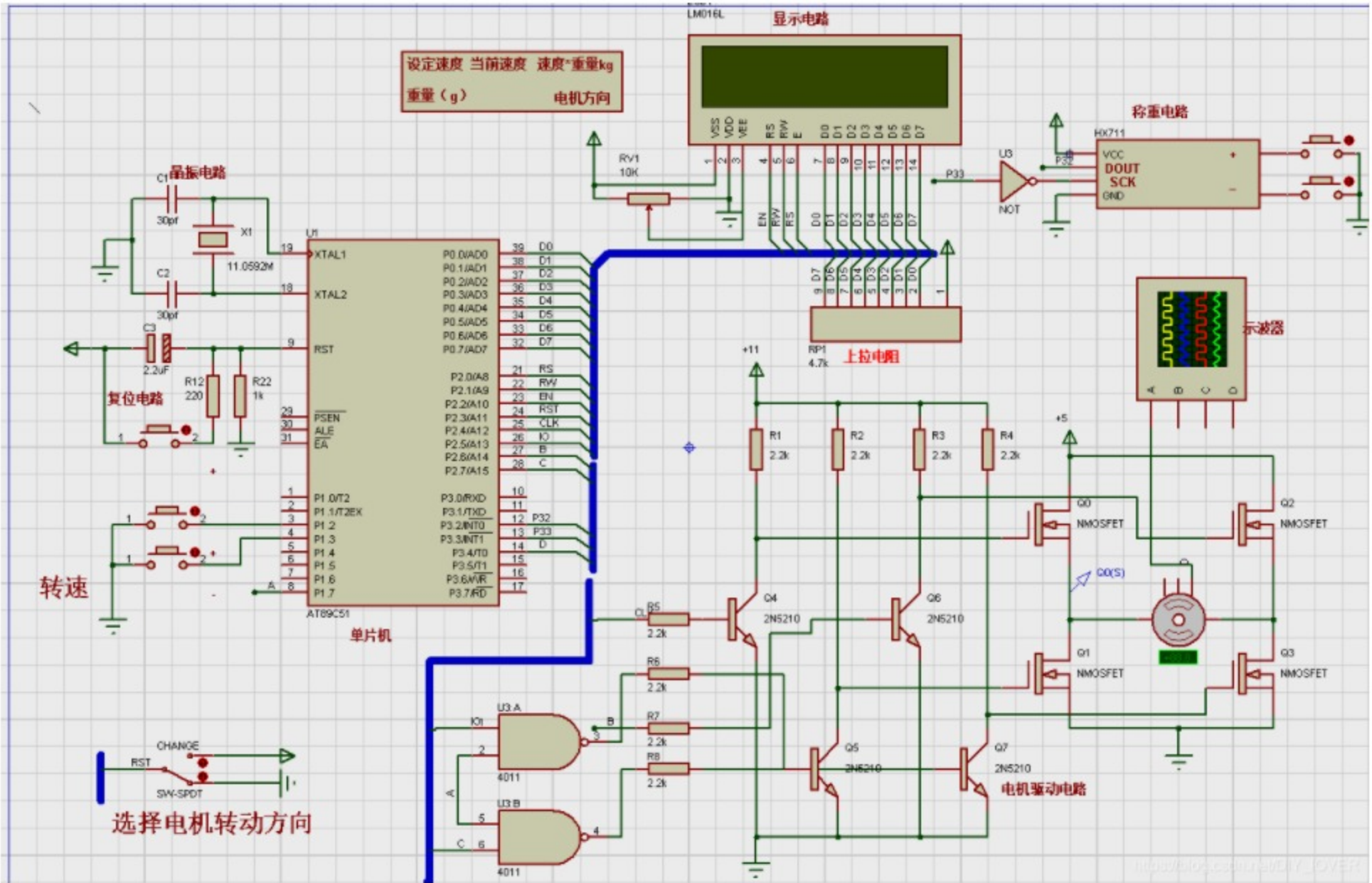




```
1 #include <reg52.h>
2 #include "lcd1602.h"
3 #include "HX711.h"
4 sfr T2MOD = 0x0c9;
5 #define uchar unsigned char
6 #define uint unsigned int
7 //校准参数
8 //因为不同的传感器特性曲线不是很一致，因此，每一个传感器需要矫正这里这个参数才能使测量值很准确。
9 //当发现测试出来的重量偏大时，增加该数值。
10 //如果测试出来的重量偏小时，减小改数值。
11 //该值可以为小数
12 #define GapValue 349
13
14
15
16 sbit Q0 = P2^4;
17 sbit Q1 = P2^5;
18 sbit Q2 = P2^6;
19 sbit Q3 = P2^7;
20
21 sbit PWM = P1^7; /* PWM输出 */
22 sbit UP = P1^0; /* 增加P */
23 sbit DOWM = P1^1; /* 减少P */
24 sbit GORB = P2^3; /* 换相 */
25 sbit ADDSPEED = P1^2; /* 增加速度 */
26 sbit SUBSPEED = P1^3; /* 减少速度 */
27
28 uint tuint = 65535;
29 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。
30 uchar t1_flag = 0;
31 long Weight_Shiwu = 0;
32 uint result = 0;
```

- 仿真程序
- 开发资料
- 软件教程
- 原理仿真
- 注意事项
- 彩色原理图.pdf
- 仿真截图.png
- 黑白原理图.pdf