# 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 la información recibida de los sensores.

# Máquina de estados



# Pendiente de definir

**Transición de estado**

**Tenemos que decidir cómo vamos a pasar de un estado a otro**

Podríamos plantearos reducir el número de estados o definirlos todas las transiciones, pero partir de mínimo número de estados posibles

**Descolocación de los dedos**

El programa llevará un doble control de la posición de los dedos (manopla, índice y pulgar).

Por un lado, guarda información sobre la posición que debería tener el dedo según el estado actual y, por otro lado, recibe la información de posición de los potenciómetros.

Tenemos que decidir en caso de no estar en la posición esperada, como tratar este caso, esto es:

* Recuperar el estado actual y después movernos al estado solicitado
* Ir directamente al estado solicitado, teniendo en cuenta la posición errónea del dedo.