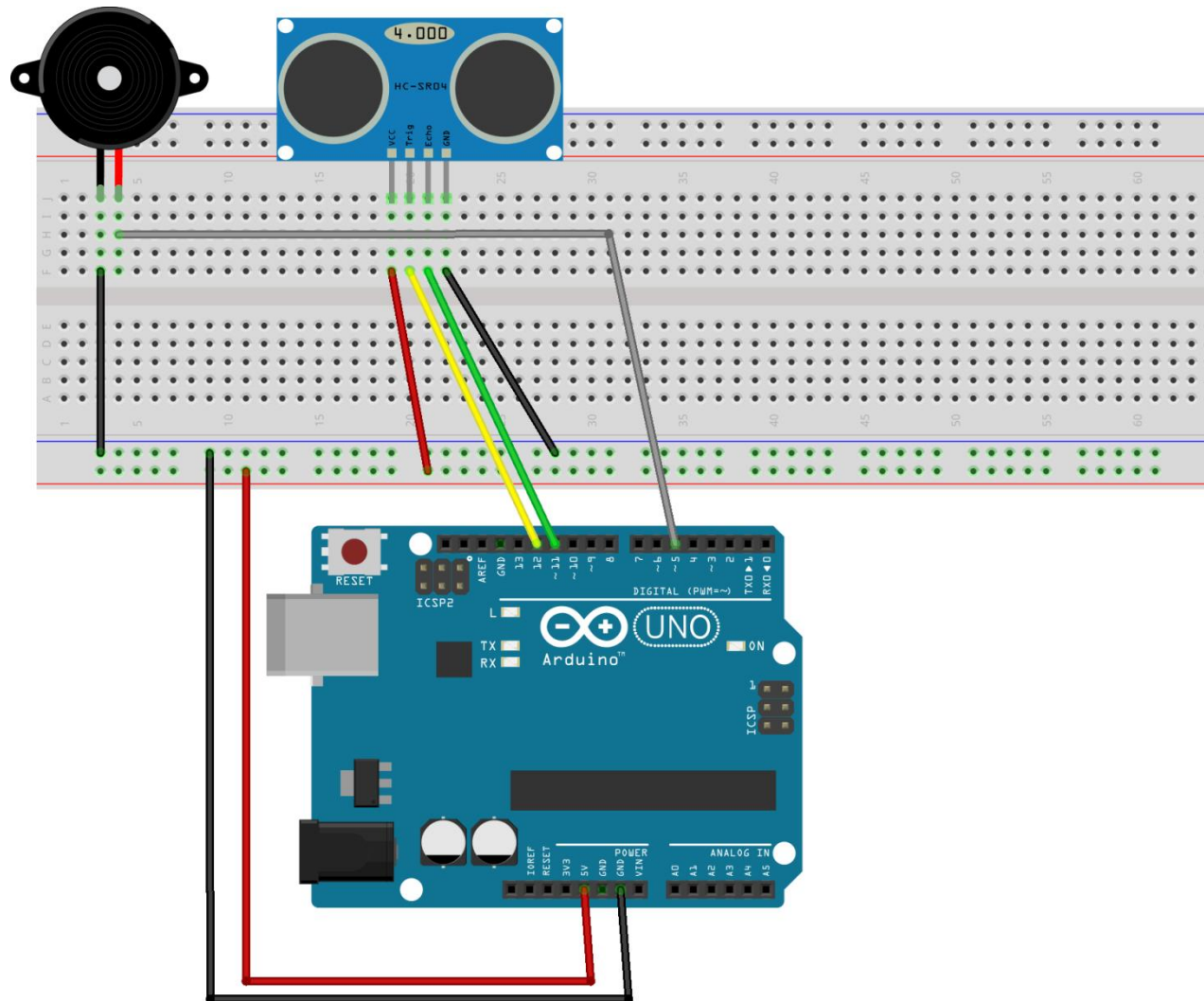


```
#include <Ultrasonic.h>
#define BUZZER 5
#define multiplicadorTempo 20 //cm*multiplicador = intervalo entre bips
Ultrasonic ultrasonic(12,11); // (Trig PIN,Echo PIN)
int distancia;
void setup() {
}
void loop()
{
    distancia = ultrasonic.Ranging(CM);

    if(distancia < 51){ //apita abaixo de 50 cm
        delay(50);          //intervalo para leitura do sensor
        tone(BUZZER, 2650, 100); //2650Hz 100ms
        delay(distancia*multiplicadorTempo);
    }
}
```



fritzing