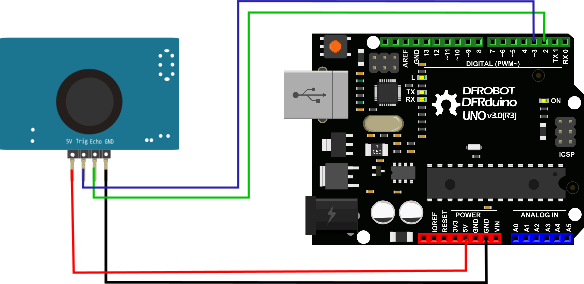
|  |
| --- |
| **接线图** |

[](http://wiki.dfrobot.com.cn/index.php?title=%E6%96%87%E4%BB%B6:SEN0207-CONNECT.png)

|  |  |
| --- | --- |
| **样例代码** | |
| #define ECHOPIN 2// Pin to receive echo pulse  #define TRIGPIN 3// Pin to send trigger pulse  void setup(){    Serial.begin(9600);    pinMode(ECHOPIN, INPUT);    pinMode(TRIGPIN, OUTPUT);  digitalWrite(ECHOPIN, HIGH);  }  void loop(){    digitalWrite(TRIGPIN, LOW); // Set the trigger pin to low for 2uS    delayMicroseconds(2);    digitalWrite(TRIGPIN, HIGH); // Send a 10uS high to trigger ranging    delayMicroseconds(10);    digitalWrite(TRIGPIN, LOW); // Send pin low again    int distance = pulseIn(ECHOPIN, HIGH,26000); // Read in times pulse    distance= distance/58;    Serial.print(distance);    Serial.println("   cm");    delay(50);// Wait 50mS before next ranging  } | |