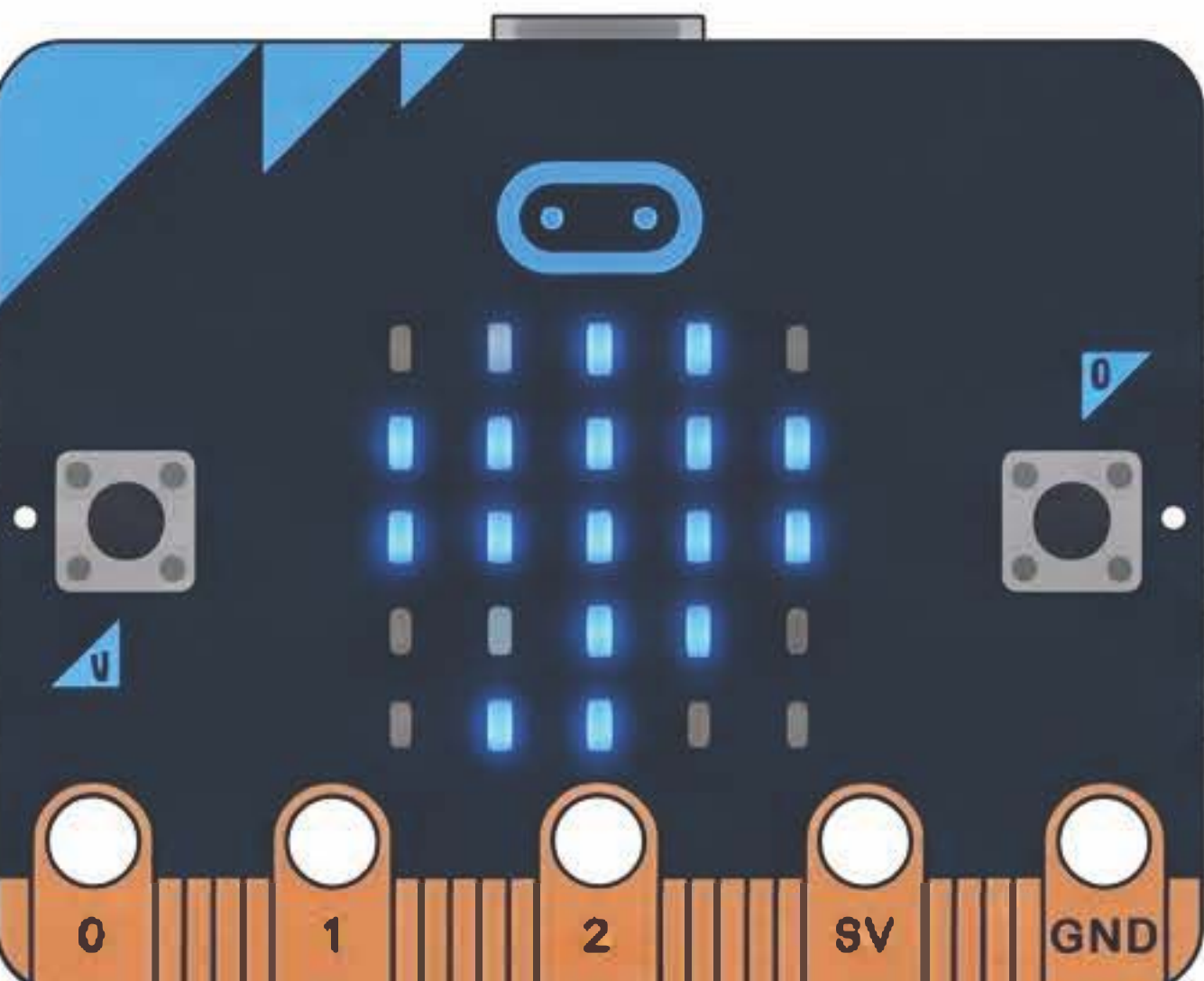


Automatización de un Parqueadero con micro:bit



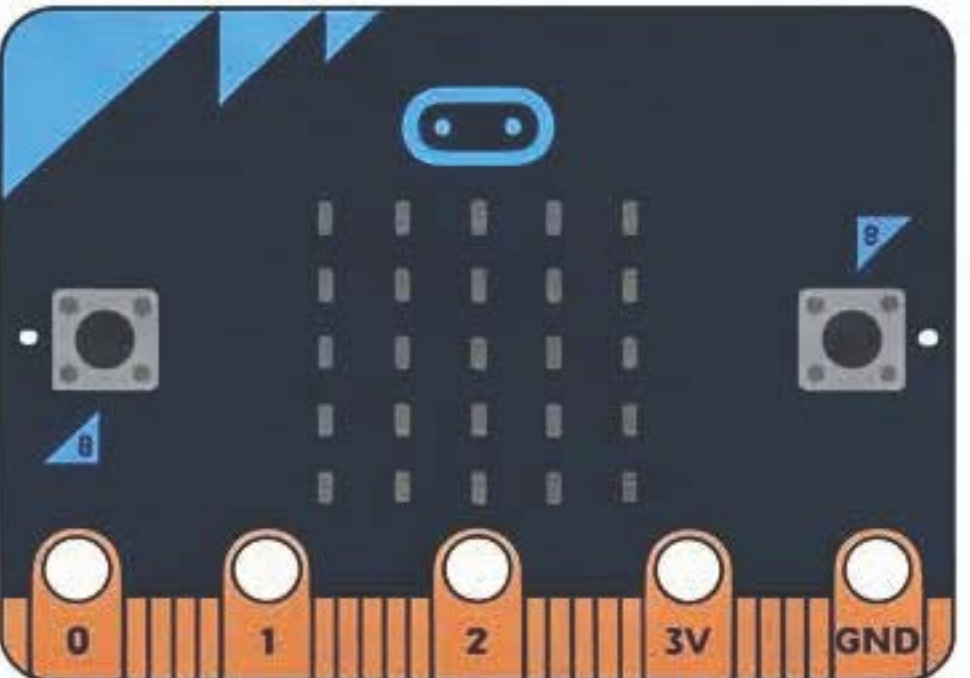
ESTADO INICIAL DEL SISTEMA

Establecer **puestosDisponibles** = 9

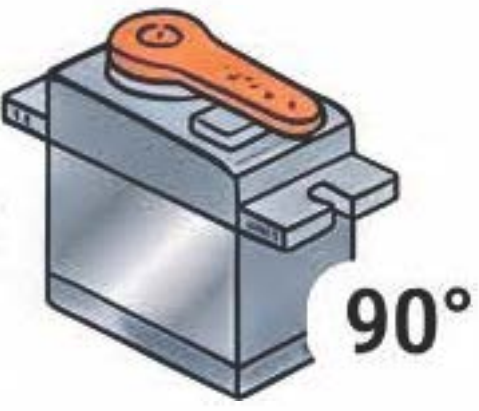


Se muestra en la pantalla LED al iniciar.

MAPEO DE ACTUADORES Y PINES



Servomotor
Entrada (P15)



Servomotor
Salida (P16)



EL BOTÓN A COMO SENSOR

Al presionar el botón A:

Iniciar la secuencia de validación.



LÓGICA DE CONTROL DE ACCESO

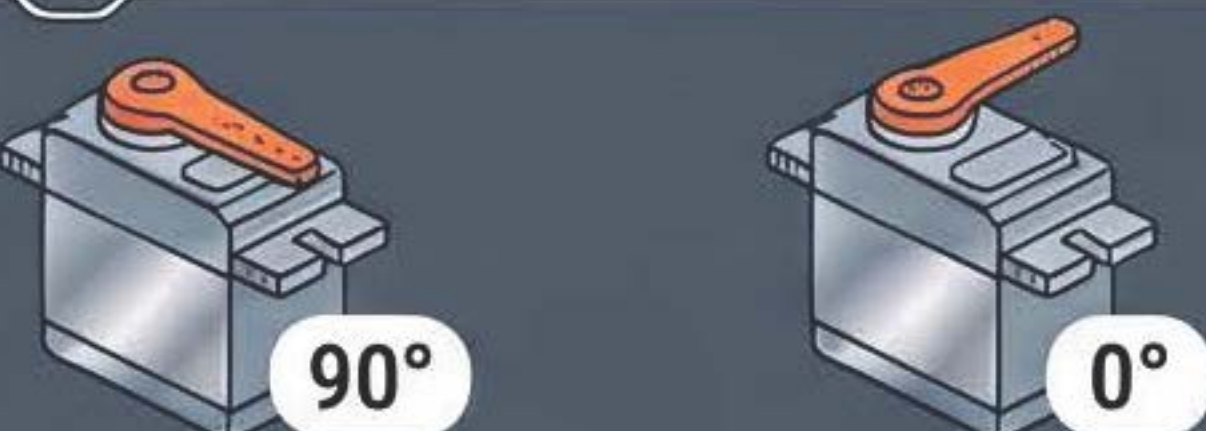
CONDICIONAL SI - SINO (IF-ELSE)

