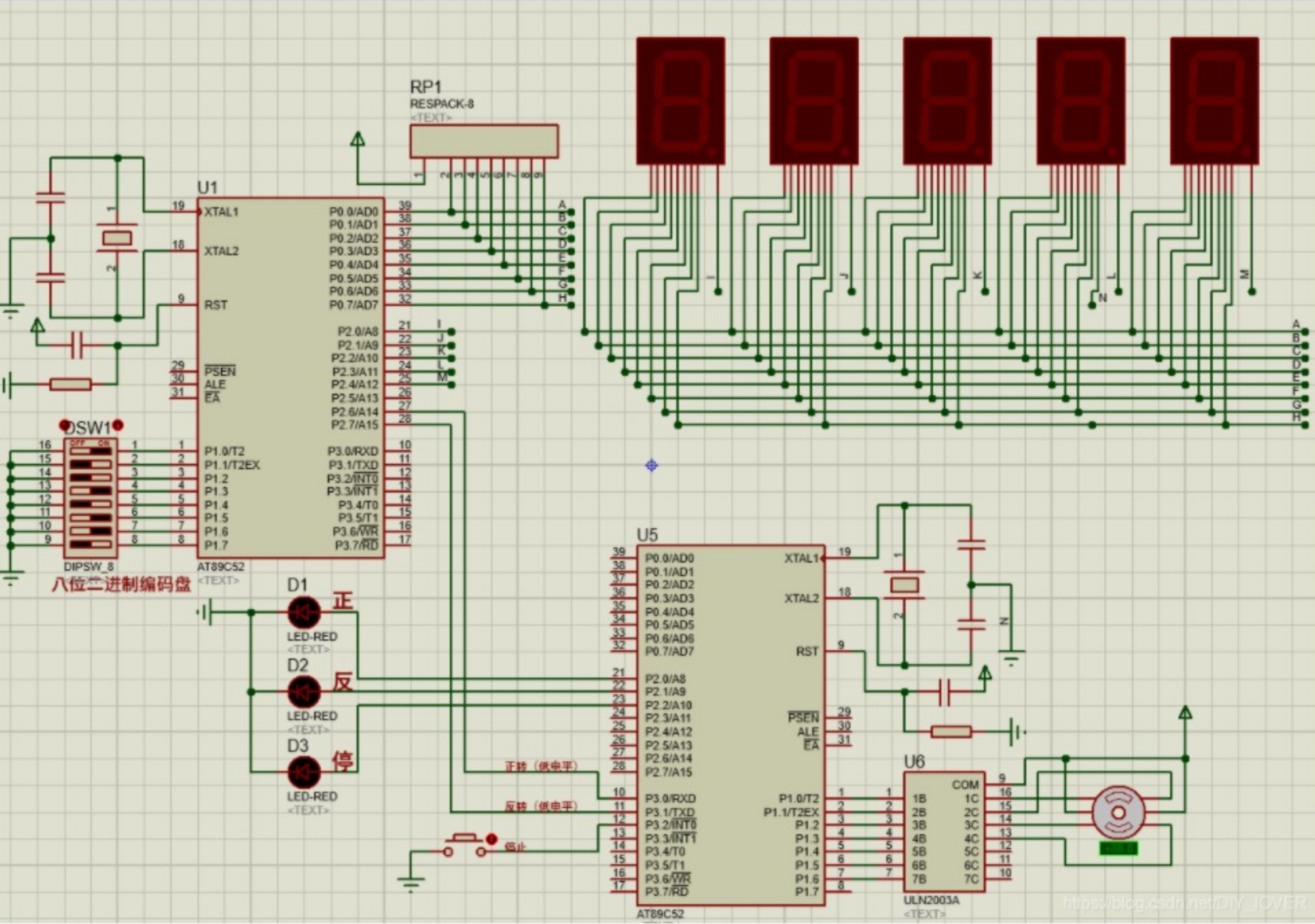




```
1 float Read_Data() //从P1口读四位二进制码，转化为角度值
2 {
3     unsigned int y=0;
4     float x=0.0;
5     y=0XFF^P1;
6     x=y*1.4;
7     return x;
8 }
9 void Delay10ms() //延时函数
10 {
11     unsigned char i, j;
12
13     i = 20;
14     j = 113;
15     do
16     {
17         while (--j);
18     } while (--i);
19 }
20
21 void Display() //显示函数
22 {
23     unsigned int i;
24     unsigned B,C,D,E;
25     // A=Angle/1000; //千位
26     if(jiaodu>180)
27     Angle=360.0-jiaodu;
28     else Angle=jiaodu;
29     B=(((int)Angle)%1000)/100; //百位
30     C=(((int)Angle)%100)/10; //十位
31     D=(((int)Angle)%10); //个位
32     E=(((int)(jiaodu*10))%10); //十分位
33     for(i=0;i<5;i++)
34     {
35         switch(i)
36         {
37             case 0:
38                 P20=1; //位选端打开
39                 if(jiaodu>180)
40                     P0=0xBF; //向P0口输数据
41                 else P0=0xC0;
42                 Delay10ms(); //延时
```

- 程序代码
- 开发资料
- 软件教程
- 设计电路
- 注意事项
- 测量程序.hex
- 测量程序.c
- 电机驱动.hex
- 电路图.pdsprj
- 仿真截图.jpg
- 驱动程序.c