Algoritmo parte 1(sem interrupts):

Setup()

1. Configurar pin 13 como output
2. Configurar pin 14 como input
3. Iniciar conexão com o esp32
4. Ler tempo inicial em microssegundos para o sonar
5. Ler tempo inicial em milissegundos para o contador
6. Atribuir pin 13 a high

Loop()

1. Ler tempo atual em microssegundos para o sonar
2. Ler tempo inicial em milissegundos para o contador
3. Adicionar um à variável contar
4. Se tempo atual menos tempo inicial for maior ou igual a 67000us então
   1. Atribuir pin 13 a low
   2. Adicionar 67000us ao tempo inicial
   3. Atribuir pin 13 a high
   4. Ler sonar
5. Calcular distância
6. Passar para centímetros a distância calculada
7. Se tempo atual menos tempo inicial for maior ou igual a 1000ms então
   1. Definir zero à variável contar

Algoritmo parte 1(com interrupts):

Setup()

1. Configurar pin 13 como output
2. Configurar pin 14 como input
3. Iniciar conexão com o esp32
4. Associar o timer 0, com o divisor 80 e com incremento
5. Associar a função tempo ao timer 0
6. Definir o período 1000 ms do timer 0 e periódico
7. Inicializar o timer 0
8. Ler tempo inicial em milissegundos para o sonar
9. Atribuir pin 13 a high

Loop()

1. Ler tempo atual em microssegundos para o sonar
2. Adicionar um à variável contar
3. Se tempo atual menos tempo inicial for maior ou igual a 67 000us então
   1. Atribuir pin 13 a low
   2. Adicionar 67 000us ao tempo inicial
   3. Atribuir pin 13 a high
   4. Ler sonar
4. Calcular distancia
5. Passar para centímetros a distância calculada

Função tempo

1. Atribuir a variável contar a zero