#include<Servo.h>  
Servo srv;  
//#define maxdistance 1  
#include <LiquidCrystal.h>  
LiquidCrystal lcd(12, 11, 10, 5, 4, 3, 2);  
//const int trigPin1 = 6;  
//const int echoPin1= A0;  
const int trigPin2 = 8;  
const int echoPin2 = A1;  
long duration;  
int distance;  
int backLight = 13;  
int sensor=6;  
int sensor\_value;  
  
  
void setup()  
{  
  pinMode(backLight, OUTPUT);  
  digitalWrite(backLight, HIGH);  
  lcd.begin(16,2);                
  lcd.clear();                    
  pinMode(sensor,INPUT);    
   
  Serial.begin(9600);  
  pinMode(6, INPUT);  
 // pinMode(A0, INPUT);  
  pinMode(8, OUTPUT);  
  pinMode(A1, INPUT);  
  srv.attach(9);  
   
}  
  
void loop()  
{  
//  digitalWrite(trigPin1, LOW);  
//delayMicroseconds(2);  
//digitalWrite(trigPin1, HIGH);  
//delayMicroseconds(2);  
digitalWrite(trigPin2, LOW);  
delayMicroseconds(2);  
digitalWrite(trigPin2, HIGH);  
delayMicroseconds(2);  
//duration = pulseIn(echoPin1, HIGH);  
//distance= duration\*0.034/2;  
  //digitalWrite(8, LOW);  
  int d=pulseIn(A1,HIGH);  
  d=d/29/2;  
  lcd.setCursor(0,0);            
  lcd.print("Garbage level: ");  
  sensor\_value=digitalRead(sensor);  
Serial.println(sensor\_value);  
  
  if(sensor\_value == 1)  
  {  
    srv.write(90);  
     
  }  
  else if(sensor\_value == 0)  
  {  
     
    srv.write(0);  
  }  
  if(d < 25 )  
  {  
    lcd.setCursor(0,1);  
    lcd.print("25 % filled");  
  
     
  }  
  else if(d < 50)  
  {  
     
    lcd.setCursor(0,1);  
    lcd.print("50 % filled");  
  
  }    
  else if(d < 75)  
  {  
    lcd.setCursor(0,1);  
    lcd.print("75 % filled");  
     
  }  
  else if(d = 100)  
    {  
    lcd.setCursor(0,1);  
    lcd.print("Fully filled");  
  }  
  }