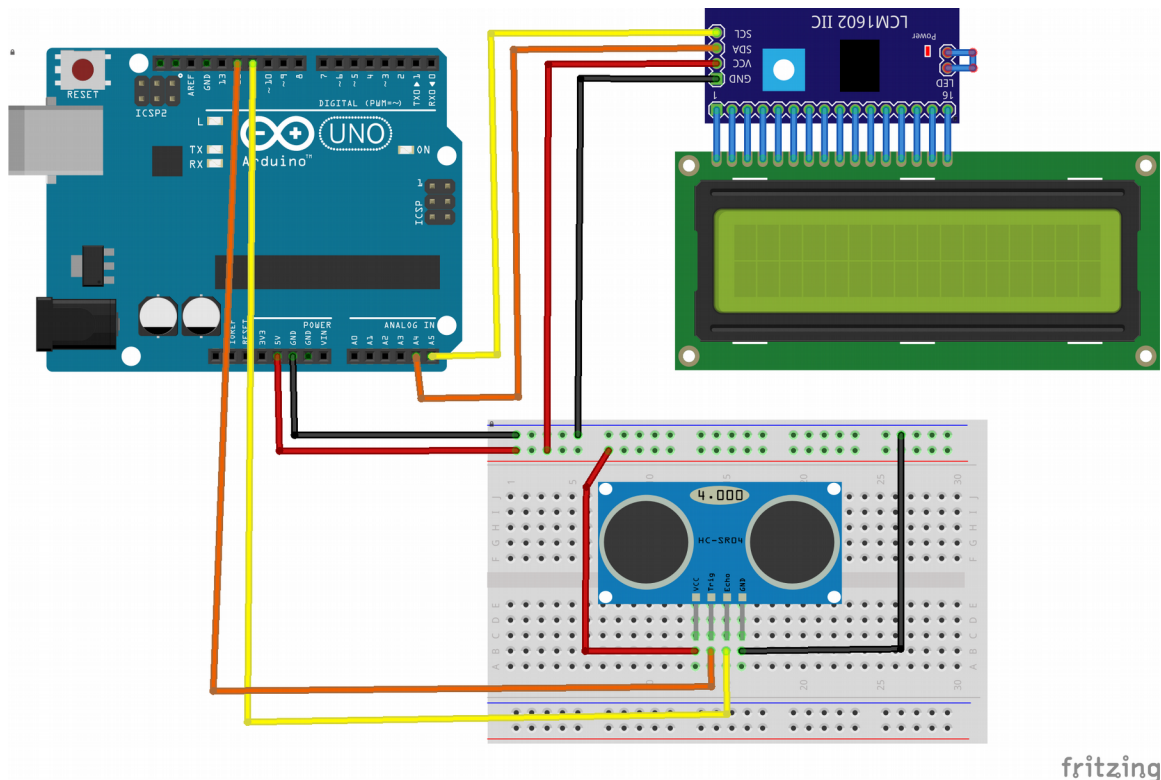


## MEDIDOR DE DISTANCIA CON SENSOR ULTRASÓNICO Y LCD 2



**Código:**

```
#include <NewPing.h>
```

```
/*Aqui se configuran los pines donde debemos conectar el sensor*/
#define TRIGGER_PIN 12
#define ECHO_PIN 11
#define MAX_DISTANCE 200
```

```
#include <DHT11.h>
#include <Wire.h>
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
```

```
//Crear el objeto lcd dirección 0x3F y 16 columnas x 2 filas
LiquidCrystal_I2C lcd(0x3F,16,2); //
```

```
int pin=2;  
DHT11 dht11(pin);
```

```
/*Crear el objeto de la clase NewPing*/
NewPing sonar(TRIGGER_PIN, ECHO_PIN, MAX_DISTANCE);
```

```
void setup() {
  Serial.begin(9600);

  // Inicializar el LCD
  lcd.init();

  //Encender la luz de fondo.
  lcd.backlight();
}

void loop() {
  // Esperar 1 segundo entre mediciones
  delay(1000);
  // Obtener medicion de tiempo de viaje del sonido y guardar en variable uS
  int uS = sonar.ping_median();
  // Imprimir la distancia medida a la consola serial
  Serial.print("Distancia: ");
  // Calcular la distancia con base en una constante
  Serial.print(uS / US_ROUNDTRIP_CM);
  Serial.println("cm");

  // datos al LCD

  lcd.setCursor(0,0);
  lcd.print("Distancia:");

  lcd.setCursor(5,1);
  lcd.print(uS / US_ROUNDTRIP_CM);
  lcd.print(" cm  ");
}
```