#include<Servo.h>

Servo myservo;

int echopin=4;

int trigpin=5;

void setup() {

pinMode(echopin,INPUT);

pinMode(trigpin,OUTPUT);

myservo.attach(13);

Serial.begin(9600);

}

void loop() {

digitalWrite(trigpin,HIGH);

delay(1000);

digitalWrite(trigpin,LOW);

if(echopin<=50){

digitalWrite(echopin,HIGH);

myservo.write(180);

delay(5000);

}

else{

digitalWrite(echopin,LOW);

myservo.write(0);

}

}