## Transición de estado:

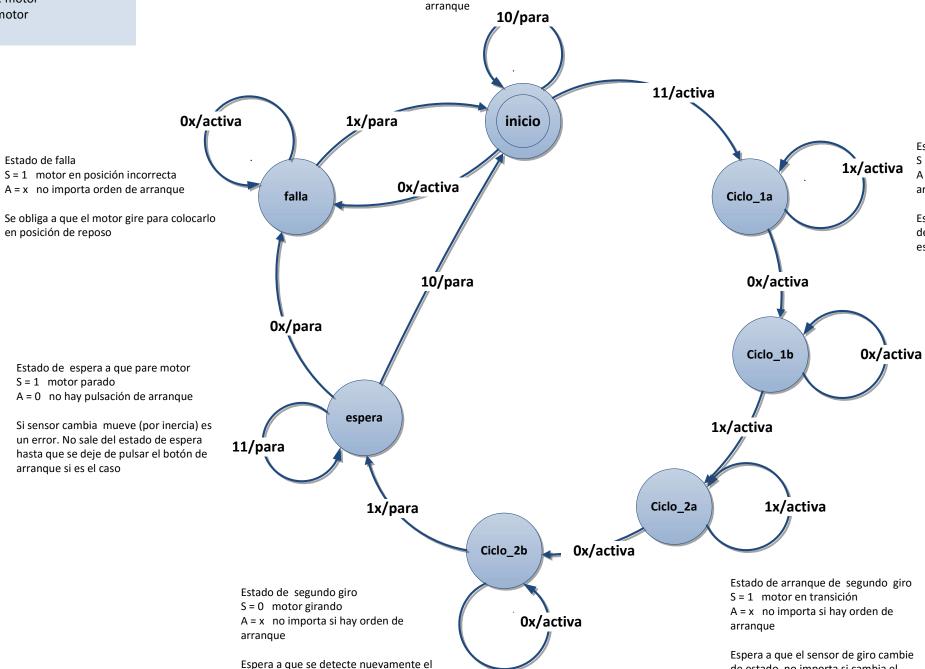
## sa/acción

a: botón arranque motor s: sensor de giro motor

## Estado de reposo

- S = 1 motor en posición correcta
- A = 0 no hay orden de arranque

Espera a que se pulse el botón de



sensor de giro, no importa si cambia el

estado del botón de arranque

## **Algoritmo:**

Tenemos un motor que queremos que se comporte de la siguiente forma:

- 1 En estado inicial o de reposo, estará detenido en la posición en la que el sensor <S> detecta la posición de reposo.
- 2 Si no está en esa posición se activará una <alarma> pero automáticamente se ajustará. Arranca el motor para alcanzar la posición de reposo y para.
- 3 Cuando se pulse Arranque <A>, el motor dará dos vueltas completas, deteniéndose en la posición de reposo inicial.
- 4 Durante el recorrido, si se pulsa <A> arranque, el motor seguirá rotando hasta alcanzar el final de las dos vueltas.
- 5 Si al completar las dos vueltas, el pulsador <A> arranque está pulsado por cualquier causa, no se comenzará un ciclo nuevo hasta que deje de estar pulsado.

Estado de arranque de primer giro S = 1 motor en transición A = x no importa si hay orden de arranque

Espera a que el sensor de giro cambie de estado, no importa si cambia el estado del botón de arranque

> Estado de primer giro S = 0 motor girando A = x no importa si hay orden de arrangue

Espera a que se detecte nuevamente el sensor de giro, no importa si cambia el estado del botón de arranque

de estado, no importa si cambia el

estado del botón de arranque