# 논리회로 실습 보고서

2019.11.05

2조 이학민 고예은 이현호

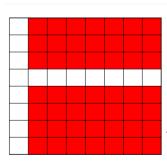
## 12. 8x8 도트매트릭스

## 1) 기본문제

```
const int row1 = 2; // Arduino Pin2와 도트매트릭스 9번판이 row1
const int row2 = 3; // Arduino Pin3과 도트매트릭스 14번판이 row2
const int row3 = 4; // Arduino Pin4과 모트매트릭스 8번편이 row3
const int row4 = 5; // Arduino Pin5와 도트매트릭스 12번편이 row4
const int row5 = 17; // Arduino Pin17(A3)과 도트매트릭스 1번편이 row5
const int row6 = 16; // Arduino Pin16(A2)과 도트매트릭스 7번판이 row6
const int row7 = 15; //Arduino Pin15(A1)과 도트매트릭스 2번판이 row7
const int row8 = 14; // Arduino Pin14(A0)과 도트매트릭스 5번판이 row8
//the pin to control COl
const int col1 = 6; //Arduino Pin6과 도트매트릭스 13번편이 col1
const int col2 = 7; // Arduino Pin7과 도트매트릭스 3번판이 col2
const int col3 = 8; //Arduino Pin8과 도트매트릭스 4번편이 col3
const int col4 = 9; // Arduino Pin9과 도트매트릭스 10번편이 col4
const int col5 = 10; //Arduino Pin10과 도트매트릭스 10번편이 col5
const int col6 = 11; //Arduino Pin11과 도트매트릭스 11번판이 col6
const int col7 = 12; // Arduino Pin12과 도트매트릭스 15번판이 col7
const int col8 = 13; // Arduino Pin13과 모트매트릭스 16번판이 col8
void setup()
int i = 0 ; //변수 i 초기화
for(i=2;i<18;i++)
pinMode(i, OUTPUT); //변수 i를 출력으로 설정
for(i=2;i<18;i++) {
digitalWrite(i, LOW); //변수 i는 '0'
void loop()
int i;
 //the row \# 1 and col \# 1 of the LEDs turn on
digitalWrite (row1, HIGH);
digitalWrite (row2, LOW);
digitalWrite(row3, Low);
digitalWrite (row4, LOW);
digitalWrite (row5, LOW);
digitalWrite (row6, LOW);
digitalWrite (row7, LOW);
digitalWrite (row8, LOW);
digitalWrite(col1, LOW);
digitalWrite(col2, HIGH);
digitalWrite(col3, HIGH);
digitalWrite(col4, HIGH);
digitalWrite(col5, HIGH);
digitalWrite(col6, HIGH);
digitalWrite(col7, HIGH);
digitalWrite(col8, HIGH);
delay(1000);
for (i=2; i<18; i++) (
digitalWrite(i, LOW);
delay(1000);
```

# 2) 심화학습

```
void Loop()
int i:
 //the row # 1 and col # 1 of the LEDs turn on
digitalWrite (row1, HIGH);
digitalWrite (row2, HIGH);
digitalWrite (row3, HIGH);
digitalWrite (row4, HIGH);
digitalWrite (row5, HIGH);
digitalWrite (row6, HIGH);
digitalWrite (row7, HIGH);
digitalWrite (row8, HIGH);
digitalWrite(col1, LOW);
digitalWrite(col2, LOW);
digitalWrite(col3, LOW);
digitalWrite(col4, LOW);
digitalWrite(col5, LOW);
digitalWrite(col6, LOW);
digitalWrite(col7, LOW);
digitalWrite(col8, LOW);
 delay(1000);
for(i=2;i<18;i++) {
digitalWrite(i, LOW);
delay(1000);
}
```



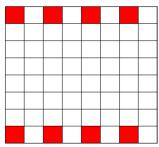
-> 코드를 수정하여 다음과 같은 모양을 출력했다.

2019.10.29.에 제출 완료한 부분.

밑의 12-3부터 2019.11.05.에 실습한 내용.

## 3) 창의문제

```
pinMode(i, OUTPUT); //변수 i를 출력으로 설정
 }
for(i=2;i<18;i++) {
digitalWrite(i, LOW); //변수 i는 '0'
}
void loop()
int i;
//the row # 1 and col # 1 of the LEDs turn on
digitalWrite(row1, HIGH);
digitalWrite (row2, LOW);
digitalWrite(row3, LOW);
digitalWrite (row4, LOW);
digitalWrite (row5, LOW);
digitalWrite (row6, LOW);
digitalWrite(row7, LOW);
digitalWrite (row8, HIGH);
digitalWrite(col1, LOW);
digitalWrite(col2, HIGH);
digitalWrite(col3, LOW);
digitalWrite(col4, HIGH);
digitalWrite(col5, LOW);
digitalWrite(col6, HIGH);
digitalWrite(col7, LOW);
digitalWrite(col8, HIGH);
 delay(1000);
for (i=2;i<18;i++) {
digitalWrite(i, LOW);
 }
delay(1000);
}
```



