```
//ESCLAVO 1
//Valor de entrada
byte entra=0;
int t; //tiempo de respuesta
byte CODE; //distancia del objeto y envio
void setup() {
  //Pin MOTOR
  pinMode(5, OUTPUT); // ANALOGSPEED- VELOCIDAD ANALOGICA
  pinMode(6, OUTPUT); //CONTROL DIGITAL -SENTIDO
  pinMode(7, OUTPUT); //CONTROL DIGITAL -SENTIDO
  Serial.begin(9600); //Puerto Serial pinMode(Trigger, OUTPUT); //Salida señal del ultrasónico
  pinMode(Echo, INPUT); //Entrada de señal
  digitalWrite(Trigger, LOW); //inicio
 //----CODIGO SLAVE-----
  Wire.begin(0x01); //Me identifico como Slave 1
  Wire.onReceive(EntradaSolicitud); //Declaro Evento
  Wire.onRequest(Peticion);
                                   //Declaro Evento
void loop()
 int d=0;
                               //Distancia -variable
  digitalWrite(Trigger, HIGH); //FUNCIONAMIENTO DEL SENSOR
ULTRASONICO
  delayMicroseconds(10);
                               //pausa para integrar respuesta
  digitalWrite(Trigger, LOW);
  t = pulseIn(Echo, HIGH); //Lectura de respuesta
                   //Distancia -tiempo
  d = round(t/59);
 Serial.println(entra); //ENVIO LO QUE TIENE ENTRADA
 //----DECISIONES INDEPENDIENTES---
// if (d==0)
// {CODE=30} else
  if(d<40) // ALTO OBSTACULO A 40 CM
```

```
analogWrite(5, 0); //VELOCIDAD
  digitalWrite(6, HIGH);
  digitalWrite(7, HIGH);
    CODE=11;
                      //CODIGO PARA EL MAESTRO
  }
  else
  if(d<70) // ATRAS OBSTACULO A 70 CM
  analogWrite(5, 64); //VELOCIDAD
  digitalWrite(6, HIGH);
  digitalWrite(7, LOW);
    CODE=10;
                      //CODIGO PARA EL MAESTRO
  else
          //SIgue ADELANTE SIN OBSTACULO
  analogWrite(5, 128); //VELOCIDAD
  digitalWrite(6, LOW);
  digitalWrite(7, HIGH);
    CODE=12;
  }
  //----CODIGO PARA SOLICITUDES DEL MAESTRO---
}
//----EVENTO DE ENTRADA--- ENVIADO POR EL MAESTRO---
void EntradaSolicitud(int re )
while (Wire.available())
 entra= Wire.read();
}
 Serial.println(entra);
}
//----EVENTO DE PETICIÓN--- SOLICITADO POR EL MAESTRO---
void Peticion()
 Wire.write(CODE);
```