

1. Perifericos

1.1. Encoder Rotativos

1.2. Lector

1.3. Display

Vamos a estructurar el codigo en dos capas: *capa de bajo nivel* e *interfaz*.

1.3.1. Interfaz

Aca vamos a definir y presentar las funciones publicas que puede usar el usuario:

- **Marquesina:** Recibe un string, la dirección de shifteo y la velocidad de shift.
- Clear all
- Escribir
- Shift

1.4. Puerta

Solo dos funciones, bloquear y desbloquear puerta. Al desbloquear se debera indicar el tiempo que permanecerá desbloqueada.

2. Varios

2.1. Interrupciones SysTick

SysTick nos da la posibilidad de linkear solo UN callback. Este callback se encarga de aumentar el contador de ticks, y de llamar a los handlers asociados a interrupciones de SysTick. Estas funciones handlers estaran almacenadas en un arreglo de punteros a funcion. Entonces este unico callback reocorre el arreglo(ver de que dimensiones) y llamar a los handlers linkeados.