



La GUI debe prepararse para la comunicación con la placa controladora de motor por UART, siguiendo el esquema:

- La GUI debe tener dos modos de operación:
 - **Modo Automático:** aquí se deshabilitan los controles que envían datos a la placa. Desplegando solamente información (velocidad y posición del eje del motor, voltaje y corriente de alimentación). También debe permitir ver un eco del bus I2C.
 - **Modo Manual:** aquí se habilitan todos los controles, tales como el ON-OFF del motor y el set de posición. También debe permitir cargar los tres parámetros PID por medio de un botón para enviar y almacenar dichos parámetros en la placa.
- La GUI debe permitir configurar el puerto de comunicación Serial.
- Sin la placa conectada, la GUI debe simular el funcionamiento (comportamiento de la propia GUI habilitando/deshabilitando controles, y desplegando números aleatorios de velocidad, posición, corriente, voltaje, etc; cada cierto tiempo).