|  |
| --- |
|  |
| **Código Fonte** |  |
|  | #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); |
|  | } |
|  | } |

