Documento	Subrutinas
Proyecto.s	Wait
 Archivo principal que contiene el main del programa. Desde aquí se llama a la mayoría de subrutinas 	 Esta subrutina toma únicamente un parámetro de entrada, el cual es el número que se restará en el ciclo. Su función es dar un tiempo de pausa dependiendo del número que se le da al inicio. No tiene parámetros de salida.
	 Clockwise Toma dos parámetros de entrada, el valor que se le pasará al wait llamado internamente y un contador que verifica si ya se dio una vuelta completa. Envía la secuencia al motor para que este gire con sentido de las agujas del reloj. La velocidad va a depender del valor que se le pase al wait. No tiene parámetros de salida. CounterClockwise Toma dos parámetros de entrada, el valor que se le pasará al wait llamado internamente y un contador que verifica si ya se dio una vuelta completa. Su función es enviar la secuencia al motor para que este gire en sentido contrario de las agujas del reloj. La velocidad va a depender del valor que se le pase al wait.
 gpio0_2.s Archivo que contiene las subrutinas de las funcionalidades de los GPIOs 	 No tiene parámetros de salida. GetGpioAddress No tiene parámetros de entrada. Obtiene la dirección base de los puertos GPIO como una dirección física. Regresa en r0 la dirección encontrada. SetGpioFunction Tiene dos parámetros de entrada. Se necesita el

número de pin que se va a	
modificar y la función que se	
va a definir para ese pin (0 o 1)

- Define si un pin será utilizado para lectura o para escritura.
- No tiene parámetros de salida

SetGpio

- Parámetro de entrada, el número de pin que se desea modificar.
- Enciende o apaga el pin según el ingreso de datos.
- No tiene parámetros de salida

GetGpio

- Dos parámetros de entrada, el pin que se verifica y el número
 1.
- La función de esta rutina es obtener el estado de un pin de lectura.
- Un parámetro de salida, en caso de que se haya leído algo se devuelve un 1 y de no ser así se devuelve un 0.

Referencias

- Smith, B. AssemblyLanguageRaspberryPi. 1ª edición. BSB. 2012
- Chadwick, Alex. University of Cambridge. Computer Laboratory. Raspberry Pi Turing Machines. Section 2 [En línea]. 2013 http://cl.cam.ac.uk/projects/raspberrypi/tutorials/turing-machine/two.html