#define red 2

#define Sensor 8

byte alkis = 0;

byte sayac= 0;

long ilk\_ses = 0;

long son\_ses = 0;

void setup() {

  pinMode(Sensor, INPUT);

  pinMode(red,OUTPUT);

}

void loop() {

int sensor\_deger = digitalRead(Sensor);

if (sensor\_deger == 1)

{

if (alkis == 0)

{

ilk\_ses = son\_ses = millis();

alkis++;

}

else if (alkis > 0 && millis()-son\_ses >= 50)

{

son\_ses = millis();

alkis++;

}

}

if (millis()-ilk\_ses >= 400)

{

if (alkis == 2)

{

 sayac++;

}

alkis = 0;

if (sayac>=4)

 {

  sayac=0;

  }

}

switch(sayac)

     {

      case 1:

      digitalWrite(red,1);

       break;

      default:

      digitalWrite(red,0);

      }

}