```
#include<SoftwareSerial.h>
// 다른 보드와 연결하기 위해 10,11번 핀을 Rx, Tx선으로 이용하겠다고 선언
SoftwareSerial mySerial(10,11);
char stare;
int LED = 8;
int motion_s = A0;
int num:
void setup() {
 Serial.begin(9600): // 시리얼 모니터를 위하여 선언
 mySerial.begin(2400); // 다른 보드와 연결속도
 pinMode(LED,OUTPUT); // LED를 출력으로 설정
 pinMode(motion_s,INPUT); // 모션감지센서를 입력으로 설정
                                                                               실습 1번
}
                                                                               두 개의 보드를 연결하여 문자를 전달받
                                                                               아서 LED를 작동하고, 모션감지모듈을
void loop() {
                                                                               사용하여 얻은 값을 전달하여 다른 보드
 // 모션선서로 0~1023 사이의 값을 입력받아서 다른 보드로 전달
                                                                               에서 출력한다.
 num = analogRead(motion_s)/4; // 0~1023의 범위에서 0~255의 범위로 축소
                                                                               1번 보드 : LED - GND,8pin(검,노), 모
 mySerial.write(num); // 다른보드로 num의 숫자를 전달
                                                                               션감지 - GND,5V,A0pin(검,빨,노), 다른
                                                                               보드와 연결 - 10pin,11pin,GND(노,빨,
 // 전달받은 문자를 통해 LED를 조절
                                                                               검)(단 선1개짜리)
 if(mySerial.available() > 0){
                                                                               2번 보드 : 다른 보드와 연결
   stare = mySerial.read(); // 전달 받은 내용을 저장
                                                                               11pin,10pin,GND(노,빨,검)(단 선1개짜
                                                                               리)
   if(stare =='1') // 전달 받은 내용이 문자 1이면
    digitalWrite(LED, HIGH);
                                                                               ## 중요부분
                                                                               SoftwareSerial mySerial(10,11);
    digitalWrite(LED, LOW);
 }
}
                                                                               mySerial.begin(2400);
                                                                               mySerial.write( 넘길 값 );
mySerial.read();
#include<SoftwareSerial.h>
                                                                               --- nonbreaking
// 다른 보드와 연결하기 위해 10,11번 핀을 Rx, Tx선으로 이용하겠다고 선언
                                                                               int period = 1000;
SoftwareSerial mySerial(10,11);
                                                                               unsigned long time = 0;
                                                                               if( millis() > time + period ){
int state:
int period = 1000 // 1초 단위로 하기위한 미리세컨드 값 설정
                                                                                 time = millis();
char data = False;
unsigned long time = 0; // 0~몇억까지의 자리수까지 설정할 수 있는 time 설정
void setup() {
 Serial.begin(9600); // 시리얼 모니터를 위하여 선언
 mySerial.begin(2400); // 다른 보드와 연결속도
void loop() {
 if(millis() > time + period){ // period로 설정한 시간마다 반복을 돌림, nonbreaking
   time = millis(); // 현재 코드 실행을 한 후 몇초가 지났는지 저장
   if(data){ // 번갈아 가면서 '1'과 '0'을 다른 보드로 전달
    mySerial.write('1');
    data = True;
   }
   else{
```

```
mySerial.write('0'):
  data = False:
}

if(mtSerial.available() > 0) // 값이 들어오면
  state = mySerial.read(): // state에 다른 보드로부터 전달받은 값을 저장

// 시리얼 모니터로 작동경과시간과 전달받은 값을 시리얼 모니터에 표현
Serial.println(time):
Serial.println(state):
}
```