

```
1  #include <SoftwareSerial.h>
2  #include <LightsLib.h>
3  LightsLib lightsLib(4,5,3);
4  // latchPin 4
5  // clkPin 5
6  // dataPin 3
7
8
9  byte shiftOutByte2 = 0;
10
11 void setup() {
12     pinMode(3, OUTPUT);
13     pinMode(4, OUTPUT);
14     pinMode(5, OUTPUT);
15     Serial.begin(9600);
16     delay(100);
17     lightsLib.ApagarLuces();
18
19 }
20
21 void loop() {
22     if(Serial.available())
23     {
24         switch(Serial.read()){
25             case 'r':
26                 lightsLib.EncenderLuces();
27                 break;
28             case 'R':
29                 lightsLib.ApagarLuces();
30                 break;
31             case 't':
32                 lightsLib.LucesTraseras();
33                 break;
34             case 'q':
35                 lightsLib.IntermitenteIzquierda();
36                 break;
37             case 'e':
38                 lightsLib.IntermitenteDerecha();
39                 break;
40             case 'c':
41                 lightsLib.LucesActividad1();
42                 break;
43             case 'v':
44                 lightsLib.LucesActividad2();
45                 break;
46             case 'b':
47                 lightsLib.LucesActividad3();
48                 break;
49             default:
50                 break;
51         }
52     }
53 }
54
```