# 아두이노 Basic 기초

AR01 백동진 AR08 이승협

### 목차

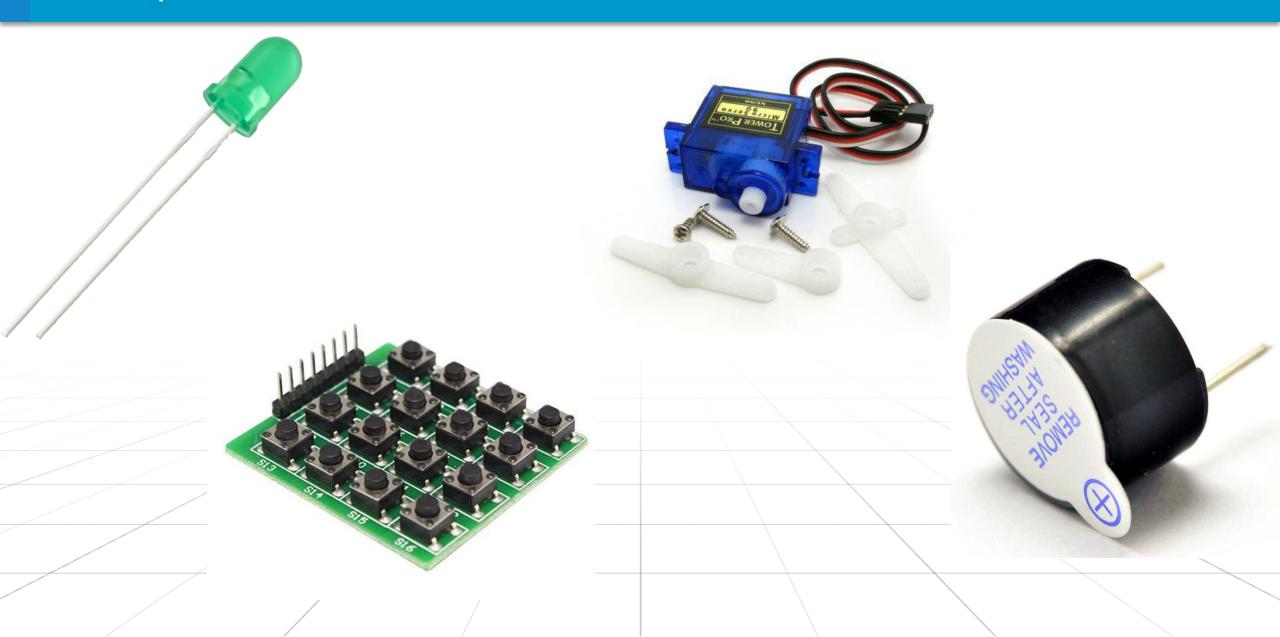
**→**1.소개

**→**2.기능설명

→3.개발환경

- →4.코드 분석
- → 5.구동 영상

# 소개



### 소개

### 사용된 키트

아두이노 우노보드

서보모터

330Ω

4x4키패드

LED전등

피에조 스피커



#### 2.기능설명

### 주요 기능

- → 1. 키패드로 인한 금고의 비밀번호 입력
- → 2. 올바른 번호가 입력됬을경우 녹색 LED 점등 틀린번호 입력시 적색LED 점등, 피에조 부저 소리 출력
- → 3. 올바른 번호 입력시 서보모터의 구동

#### 2.기능설명

# 주요 기능

- → 4. 키패드로 인한 금고의 비밀번호 입력
- → 5. \*버튼을 누르면 잠금
- → 6. #버튼을 누르면 관리자모드로 진입
- → 7. 관리자모드 진입후 C버튼 누룰시 비밀번호변경가능

#### 기능설명

관리자모드?



