

```
#define F_CPU 16000000UL // Definir la frecuencia del reloj para el uso del delay

#include <avr/io.h>
#include <util/delay.h>

#define D1 PD6
#define D2 PD2
#define PUL PC4

void toggleLED(uint8_t ledPin) {
    PORTD ^= (1 << ledPin); // Cambia el estado del pin especificado
}

int main(void) {
    uint8_t cont = 0;
    uint8_t band = 0;

    // Configurar D1 y D2 como salidas y PUL como entrada
    DDRD |= (1 << D1) | (1 << D2); // Configura los pines de los LEDs como salidas
    DDRC &= ~(1 << PUL); // Configura el pin del pulsador como entrada
    PORTC |= (1 << PUL); // Habilitar la resistencia de pull-up en el pulsador

    while (1) {

        cont++;
        if (cont == 140) { // Conmuta D1 cada 0.7 segundos
            toggleLED(D1);
            cont = 0;
        }

        // Leer el estado del pulsador
        if (!(PINC & (1 << PUL))) { // Si el pulsador está presionado (asumiendo configuración de pull-up)
            if (band == 0) {
                toggleLED(D2); // Conmutar D2
                band = 1;
            }
        }
        if ((PINC & (1 << PUL))) {
            band = 0; // Restablecer band cuando el pulsador no está presionado
        }
        _delay_ms(0.5);
    }
}
```