Si **puestosDisponibles** > 0 entonces:



SECUENCIA DE ENTRADA EXITOSA

Restar 1 a **puestosDisponibles**



Girar Servomotor Entrada a 0°

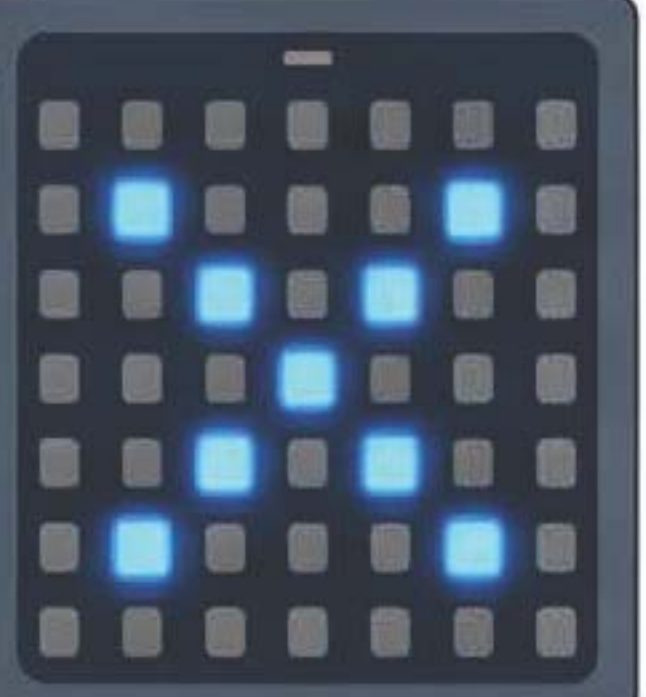
Esperar 5 segundos

Volver Servomotor Entrada a 90°



MANEJO DE PARQUEADERO LLENO

Mostrar icono "X" en Pantalla LED



Sino

Mantener Servomotor Entrada en 90° (Barrera Cerrada)



REFERENCIA DE COMPONENTES

- Servomotor Entrada (P15): Gira a 0° (Abre) y 90° (Cierra)
- Contador (Variable): Resta 1 por cada ingreso (Mínimo 0)
- Pantalla LED (Matriz micro:bit): Muestra número de puestos o ícono de error (X)