

MOTOR # 2

Diseñar una FSM asíncrona para controlar un motor DC, Existe superposición, Diagramas de estado.

Usar FSM tipo Mealy

- El motor arranca y gira en sentido normal cuando detecta la secuencia $X_0X_1X_0X_0$.
- El motor arranca y gira en sentido contrario cuando detecta la secuencia $X_0X_1X_1X_1$.
- El motor se detiene, si el circuito detecta la secuencia $X_0X_0X_1X_1$ y permanece detenido hasta detectar de nuevo la secuencia de arranque.
- Sin embargo, después de arrancar el motor, Cada vez que el circuito detecta la secuencia $X_1X_0X_1$, el motor debe girar en sentido contrario, pero primero debe parar antes de cambiar de giro.

