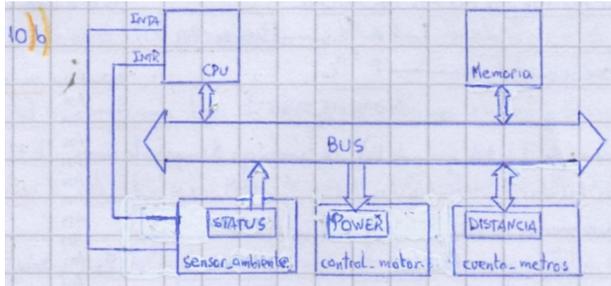


Ejercicio 10a:

10) a) [0xFFF0] ← SENSOR_AMBIENTE (E)
 [0xFFF1] ← CONTROL_MOTOR (S)
 [0xFFF2] ← CUENTA_METROS (E/S)

Ejercicio 10b:



Ejercicio 10c:

```

c) *rutina_control()
    km_recorridos = 0; estado_ambiente = 0x0000; control_motor = 0xF000;
    while (true)
    {
        if (estado_ambiente == 0x0002) { control_motor = 0xF000; }
        elif (estado_ambiente == 0x0001) { control_motor = 0x3000; }
        else { control_motor = 0xFFFF; }
        if (distancia >= 1000)
        {
            km_recorridos++;
            distancia = 0xFFFF;
        }
    }
}

*rai()
{
    if (sensor_ambiente == 0xFFFF) { estado_ambiente = 0x0002; }
    elif (sensor_ambiente == 0x0001) { estado_ambiente = 0x0001; }
    else { estado_ambiente = 0x0000; }
}
    
```

; km_recorridos y el estado del ambiente comienzan nulos
 ; Se controla el motor del tren en base al estado de ambiente
 ; Si se recorrió un km, la km_recorridos incrementa en 1
 ; Según el valor del sensor del ambiente, se determina el valor del estado del ambiente