

Zadania

1. oczekiwanie na sygnał w podczerwieni - wysoki priorytet
2. odliczanie czasu do pomiaru temperatury - niski priorytet
3. odczyt temperatury - średni priorytet
4. włączanie / wyłączanie podzespołów - wysoki priorytet, może zająć dłużej(?)
5. odczyt wciśniętych przycisków (pilot) - wysoki priorytet
6. wysyłanie sygnałów w podczerwieni (pilot) - wysoki priorytet