int trigF = 8;

int echoF = 7;

long duracaoF = 0;

long distanciaF = 0;

int trigD = 9;

int echoD = 10;

long duracaoD = 0;

long distanciaD = 0;

int trigE = 11;

int echoE = 12;

long duracaoE = 0;

long distanciaE = 0;

void setup()

{

Serial.begin(9600);

pinMode(trigF, OUTPUT);

pinMode(echoF, INPUT);

pinMode(trigD, OUTPUT);

pinMode(echoD, INPUT);

pinMode(trigE, OUTPUT);

pinMode(echoE, INPUT);

}

void loop()

{

digitalWrite(trigF, HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(trigF, LOW);

duracaoF = pulseIn(echoF, HIGH);

distanciaF = duracaoF/58;

Serial.print("Distância em cm: ");

Serial.println(distanciaF);

digitalWrite(trigD, HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(trigD, LOW);

duracaoD = pulseIn(echoD, HIGH);

distanciaD = duracaoD/58;

if (distanciaD <=100)

{

Serial.print("Distância em cm: ");

Serial.println(distanciaD);

}

digitalWrite(trigE, HIGH);

delayMicroseconds(10);

digitalWrite(trigE, LOW);

duracaoE = pulseIn(echoE, HIGH);

distanciaE = duracaoE/58;

if (distanciaE <=100)

{

Serial.print("Distância em cm: ");

Serial.println(distanciaE);

}

}