

```
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);
  }
}
```