Integrantes: Piovillico y Ortiz

/*Diseñar un robot que detecte cuando comience a lavar las manos, encienda una luz roja, y pasados 20 segundos prenda una luz verde.*

*Bonus (doble de puntaje): si se sacan las manos antes de los 20 segundos, el led rojo comienza a parpadear.*/

#include <Ultrasonic.h>

#define rojo 5

 #define verde 6

 int distancia=0;

Ultrasonic ultrasonic(9, 8); // (Trig PIN,Echo PIN)

void setup() {

 Serial.begin(9600);

 pinMode(rojo, OUTPUT);

 pinMode(verde, OUTPUT);

}

void loop() {

 distancia = ultrasonic.Ranging(CM);

 if(distancia<10){ digitalWrite(rojo, HIGH);

 delay(15000);

 digitalWrite(rojo,LOW);  
for (int i=0; i<=5;i++){ digitalWrite(rojo,HIGH);

 delay(1000);

 digitalWrite(rojo,LOW);

 delay(1000);  
i = i + 1;}  
digitalWrite(verde, HIGH);

 delay(5000);

 digitalWrite(verde, LOW);

 }  
}