Propuesta inicial

**Estados posibles**

Siendo 0 abierto y 1 cerrado

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Activación** | **Manopla** | **Índice** | **Pulgar** | **Estado** | **Aplicable** |
| 0 | 0 | 0 | 0 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 0 | 0 | 1 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 0 | 1 | 0 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 0 | 1 | 1 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 1 | 0 | 0 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 1 | 0 | 1 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 1 | 1 | 0 | Inactivación | **SI** |
| 0 | 1 | 1 | 1 | Inactivación | **SI** |
| 1 | 0 | 0 | 0 | Reposo | **SI** |
| 1 | 0 | 0 | 1 | Cuatro | NO |
| 1 | 0 | 1 | 0 | Marciano | NO |
| 1 | 0 | 1 | 1 | Pinza | **SI** |
| 1 | 1 | 0 | 0 | Pistola | NO |
| 1 | 1 | 0 | 1 | Señalar | **SI** |
| 1 | 1 | 1 | 0 | OK | **SI** |
| 1 | 1 | 1 | 1 | Cerrado | **SI** |

**Estados y transiciones**

* La mano solo funcionará cuando se encuentre en estado de activación.
* Desde todos los estados podremos ir al estado de inactivación.
* El estado asociado a la activación inicial es el reposo.
* Se podrá pasar de un estado a otro sin necesidad de pasar por el estado de reposo.
* La transición de estado vendrá marcada por la interpretación que demos de los sensores

**Máquina de estados**

