#include<Servo.h>

Servo s;

int led=6;

int pir=2;

int buzz=13;

void setup()

{

  pinMode(pir,INPUT);

  pinMode(led,OUTPUT);

  pinMode(buzz,OUTPUT);

  s.attach(8);

  Serial.begin(9600);

}

void loop()

{

  int val = digitalRead(pir);

  Serial.println(val);

  if(val==HIGH)

  {

    digitalWrite(led,HIGH);

    s.write(90);

    tone(buzz,131);

  }

  else

  {

    digitalWrite(led,LOW);

    s.write(0);

    noTone(buzz);

  }

  delay(10);

}