#include <stdio.h>

#include "pico/stdlib.h"

#define BOTAO 5

volatile int contador = 0;

void gpio\_callback(uint gpio, uint32\_t events) {

if (gpio == BOTAO && (events & GPIO\_IRQ\_EDGE\_FALL)) {

contador++; // incrementa ao pressionar botão

}

}

int main() {

stdio\_init\_all();

sleep\_ms(2000); // espera a USB estabilizar

gpio\_init(BOTAO);

gpio\_set\_dir(BOTAO, GPIO\_IN);

gpio\_pull\_up(BOTAO);

gpio\_set\_irq\_enabled\_with\_callback(BOTAO, GPIO\_IRQ\_EDGE\_FALL, true, &gpio\_callback);

while (true) {

// também incrementa contador no loop principal

contador++;

printf("Contador: %d\n", contador);

sleep\_ms(200);

}

}