비상 시 상황을 대비하여 관리자모드로 진입시설정된 번호를 누르지 않아도 제어가능한 기능

#### 2.기능설명

### 관리자 기능

- 1. 관리자모드 진입시 LED 두개 점등하여 관리자모드인것을 확인
- 2. A버튼을 누르면 잠금해제, B버튼 누르면 잠금
- 3.C버튼을 누르면 비밀번호 변경 모드 진입
- 4. D버튼을 누르면 관리자모드 해제

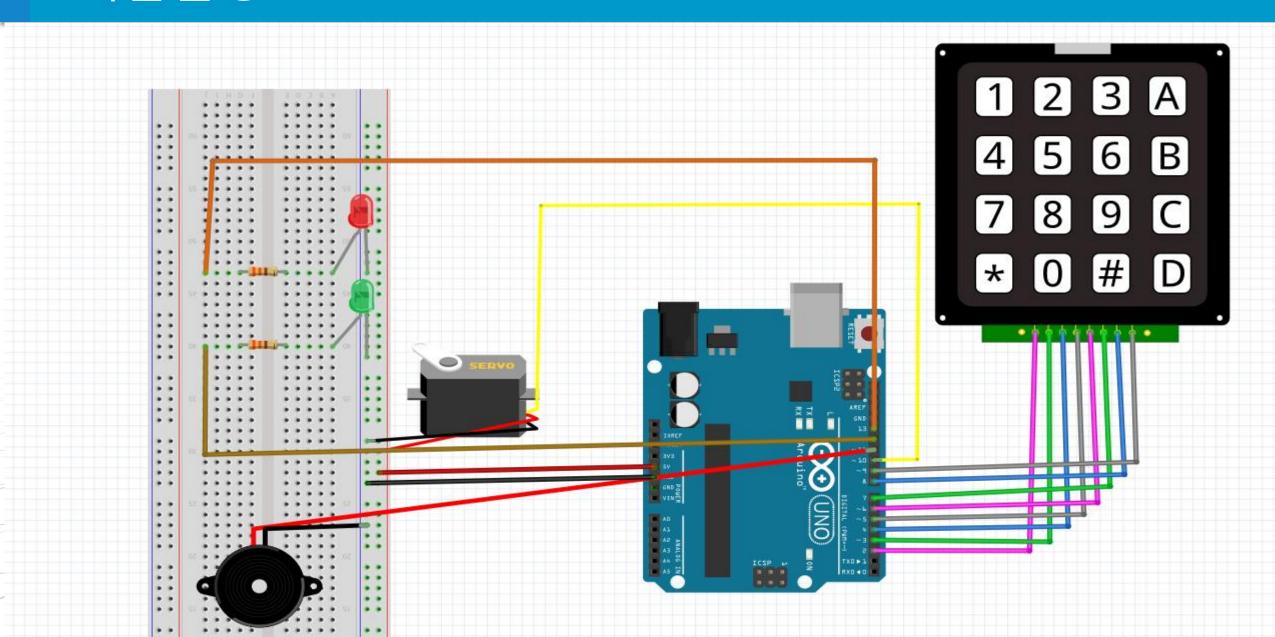
### 개발환경







### 개발환경



#### 코드분석

```
#include <Keypad,h>
                                                                        int a=-1:
#include<Servo,h>
                                                                         int b=-1:
Servo Tocker:
                                                                        int c=-1:
char secretCode[4] = {'1','2','3','4'};
                                                                        int piezo = 11;
char Change:
                                                                        boolean G =false;
int position = 0;
                                                                        boolean N =false;
                                                                        boolean M =false;
int wrong = 0;
                                                                        void setup(){
const byte rows = 4:
                                                                          pinMode(redPin, OUTPUT);
const byte cols = 4;
                                                                          pinMode(greenPin, OUTPUT);
                                                                           setLocked(true):
char keys[rows][cols] = {
                                                                           Tocker, attach(10):
 {'1', '2', '3', 'A'},
                                                                          pinMode(piezo, OUTPUT);
 {'4', '5', '6', 'B'},
 {'7', '8', '9', 'C'},
                                                                        void loop(){
 {'*', '0', '#', 'D'}
                                                                           char key = keypad,getKey();
byte rowPins[rows] = {6, 7, 8, 9};
                                                                        if (key=='#')
byte colPins[cols] = {5, 4, 3, 2};
                                                                          a=1:
Keypad keypad = Keypad(makeKeymap(keys), rowPins, colPins, rows, cols);
                                                                         digitalWrite(redPin, HIGH);
int redPin = 13;
                                                                          digitalWrite(greenPin, HIGH);
int greenPin = 12;
```

```
if(a==1&&key >= 'A' && key <='D')
   if (key=='A')
    setLocked(false);
  else if(key=='B')
    setLocked(true);
  else if (key=='C')
   digitalWrite(redPin,LOW);
   digitalWrite(greenPin,LOW);
   delay(100):
   digitalWrite(redPin,HIGH);
   digitalWrite(greenPin,HIGH):
   position =0:
    a=-1:
   G=false:
```

