



Elemento de Programación	Descripción del Paso o Concepto	Componente de Hardware (Simulado)	Acción o Lógica Implementada	Sección de la Guía	Fuente
Bloque de Entrada (Al presionar el botón B)	Configuración de los botones para iniciar la lógica de salida.	Botón B de la micro:bit	Detectar cuando un vehículo quiere salir para activar el proceso de automatización.	Paso 1: Configuración de los botones	[1]
Bloque de Comparación / Condicional (Si = 9)	Verificar el número máximo de puestos para evitar errores en el contador.	Micro:bit (Lógica interna)	Cambiar el valor de comparación a 9 (máximo de puestos) para validar la disponibilidad.	Paso 2: Lógica de salida de vehículos	[1]
Variable (puestosDisponibles) con operador (+)	Actualización del contador de espacios tras la salida de un vehículo.	Micro:bit (Memoria)	Sumar 1 a la variable 'puestosDisponibles' ya que se libera un espacio.	Paso 2: Lógica de salida de vehículos	[1]
Girar servo en pin P16	Control de la barrera física de salida del parqueadero.	Servomotor (Pin P16)	Girar el servo a 0 grados para abrir y a 90 grados para cerrar la barrera de salida.	Paso 2: Lógica de salida de vehículos	[1]
Bloque de Espera (pausa)	Temporización del movimiento de la barrera.	Micro:bit (Reloj interno)	Esperar 1 segundo entre la apertura y el cierre del servomotor.	Paso 2: Lógica de salida de vehículos	[1]
Mostrar número / Mostrar icono	Visualización del estado del parqueadero en tiempo real.	Pantalla LED de la micro:bit	Actualizar el número de puestos disponibles y mostrar una 'X' si el parqueadero está vacío.	Paso 3: Manejo de casos especiales	[1]

[1] Guía 3. Parqueaderos - Sesión 3.pdf