculos para ingresar parámetros de la marcha a la secuencia de estimulación. El modo de bucle cerrado se hizo con interrupciones y no se incorporó la “máquina de estados”. Es decir, se detectan los sensores y mandan la secuencia de estimulación (trapecio), por lo que puede haber errores y realizar estimulaciones al paciente en momentos que no deberían. Por ejemplo, cuando está parado o si el paciente decide volver a apoyarse en el mismo punto por alguna razón daría una secuencia de estimulación.

En términos del sistema de detección de los FSR todos los sensores detectan el evento y estimulan en el flanco de subida indistintamente si se detecta uno u otro. Lo que si se implementó en esta versión es que si se presionan dos al mismo tiempo sólo se le hace caso a uno hasta que termina la estimulación.

Otra de las cosas a notar es que el DAC se ha estado trabajando en el modo de PWM to voltage conversion.