



```

int tics = 0;
bool estado_1 = FALSE;
int transmision = 0;

```

```

void main() {
    // inicializar interrupciones.
    enable();
    write();
    if (estado_1) {
        while (IN(AVLS0 & 0x01) == 1) {
            estado_1 = FALSE;
            if (tics < 30) {
                printf("OUT (SALIDA, Transmision);");
                transmision = 0;
            }
            else if (tics == 30)
                transmision = transmision * 2;
            else if (tics == 50)
                transmision = transmision * 2 + 1;
        }
    }
}

```

```

void interrupt flanco() {
    tics = 0;
    estado_1 = true;
}

```

```

void interrupt timer() {
    if (estado_1)
        tics++;
}

```