Máquina de estado finito TFI (Utilizaremos máquina de mealy)

Entradas {a, b} // a y b representan sensores fotoeléctricos

Salidas {s, r} //s representa que un contador debe aumentar en uno y r que debe disminuir en uno

(Este contador representa los vehículos que ingresan y salen de un estacionamiento)

## Estados:

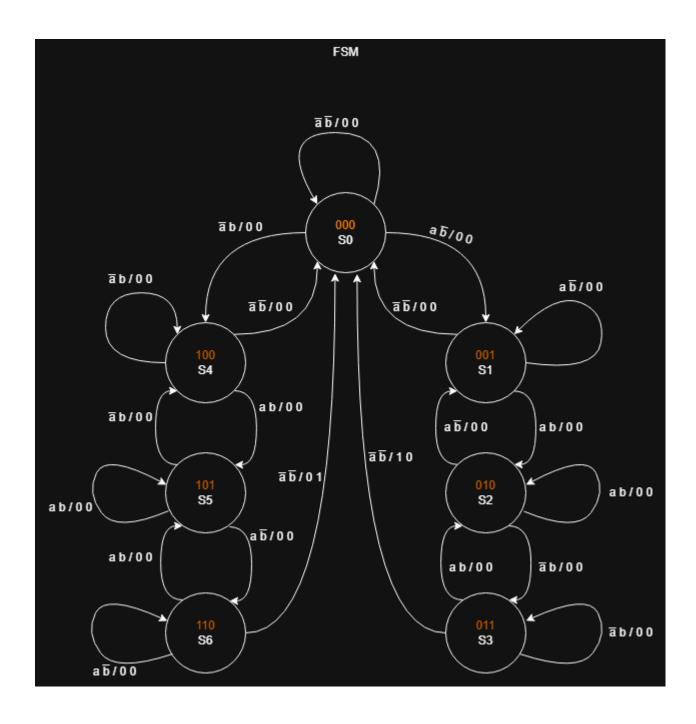
- o S0 (Estado inicial, sensores desbloqueados)
  - Si a = 0 y b = 0 se queda en S0, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 0 pasa al estado S1, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 1 pasa al estado S4, s = 0 y r = 0

## Estados para cuando ingresa un Auto

- S1 (Se bloquea el sensor 'a' primero)
  - Si a = 1 y b = 0 se queda en S1, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 0 pasa al estado S0, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 1 pasa al estado S2, s = 0 y r = 0
- o S2 (Se bloquean los sensores 'a' y 'b' [Caso para cuando entre un auto])
  - Si a = 1 y b = 1 se queda en S2, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 0 pasa al estado S1, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 1 pasa al estado S3, s = 0 y r = 0
- o S3 (Se desbloquea el sensor 'a')
  - Si a = 0 y b = 1 se queda en S3, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 1 pasa al estado S2, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 0 pasa al estado S0, s = 1 y r = 0 ("Ingresa un auto").

## Estados para cuando sale un Auto

- S4 (Se bloquea el sensor 'b')
  - Si a = 0 y b = 1 se queda en S4, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 0 pasa al estado S0, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 1 pasa al estado S5, s = 0 y r = 0
- o S5 (Se bloquean los sensores 'a' y 'b' [Casi para cuando sale un auto])
  - Si a = 1 y b = 1 se queda en S5, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 1 pasa al estado S4, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 0 pasa al estado S6, s = 0 y r = 0
- S6 (se desbloquea el sensor 'b')
  - Si a = 1 y b = 0 se queda en S6, s = 0 y r = 0
  - Si a = 1 y b = 1 pasa al estado S5, s = 0 y r = 0
  - Si a = 0 y b = 0 pasa el estado S0, s = 0 y r = 1 (Salió un auto)



Entradas	Estados Actuales	Estados Siguientes	Salidas
a b	Q2 Q1 Q0 (t)	Q2 Q1 Q0 (t+1)	sr
0 0	0 0 0 S0	0 0 0 S0	0 0
0 0	0 0 1 S1	0 0 0 S0	0 0
0 0	0 1 0 S2	XXX	XX
0 0	0 1 1 S3	0 0 0 S0	10
0 0	100S4	0 0 0 S0	0 0
0 0	1 0 1 S5	XXX	XX
0 0	110S6	0 0 0 S0	0 1
0 1	0 0 0 S0	100S4	0 0
0 1	0 0 1 S1	XXX	XX
0 1	0 1 0 S2	0 1 1 S3	0 0
0 1	0 1 1 S3	0 1 1 S3	0 0
0 1	1 0 0 S4	100S4	0 0
0 1	1 0 1 S5	100S4	0 0
0 1	110S6	XXX	XX
10	0 0 0 S0	0 0 1 S1	0 0
10	0 0 1 S1	0 0 1 S1	0 0
10	0 1 0 S2	0 0 1 S1	0 0
10	0 1 1 S3	XXX	XX
10	1 0 0 S4	XXX	XX
10	1 0 1 S5	110S6	0 0
10	110S6	110S6	0 0
11	0 0 0 S0	XXX	XX
11	0 0 1 S1	0 1 0 S2	0 0
11	0 1 0 S2	0 1 0 S2	0 0
11	0 1 1 S3	0 1 0 S2	0 0
11	100S4	1 0 1 S5	0 0
11	101S5	1 0 1 S5	0 0
11	110S6	101S5	0 0

<sup>&</sup>quot;Se marcan con X X X aquellas transiciones que representan secuencias imposibles de detectar físicamente con el sistema de sensores, como por ejemplo el cambio abrupto de a=1, b=0 a a=0, b=1 sin pasar por a=1, b=1".