**Código de Ejemplo - Medir distancia mediante el puerto serie con el modulo HC-RS04 (Serial.ino)**

// Ultrasonic - Library for HR-SC04 Ultrasonic Ranging Module.

// Rev.4 (06/2012)

// J.Rodrigo ( www.jra.so )

// more info at www.ardublog.com

#include <Ultrasonic.h>

Ultrasonic ultrasonic(9,8); // (Trig PIN,Echo PIN)

void **setup**() {

**Serial**.begin(9600);

}

void **loop**()

{

**Serial**.print(ultrasonic.Ranging(CM)); // CM or INC

**Serial**.println(" cm" );

  delay(100);

}

**Código de Ejemplo - Mostrar distancia del modulo HC-SR04 en un display LCD (LCD.ino)**

// Ultrasonic - Library for HR-SC04 Ultrasonic Ranging Module.

// Rev.4 (06/2012)

// J.Rodrigo ( www.jra.so )

// more info at www.ardublog.com

#include <Ultrasonic.h>

#include <LiquidCrystal.h>

LiquidCrystal lcd(12, 11, 5, 4, 3, 2); // LCD arduino library

Ultrasonic ultrasonic(9,8); // (Trig PIN,Echo PIN)

void **setup**() {

lcd.begin(16, 2);

}

void **loop**()

{

  lcd.clear();

  lcd.setCursor(0, 0);

  lcd.print(ultrasonic.Ranging(CM)); // CM or INC

  lcd.print("cm");

  delay(100);

}

**Código de Ejemplo - Obtener tiempo (en ms) que tarda el sonido en ir y volver (Timing.ino)**

// Ultrasonic - Library for HR-SC04 Ultrasonic Ranging Module.

// Rev.4 (06/2012)

// J.Rodrigo ( www.jra.so )

// more info at www.ardublog.com

#include <Ultrasonic.h>

Ultrasonic ultrasonic(9,8); // (Trig PIN,Echo PIN)

void **setup**() {

**Serial**.begin(9600);

}

void **loop**()

{

**Serial**.print(ultrasonic.Timing());

**Serial**.println(" ms" ); // milliseconds

  delay(100);

}

**Código de Ejemplo - Utilizar dos módulos HC-SR04 a la vez  (TwoOrMore.ino)**

// Ultrasonic - Library for HR-SC04 Ultrasonic Ranging Module.

// Rev.4 (06/2012)

// J.Rodrigo ( www.jra.so )

// more info at www.ardublog.com

#include <Ultrasonic.h>

Ultrasonic ultraleft(9,8); // (Trig PIN,Echo PIN)

Ultrasonic ultraright(6,7); // (Trig PIN,Echo PIN)

void **setup**() {

**Serial**.begin(9600);

}

void **loop**()

{

**Serial**.print("Left: ");

**Serial**.print(ultraleft.Ranging(CM)); // CM or INC

**Serial**.print(" cm " );

  delay(50);

**Serial**.print("Right: ");

**Serial**.print(ultraright.Ranging(CM)); // CM or INC

**Serial**.println(" cm" );

  delay(50);

}