

## ESTADO OCUPADO

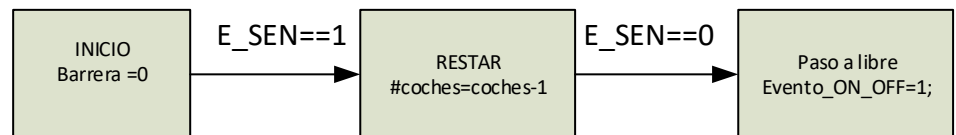
Barrera debe estar  
cerrada = 0

No voy a leer el sensor  
en el punto A

Leer el sensor en el  
punto E

#coches = #coches -1

Pasar el estado libre



## ESTADO LIBRE

Leer los sensores A y E

A: #coches=#coches+1

E: #coches=#coches-1

A: Barrera =1;  
A=0: Barrera =0;

Pasar el estado  
ocupado  
#coches ==10

