## **Codigo Fonte – Fase 2**

```
#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);
  }
}
```