#### 코드분석

```
while(!G)
  while(!N)
 Change=keypad,getKey();
if(Change)
N=t rue:
M=false:
if(Change >= 'A' && Change <='D'||Change=='*'||Change=='#')</pre>
N=false:
M=true:
else
M=false:
if (position==0)
 secretCode[position]=Change;
if(position==1)
secretCode[position]=Change;
if(position==2)
secretCode[position]=Change;
```

```
if (position==3)
                                                          position=0:
secretCode[position]=Change;
                                                          wrong=0;
while(!M) .
 position++;
 N=false:
                                                         else
 M=true:
 if (position==4)
                                                           wrong = 0:
for(int i=0:i<2:i++)
digitalWrite(redPin,LOW):
digitalWrite(greenPin,LOW);
                                                       if(key == '*')
 delay(100):
digitalWrite(redPin,HIGH);
digitalWrite(greenPin,HIGH);
                                                           b=-1:
 delay(100):
                                                          wrong = 0;
G=t rue:
digitalWrite(greenPin,LOW):
                                                          a=-1;
```

setLocked(true);

```
digitalWrite(greenPin,LOW);
 position = 0:
setLocked(true);
 position = 0:
setLocked(true):
```

#### 코드분석

```
if(a==-1)
if((key >= '0' && key <= '9') ){
   if(key == secretCode[position]){
  position++;
  wrong++;
    if(wrong==4)
    wrong--;
  else if(key != secretCode[position]){
  position++:
  wrong++;
  if(position == 4)
  position--:
  if(b==-1)
  if(position == 4){
  setLocked(false);
  delay(100);
  b=1:
```

```
if(wrong == 4){
     setLocked(true);
     blink():
     position=0:
      wrong=0;
      a=-1:
     b=1:
 delay(100):
} }}
void setLocked(int locked){
 if(locked) {
 digitalWrite(redPin, HIGH);
 digitalWrite(greenPin, LOW):
   int_value=0;
  locker,write(value):
  a=-1:
  else{
    digitalWrite(redPin, LOW);
    digitalWrite(greenPin, HIGH):
    wrong=0;
```

```
int_value=90;
  locker,write(value):
 pinMode(redPin, OUTPUT);
void blink(){
 analogWrite(piezo, 64);
  for(int i = 0; i < 8; i++){
  for(int j=0;j<8;j++)
        digitalWrite(redPin, HIGH);
        delay(50):
        digitalWrite(redPin,LOW);
       digitalWrite(greenPin,HIGH);
       delay(50):
       digitalWrite(greenPin, LOW);
   digitalWrite(redPin,HIGH);
   pinMode(piezo, INPUT):
   position=0:
   wrong=0;
```

# 구동영상

https://drive.google.com/open?id=1ONTm49ABW1OzZydyAeD63gV9AF93sKkh

#### 향후 추가 부분

- → 1. 지문 및 NFC센서를 이용하여 비밀번호 외에 다른 방법으로 잠금 해제를다룰 수 있도록 기능을 추가 해 보고 싶습니다.
- → 2. 블루투스를 이용하여 모바일에서 금고 내부를 확인해 볼 수있는 기능을 추가 해보고 싶습니다.
- → 3.금고 잠금 및 해제시 어플로 상태를 전송하는 기능을 추가해보고 싶습니다.

### 진행상황

