

Mote(moteid)

Sensor(sensor_nome, #moteid -> Mote[NN])

Valor(valorid, valor_num)

Sensoresvalor(#sensor_nome->sensor, #valorid->valor)

Inputt(inputid, comparador, referencia)

Sensoresinput(#sensor_nome->sensor, #inputid->inputt)

Regra(regra_num)

Lógico(#regra_num->regra, #inputid->Input, logicos)

Outputt(outputid, newstate_output)

Atuador(atuador_nome)

Outputatuador(#atuador_nome->atuador, #outputid->outputt)

Atuadoreestado(#atuador_nome->atuador, #estadoid->estado)

Estado(estadoid, newstate)