

## PROGRAMA ARDUINO

```
/** Global variables */
int Pin_Pulsador=2;
int Valor_Pulsador=0;
int Pin_Rele=7;

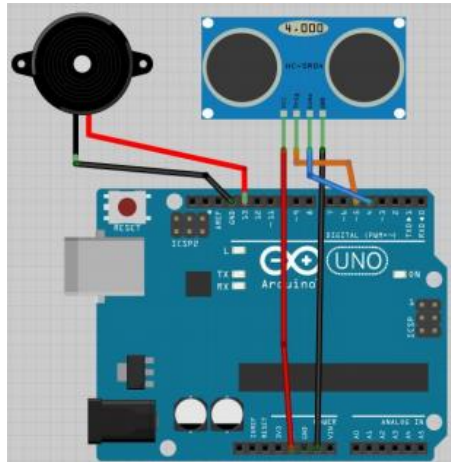
/** Function declaration */
void setup()
{
}
void loop()
{
  pinMode(Pin_Pulsador,INPUT);
  Valor_Pulsador=digitalRead(Pin_Pulsador);
  if (Valor_Pulsador == true) {
    pinMode(Pin_Rele,OUTPUT);
    digitalWrite(Pin_Rele,HIGH);
  }else {
    pinMode(Pin_Rele,OUTPUT);
    digitalWrite(Pin_Rele,LOW);
  }
}
```

### 2.12. Medir distancias con el sensor de ultrasonidos

El sensor de ultrasonidos tiene cuatro conexiones. Tensión de alimentación o Vcc que hay que conectar a 5V, tierra o GND, ECHO y TRIGGER. La combinación de los dos últimos nos da una distancia a un obstáculo que se encuentre enfrente de nosotros.

Hacer un programa que "pite" y se encienda un led conectado al pin 12 cuando se acerque un obstáculo a menos de 30cm de nosotros. [MÁS INFO](#)

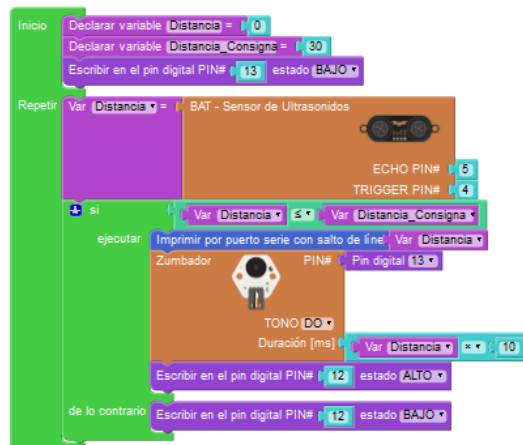
## MONTAJE



Listado de componentes:

- 1 sensor de ultrasonidos SR-4
- 1 resistencia 220  $\Omega$
- 1 LED
- 1 Zumbador

## PROGRAMA VISUALINO



## PROGRAMA ARDUINO

```
/** Global variables */
```

```
/** Function declaration */
```