->코드를 수정하여 다음과 같이 원하는 모양을 만들어냄

# 13. 틸트 스위치

1) 기본문제

```
int switchpin = 5;//변수 switchpin을 D5로 초기화
int ledpin = 8; //변수 ledpin을 D8로 초기화
int val = 0; //변수 val 초기화
void setup()
{
  pinMode(ledpin,OUTPUT); //D8을 출력으로 설정
  Serial.begin(9600); //시리얼통신 전송속도 9600
}
void loop()
{
  val = analogRead(switchpin); //val은 switchpin의 아날로그값
  if(val>512) //만약 val이 512보다 크면
   digitalWrite(ledpin,HIGH); //ledpin은 '1'
  else //그렇지 않으면
   digitalWrite(ledpin,LOW); //ledpin은 '0'
  Serial.println(val); //시리얼모니터에 val출력
}
```

val 값이 512보다 크면 led에 불이 들어온다.

- 2) 심화학습
- 1. if문에서 512인 이유
- 아날로그 값을 읽을 때 0~1023까지이므로 절반인 512가 기준이 되기 때문
- 2. 숫자 변경 시 달라지는 점
- 512보다 작은 숫자일 때 작은 기울기에도 LED에 불이 들어오지만 숫자를 키우면 기울기를 더 크게 해야 LED에 불이 들어온다.

```
_13_tilt_switch
int switchpin = 5;//변수 switchpin을 D5로 초기화
int ledpin = 8; //변수 ledpin을 D8로 초기화
int val = 0; //변수 val 초기화
void setup()
{
 pinMode (ledpin, OUTPUT); //D8을 출력으로 설정
 Serial.begin(9600); //시리얼통신 전송속도 9600
}
void loop()
1
 val = analogRead(switchpin); //val은 switchpin의 아날로그값
 if (val>300)
    digitalWrite(ledpin, HIGH); //ledpin은 '1'
 else //그렇지 않으면
    digitalWrite(ledpin, LOW); //ledpin은 '0'
 Serial.println(val); //시리얼모니터에 val출력
}
```

3. 시리얼모니터 출력



## 3) 창의문제

- LED가 똑바로 서 있을 때는 불이 안 켜지고 옆으로 기울여질 때 불이 켜지 도록 코드를 수정한다.

```
int switchpin = 5;//변수 switchpin을 D5로 초기화
int ledpin = 8; //변수 ledpin을 D8로 초기화
int val = 0; //변수 val 초기화
void setup()
{
  pinMode(ledpin,OUTPUT); //D8을 출력으로 설정
  Serial.begin(9600); //시리얼통신 전송속도 9600
}
void loop()
{
  val = analogRead(switchpin); //val은 switchpin의 아날로그값
  if(val>512) //만약 val이 512보다 크면
   digitalWrite(ledpin,LoW); //ledpin은 '1'
  else //그렇지 않으면
   digitalWrite(ledpin,HIGH); //ledpin은 '0'
  Serial.println(val); //시리얼모니터에 val출력
}
```

## 14. flame sensor

1) 기본문제

```
_14_flame_sensor§
int flame=A5; //변수 flame을 A5로 초기화
int Beep=8; //변수 Beep를 D8로 초기화
int val=0; //변수 val초기화
void setup() {
pinMode (Beep, OUTPUT); //변수 Beep의 pinMode는 출력
pinMode(flame,INPUT); //변수 flame의 pinMode는 입력
Serial.begin(9600); //시리얼통신 전송속도 9600
void loop()
{
Val=analogRead(flame);
Serial.println(val); //시리얼모니터에 flame의 아날로그값을 출력
if(val>=100)
{ digitalWrite(Beep, HIGH); }
else
{ digitalWrite(Beep, LOW); }
}
```

- val값이 100이상이 될 때 화재경보를 울린다.

# 2) 심화학습

- 1. if문에서 수식의 의미
- flame sensor의 값이 정해진 값을 넘어야 부저가 울린다는 뜻이다.
- 2. 시리얼 모니터 출력



# 3) 창의문제

val값이 100을 넘으면 경보음과 함께 LED가 점멸되도록 코드와 회로를 수정한다.

```
_14_flame_sensor
int flame = A5; //변수 flame을 A5로 초기화
int Beep = 8; //변수 Beep를 D8로 초기화
int val = 0; //변수 val초기화
int ledPin = 10;
void setup() {
 pinMode (Beep, OUTPUT); //변수 Beep의 pinMode는 출력
 pinMode(flame, INPUT); //변수 flame의 pinMode는 입력
 Serial.begin(9600); //시리얼통신 전송속도 9600
  pinMode (ledPin, OUTPUT);
}
void loop()
  val = analogRead(flame);
  Serial.println(val); //시리얼모니터에 flame의 아날로그값을 출력
  if (val >= 100)
  { digitalWrite(Beep, HIGH);
    digitalWrite(ledPin, HIGH);
  else
  1
    digitalWrite (Beep, LOW);
```

digitalWrite(ledPin, LOW);

}