

```

#define B0 RB0_bit
#define Motor1 RD0_bit

void interrupt() //0008h
{
    if(INT1IF_bit == 1)
    {
        Motor1 = 0;
        INT1IF_bit = 0;
    }
}

void ConfigPIC()
{
    TRISD0_bit = 0; // rd0 saida (motor1)
    TRISB0_bit = 1; // rb0 entrada (b0)
    ADCON1 = 0x0F; // configura os pinos do PORTB como digitais
    TRISB1_bit = 1; // rb1 entrada (int1)
    Motor1 = 0;

    GIEH_bit = 1; // chave geral e alta prioridade
    PEIE_bit = 1; // Periféricos e baixa prioridade
    IPEN_bit = 1; // familia PIC18

    INT1IE_bit = 1; // habilita interrupção int1
    INT1IP_bit = 1; // alta prioridade
    INTEDG1_bit = 1; // borda de subida
    INT1IF_bit = 0; // reset flag interrupção
}

void ligaMotor1()
{
    if(B0 == 1)
    {
        Motor1 = 1;
    }
}

void main()
{
    ConfigPIC();
    while(1)
    {
        ligaMotor1();
    }
}

```