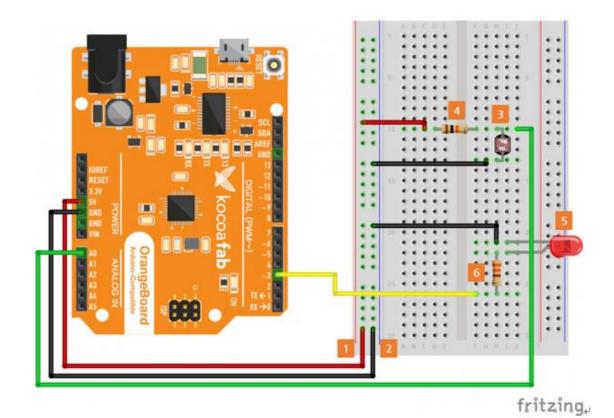
```
// IoT 4일차
#include "LedControl.h"
LedControl lc = LedControl(12, 11, 10, 1);// data, clk, cs, device=1
void setup() {
 lc.shutdown(0, false);
 lc.setIntensity(0, 8);// int addr, int intensity
 lc.clearDisplay(0);// 초기화,
}
void loop() {
 for (int row = 0; row < 8; row++) {</pre>
   for (int col = 0; col < 8; col++) {</pre>
     lc.setLed(0, col, row, true);// 켜고
     delay(25);
   }
  }
 for (int row = 0; row < 8; row++) {</pre>
   for (int col = 0; col < 8; col++) {</pre>
     lc.setLed(0, col, row, false);// 끄기. setLed(매트릭스 번호, 출력할 열, 출력할 행, 상태)
     delay(25);
   }
 }
}
// 도트매트릭스에 도형 만들어 보기.
#include "LedControl.h"
```

```
LedControl lc = LedControl(12, 11, 10, 1);

byte a[8] = { B10000001, B01000010, B00100100, B00011000, B00101000, B01000010, B10000010, B1000011000, B1000011000, B1000011000, B1000011000, B1000011000, B1000011000, B100011000, B100011000, B1000011000, B1000011000, B1000011000, B100011000, B1000011000, B100011000, B10001100, B10001100, B10001100, B100
```



```
int led = 3;

// 실행시 가장 먼저 호출되는 함수이며, 최초 1회만 실행됩니다.

// 변수를 선언하거나 초기화를 위한 코드를 포함합니다.

void setup() {

Serial.begin(9600); // 조도센서의 동작 상태를 확인하기 위하여 시리얼 통신을 설정합니다.

(전송속도 9600bps)

pinMode(led, OUTPUT); // LED 핀을 OUTPUT 으로 설정합니다.

}

// setup() 함수가 호출된 이후, loop() 함수가 호출되며,

// 블록 안의 코드를 무한히 반복 실행됩니다.

void loop() {

// 조도센서로 부터 측정된 밝기 값을 읽어 cdsValue 라는 변수에 저장합니다.
```

```
int cdsValue = analogRead(cds);
 // 측정된 밝기 값를 시리얼 모니터에 출력합니다.
 Serial.print("cds = ");
 Serial.println(cdsValue);
 // 조도센서로 부터 측정된 밝기 값이 500보다 크다면, 아래의 블록을 실행합니다.
 // 기준 밝기값은 주변 환경에 따라 바꿔주세요.
 if (cdsValue > 500) {
  digitalWrite(led, HIGH);
  Serial.println("LED ON (cds > 500)");
 }
 // 조도센서로 부터 측정된 밝기 값이 500보다 작다면, 아래의 블록을 실행합니다.
 else {
  digitalWrite(led, LOW);
  Serial.println("LED OFF (cds < 500)");</pre>
 }
 delay(200);
}
// 내일 다른 재밌는 센서 살펴봐요.
// 그리고 평가는 확인후 내일 공지 할께요.
```