

# Práctica 1

## Relación entre los 4 callbacks

Utilizamos un callback para cada puerto; GPIOA, GPIOB y GPIOC de manera que una interrupción detectara cuando se presionó algún botón en estos puertos y mande a llamar el callback del respectivo puerto con las banderas del puerto como parámetro, para esto tuvimos que cambiar la declaración del callback para las GPIOs, haciéndolos apuntadores a variables **uint32\_t**.

El cuarto callback lo utilizamos para el PIT, utilizando un solo canal para el reloj, stopwatch y alarma, con este canal implementamos una función que cuenta desde microsegundos a horas para el reloj, y en el cronómetro una función que cuenta desde microsegundos a minutos, la función para la alarma recorre la tabla de valores de la función seno.