**Código de la interrupción en Arduino**

const int emuPin = 10;

const int intPin = 2;

volatile int ISRCounter = 0; //se define volátil para que sea consultada cada vez que se va a usar en el código

int counter = 0;//contador

void setup()

{

   pinMode(emuPin, OUTPUT);

   pinMode(intPin, INPUT\_PULLUP);

   Serial.begin(9600);

 //esta instrucción asocia la interrupción con el pin 2, la función ISR (Interruption Service   //Routines) de interrupción y el modo de la interrupción

   attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(intPin), interruptCount, CHANGE);

}

void loop()

{

   //esta parte es para emular la señal cuadrada de salida

   digitalWrite(emuPin, HIGH);

   delay(1000);

   digitalWrite(emuPin, LOW);

   delay(1000);

  //Aquí se verifica si el contador es igual a lo que sale de la interrupción, si no lo es se //imprime en el serial

   if (counter != ISRCounter)

   {

      counter = ISRCounter;

      Serial.println(counter);

   }

}

//función de interrupción ISR, la cual aumentará el contador cada que se haga una //interrupción

void interruptCount()

{

   ISRCounter++;

   int timeCounter = millis();

}

Enlace a tinkercad donde se implementa el código mostrado:

<https://www.tinkercad.com/things/37e7SP8rarC-grand-rottis/editel>