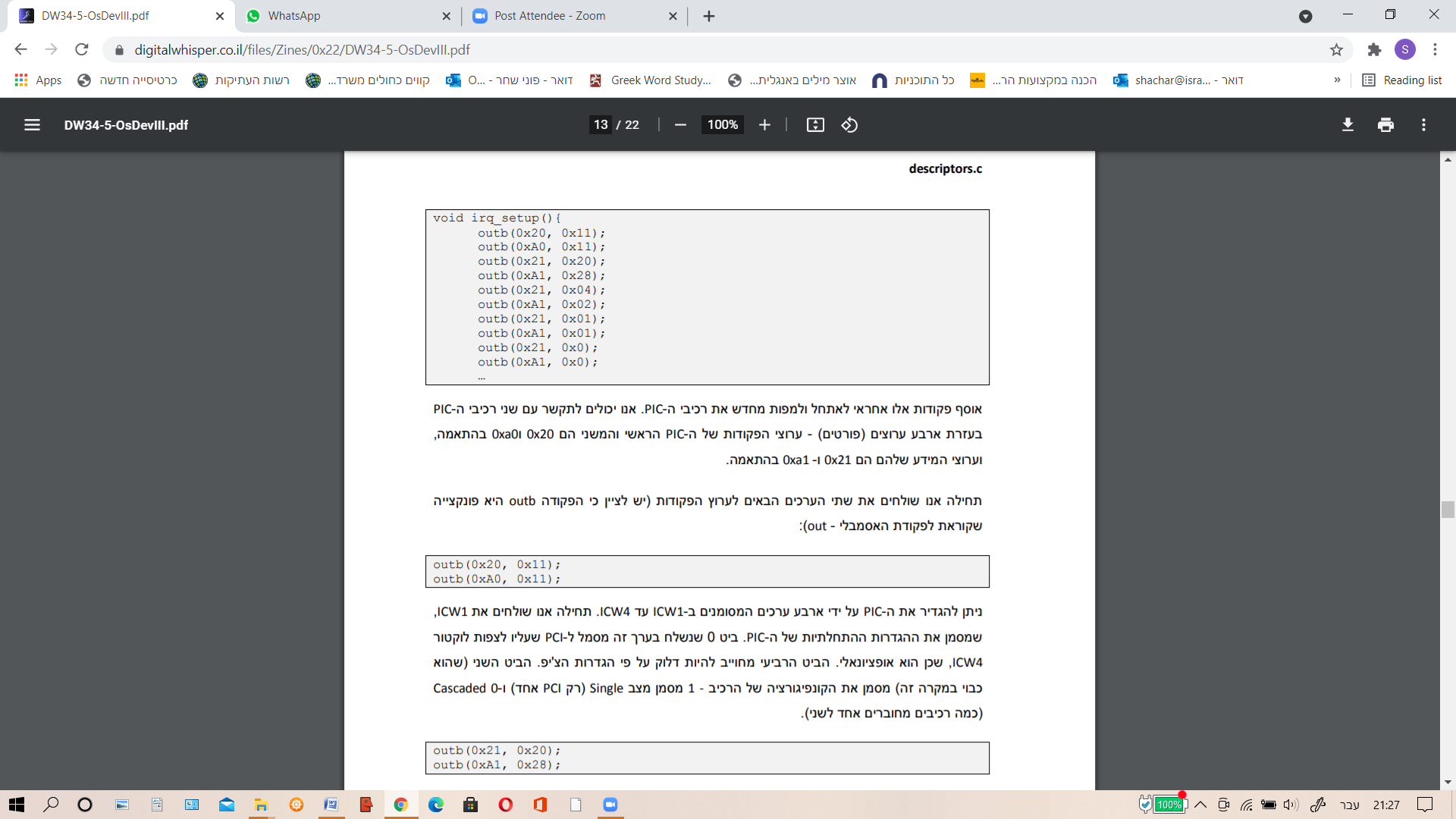
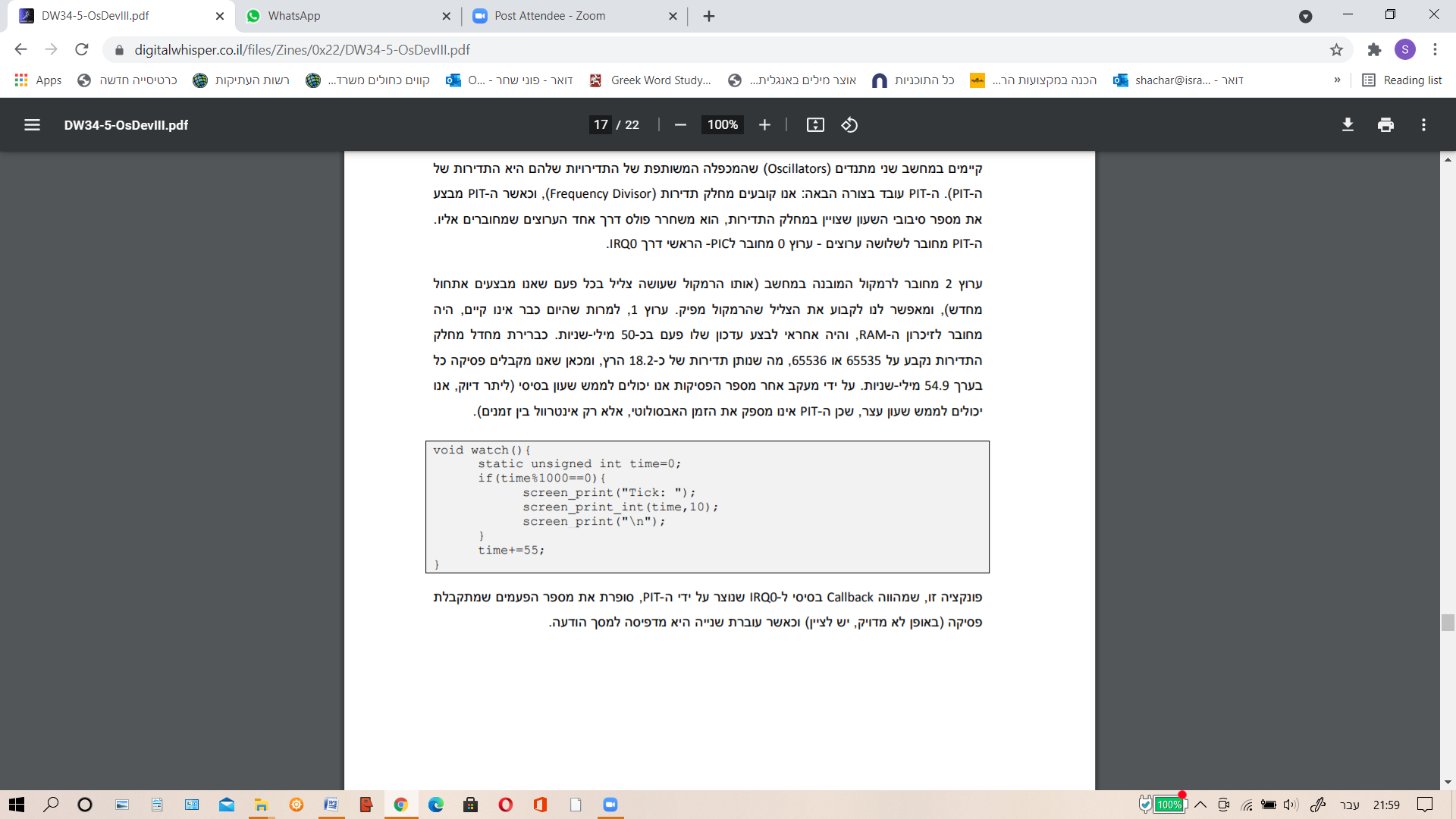
**Descriptors.c**

אנו יכולים לתקשר עם שני רכיבי ה-PIC בעזרת ארבע ערוצים (פורטים) - ערוצי הפקודות של ה-PIC הראשי והמשני הם 0x20 ו0xa0 בהתאמה, וערוצי המידע שלהם הם 0x21 ו- 0xa1 בהתאמה. אנו שולחים את הערכים הבאים לערוץ הפקודות:



המספרים שנשלחים הם ביטים המסמנים לפיק את הגדרותיו ההתחלתיות.

המשך (כדאי לקרוא לאחר ההסברים על שאר הקוד):



פונקציה זו, מהווה Callback בסיסי ל-IRQ0 היא סופרת את מספר הפעמים שמתקבלת פסיקה (באופן לא מדויק, יש לציין) וכאשר עוברת שנייה היא מדפיסה למסך הודעה (כל בערך 55 מילישניות יש פסיקה).