##### Kodun Adım Adım Açıklaması:

İlk olarak, gerekli kütüphaneler dahil edilir. Bu örnekte herhangi bir kütüphane kullanılmamaktadır.

1. Ardından, kullanacağımız pinleri tanımlarız. **trigPin** ultrasonik sensörün tetik pini için, **echoPin** sensörün echo pini için ve **buzzerPin** ise buzzer'ın bağlı olduğu pindir.
2. **setup()** fonksiyonunda, pin modları ayarlanır. trigPin çıkış olarak ayarlanırken, echoPin giriş olarak ayarlanır. Ayrıca, buzzerPin çıkış olarak ayarlanır. Seri haberleşme için de Serial.begin() komutuyla baud hızı belirtilir.
3. **loop() fonksiyonu**, sürekli olarak çalışır. İçerisinde şu adımlar yer alır:

* a. Ultrasonik sensörden mesafe ölçmek için pulseIn() fonksiyonu kullanılır. Bu fonksiyonla sensörden dönen sinyalin süresi ölçülür ve mesafe hesaplanır.
* b. Hesaplanan mesafe, seri haberleşme ile ekrana yazdırılır.
* c. Eğer mesafe minDistance değerinden küçükse, buzzer pini yüksek hâle getirilir ve bir engelleme sesi çıkarılır.
* d. Ardından, 2 saniye gecikme yapılır ve işlem tekrarlanır.