

En los trisD, definimos las entradas(A,B,C,D,E)

En los trisB, definimos las salidas (M1,M2,M1R,M2R,LD1,LD2,LD3)

Entradas:

A=Sen-Extremo Izquierdo
B=Sen-Medio Izquierdo
C=Sen-Medio
D=Sen-Medio Derecho
E=Sen-Extremo Derecho
Salidas:

M1= Motor Izquierdo
M2=Motor Derecho
M1R= Motor Izquierdo Reversa
M2R=Motor Derecho Reversa
LD1=Led amarillo Izquierdo
LD2= Led amarillo Derecho
LD3=Led rojo



A=trisD1=1
B=trisD2=1
C=trisD3=1
D=trisD4=1
E=trisD5=1
M1=trisB1=0
M2=trisB2=0
M1R=trisB3=0
M2R=trisB4=0
Ledizq=trisB5=0
LedRojo=trisB7=0

C.A=M1=1,M2=1 Gsi=M1=0,M2=1 Gse=M1=1,M2=0 GEi=M1r=1,M2=1 GEe=M1=1,M2r=1

Condiciones principales

Condición 1: cuando el C=1 avance Condición 2: Cuando B o D sea =1 se gire suavemente Condición 3: Cuando A o E sea =1 se provoque un giro duro

Condiciones inventadas

Condición 1: Si (B.C) o (C,D)=1 hara un pequeño giro para ganar tiempo en las curvas

Condición 2: Si (A,B,C) o (C,D,E) =1 haran un griro duro para cambiar la dirección 90 grados

C=1 entonces CA

B=1 entonces Gsi

D=1 entonces Gse

A=1 entonces GEi

E=1 entonces GEe

<u>//condiciones especiales</u>

no

(B,C)=1 entonces Gsi

(C,D)=1 entonces Gse

> (A,B,C)=1 entonces GEi

(C,D,E)=1 entonces GEe

