

'''

include <Arduino.h>

```
void anotherTask( void * parameter );
void setup()
{
  Serial.begin(112500);
  /* we create a new task here /
  xTaskCreate(
    anotherTask, / Task function. /
    "another Task", / name of task. /
    10000, / Stack size of task /
    NULL, / parameter of the task /
    1, / priority of the task /
    NULL); / Task handle to keep track of created task /
}
/ the forever loop() function is invoked by Arduino ESP32 loopTask /
void loop()
{
  Serial.println("this is ESP32 Task");
  delay(1000);
}
/ this function will be invoked when additionalTask was created /
void anotherTask( void * parameter )
{
  / loop forever /
  for(;; 😊)
  {
    Serial.println("this is another Task");
    delay(1000);
  }
  / delete a task when finish,
  this will never happen because this is infinity loop */
  vTaskDelete( NULL );
}
'''
```

FUNCIONAMIENTO

Dentro del setup, primero inicializamos una comunicación en serie a una velocidad de 115200 bauds.
A

continuación informamos al planificador sobre nuestra tarea con `xTaskCreate` , donde tenemos que definir la función de la Task, el nombre, el tamaño del stack, el parámetro y su prioridad.

Para finalizar llamamos a la función `void anotherTask(void * parameter)` y dentro de esta también hacemos un bucle infinito que va mostrando en el terminal "this is another Task" cada segundo, y después con `vTaskDelete(NULL)` eliminamos la tasca cuando finalice, pero esto nunca sucederá porque es un bucle infinito.

SALIDA POR EL PUERTO SERIE

this is ESP32 Task

this is another Task