\_Notas de desarrollo

* El paquetizado JSON tiene problemas por tiempo de parseo. Esto hace que se pierdan los paquetes enviados desde el ordenador.
* Se cambia el código de parseo para que tenga siempre una estructura de iguales dimensiones.
* Problemas con temporizadores. Al usar interrupciones para cronometrar el tiempo se tuvo problemas de sincronización con los procesos ya que en las interrupciones se hacían llamadas a dunciones de larga duración que saturaban el MCU incluso llegando a cortar la conexión con el cliente. Se aumento el intervalo de temporización y se optimizó el código para que no hubieran llamadas en la interrupción a ninguna función.
* Arduino code:
* En en fichero de user Motor se incluyó la funcionalidad para poder establecer la corriente según ciertos niveles preestablecidos. Nivel 1,2,3 según sea el tamaño del motor.
* De esta forma se especifica que nivel tendrá cada motor para ser inicializado correspondientemente a la corriente que debería consumir.
* HOLD: es necesario habilitar el hold para establecer movimiento del motor.
* Importante: el orden de conexión de los bobinados cambia el sentido de giro.