#include <stdio.h>

#include "pico/stdlib.h"

#include "ultrasonico.h"

/\*

\* @brief Programa principal

\*/

int main(void) {

// Inicializacion del USB

stdio\_init\_all();

// Elegir un GPIO para trigger, echo y buzzer

gpio\_init (trigger\_26);

gpio\_init (echo\_27);

gpio\_init (buzzer\_28);

gpio\_set\_dir (trigger\_26, gpio\_out);

gpio\_set\_dir (echo\_27, gpio\_out);

gpio\_set\_dir (buzzer\_28, gpio\_out);

// Inicializacion del ultrasonico

ultrasonico\_init(trig, echo);

// Inicializo buzzer

gpio\_put (buzzer\_28, 0);

while(1) {

// Hago una lectura de distancia

float d = ultrasonico\_get\_distance\_cm(trig, echo);

// Muestro por consola

printf ("Distancia: %.2f ", distance);

// Verifico distancia

if (distance < 10.0){

gpio\_put (buzzer\_28, 1);

}

else {

gpio\_put (buzzer\_28, 0);

}

// Espero

sleep\_ms(10);

}

}