#include <Servo.h> //Servo kütüphanemizi ekliyoruz.

int pirPin = 8; //Sensörü takacağımız pin

int servoPin = 9; //Servoyu takacağımız pin

int hareket; //Sensörden aldığımız veri

Servo motor; //Servo motor değişkeni

void setup() {

motor.attach(servoPin); //Servomuzu 9. pin ile ilişkilendiriyoruz.

pinMode(pirPin, INPUT); //Sensör pinimizi giriş olarak ayarlyoruz.

}

void loop() {

hareket = digitalRead(pirPin); //Sensörden okuma yapıyoruz.

if(hareket == HIGH){ //Hareketlilik var ise içerideki komutlar uygulanır.

motor.write(150);

delay(250);

motor.write(30);

delay(250);

motor.write(150);

delay(250);

motor.write(30);

delay(250);

motor.write(150);

delay(250);

motor.write(30);

delay(250);

motor.write(90);

}

else{ //Hareketlilik yok ise içerideki komutlar uygulanır.

motor.write(90);

}

}