

# IDENTIFICACIÓN DE SUBPROGRAMAS

- 1- Necesario subprograma que permita comparar dos temperaturas. Ejemplo (para comparar la temperatura objetivo con la temperatura actual del líquido).
- 2- Necesario subprograma que permita activar el elemento que aumenta la temperatura del líquido.
- 3- Necesario subprograma que permita desactivar el elemento anterior.
- 4- Necesario subprograma que permita recoger la temperatura a la que se encuentra el líquido.
- 5- Necesario subprograma que permita conectar el comparador de temperaturas con el activador/desactivador. Ejemplo (la temperatura es mayor, indicará al desactivador que realice su función, de la misma forma si la temperatura se encuentra baja).
- 6- Subprograma que permita reconocer las necesidades del robot con la situación actual. Ejemplo (si la temperatura se encuentra por debajo de la deseada y el (calefactor) se encuentra encendido, no mandar señal de activación y de igual forma si está apagado y necesita apagarse).