

**Considerar valor “1” como pwm > 90 y “0” como pwm < 90, “-” corte de alimentacion de motores(por codigo)**

Accion de Motores				
M1	M2	M3	M4	Movimiento
0	0	0	0	Retroceso
0	0	0	1	-
0	0	1	0	-
0	0	1	1	-
0	1	0	0	-
0	1	0	1	Derecha
0	1	1	0	Giro Horario
0	1	1	1	-
1	0	0	0	-
1	0	0	1	Giro Contra Horario
1	0	1	0	Izquierda
1	0	1	1	-
1	1	0	0	-
1	1	0	1	-
1	1	1	0	-
1	1	1	1	Avanzar

**Considerar valor “1” como pwm > 90 y “0” como pwm < 90, “-” corte de alimentacion de motores(por codigo)**

Movimiento	Estado(st)	Out Motors			
		M1	M2	M3	M4
Avanzar	st1	1	1	1	1
Retroceder	st2	0	0	0	0
Derecha	st3	0	1	0	1
Izquierda	st4	1	0	1	0
G. Horario	st5	0	1	1	0
G.C.Horario	st6	1	0	0	1
Parar	st0	-	-	-	-

Considerar valor “1” como deteccion de linea y valor “0” como no presencia de linea

CASES								
SENSORES								SECUENCIA
S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8	
0	0	0	0	0	0	1	1	St0, st4, st0
0	0	1	1	0	0	0	0	St0, st3, st0
1	1	0	0	0	0	0	0	St0, st2, st5 st0
1	0	0	0	0	0	0	1	St0, st6, st4 st0
0	1	1	0	0	0	0	0	St0, st5, st3 st0
0	0	0	0	1	1	0	0	St0

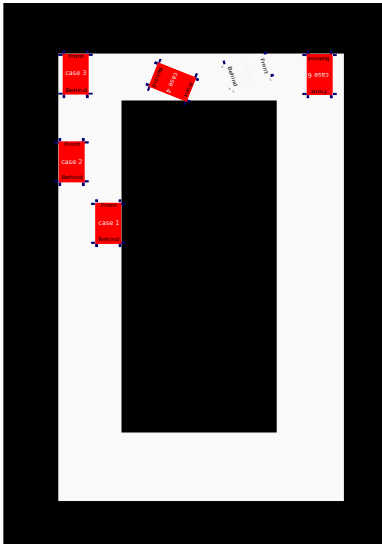


Imagen 1 : Casos posibles v1.0