

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.

Transición de estado:

sa/acción

a: botón arranque motor  
s: sensor de giro motor

