

```
int L = 13;
int distancia;
int tiempo;
int TRIG = 5;
int ECHO = 6;

void setup() {
    pinMode(L, OUTPUT);
    pinMode(TRIG, OUTPUT);
    pinMode(ECHO, INPUT);
    Serial.begin(9600);
}

void loop() {
    digitalWrite(TRIG, LOW);
    delayMicroseconds(2);
    digitalWrite(TRIG, HIGH);
    delayMicroseconds(10);
    digitalWrite(TRIG, LOW);

    tiempo = pulseIn(ECHO, HIGH);
    distancia = tiempo / 58.2;

    Serial.println(distancia);
    delay(50);

    if ((distancia <= 15) && (distancia > 0)) {
        digitalWrite(L, HIGH);
        delay(distancia * 10);
        digitalWrite(L, LOW);
    }
}
```