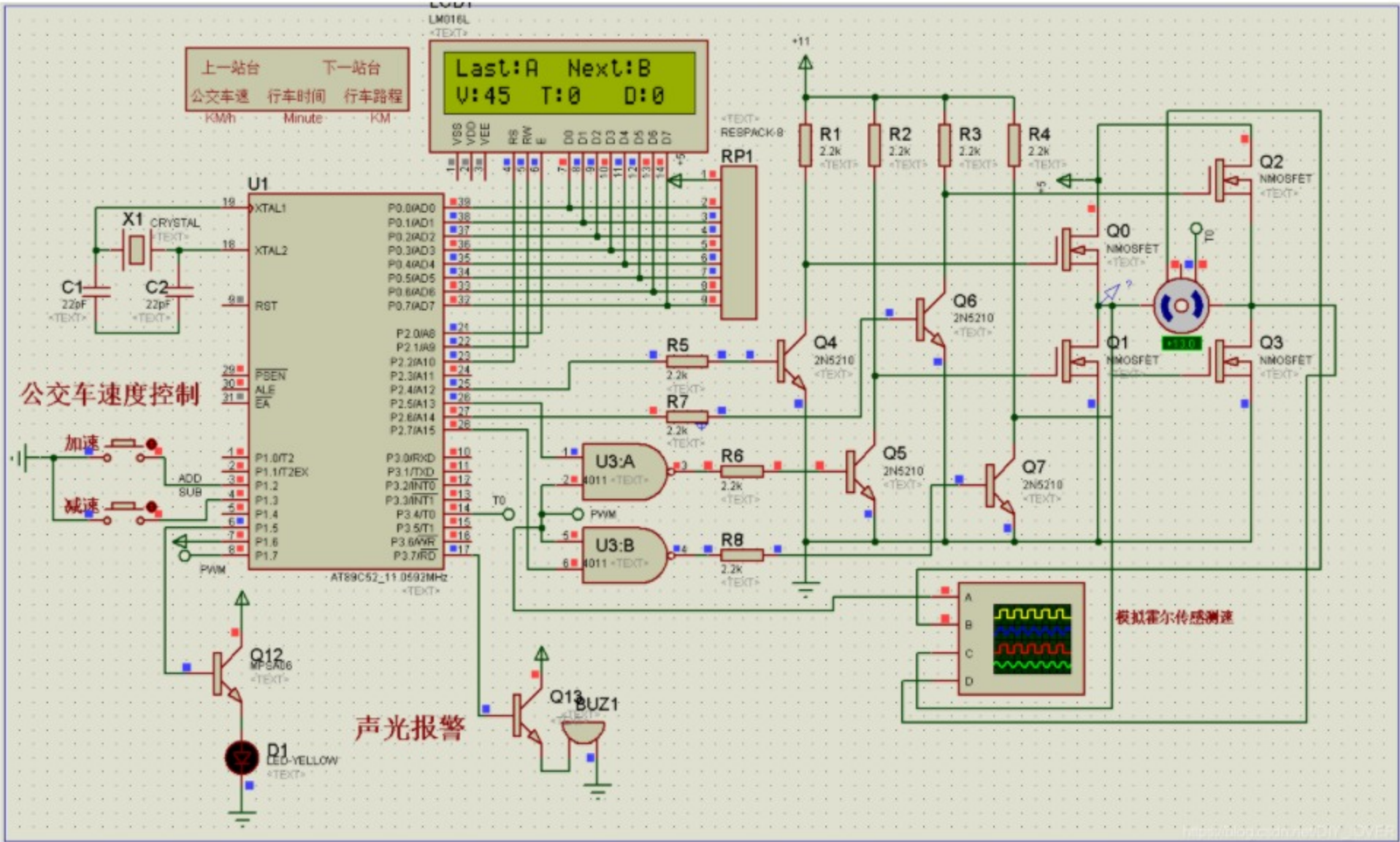


功能：实现了速度实时显示，行车时间和路程距离。实时显示上一站台和下一站台。同时可以控制当前车速。



```
1 #include <reg52.h>
2 #include "Lcd1602.h"
3
4 sfr T2MOD = 0x0c9;
5 #define uchar unsigned char
6 #define uint unsigned int
7
8 sbit Q0 = P2 ^ 4;
9 sbit Q1 = P2 ^ 5;
10 sbit Q2 = P2 ^ 6;
11 sbit Q3 = P2 ^ 7;
12
13 sbit GORB = P1 ^ 6; /* 换相 */
14 sbit PWM = P1 ^ 7;
15 sbit UP = P1 ^ 0;
16 sbit DOWM = P1 ^ 1;
17 sbit ADDSPEED = P1 ^ 2;
18 sbit SUBSPEED = P1 ^ 3;
19 sbit Led = P1 ^ 5;
20 sbit Beep = P3 ^ 7;
21
22
23 uint tuint = 65535;
24 uint tpwm = 1; /* pwm周期为10000us tpwm变量表示pwm高电平时间，也相当于占空比（仿真时，频率高时，电机反应慢。在实物上要力
25 uchar t1_flag = 0;
26
27 uint pulse = 0;
28 uint t0_flag = 0;
29 uchar t2_flag = 0;
30 bit t2_over = 0;
31 bit Just_Get = 1;
32 bit st = 0;
33 uchar time = 0;
34 uchar second = 0;
35 uint minute = 0;
36 uint distance = 0;
37
38 uchar station = 0;
39
40
41 #define ZZ { Q0 = 0; Q1 = 0; Q2 = 1; Q3 = 1; } /* 正转 */
42 #define FZ { Q0 = 1; Q1 = 1; Q2 = 0; Q3 = 0; } /* 反转 */
43 #define STOP { Q0 = 1; Q1 = 0; Q2 = 1; Q3 = 0; } /* 停止 */
44 /* 禁止出现 Q0 = 0;Q1 = 1;Q2 = 0;Q3 = 1; 不然会烧掉mos管 */
45
46 /* ***** PID ***** */
47 float now = 0, bef = 0, bbef = 0; /* 本次采样值，上次采样值，上上次采样值 */
48 float err_now, err_bef, err_bbef; /* 当前偏差，上次偏差，上上次偏差 */
49 float error_add = 0; /* 所有偏差之和 */
50 float set = 25; /* 设定值 */
51
52 float kp = 25;
```

- 程序 (核心文件)
- 仿真 (核心文件)
- 开发资料
- 软件教程
- 1.使用者必读.doc
- 2.protues破解安装教程.doc
- 3.protues如何导入hex (重要) .docx
- 4.用8.0以上版本打开低版本仿真.docx
- 仿真截图.png
- 论文降重秘籍.pdf
- 演示视频.mp4
- 元器件清单.CSV
- 原理图.pdf