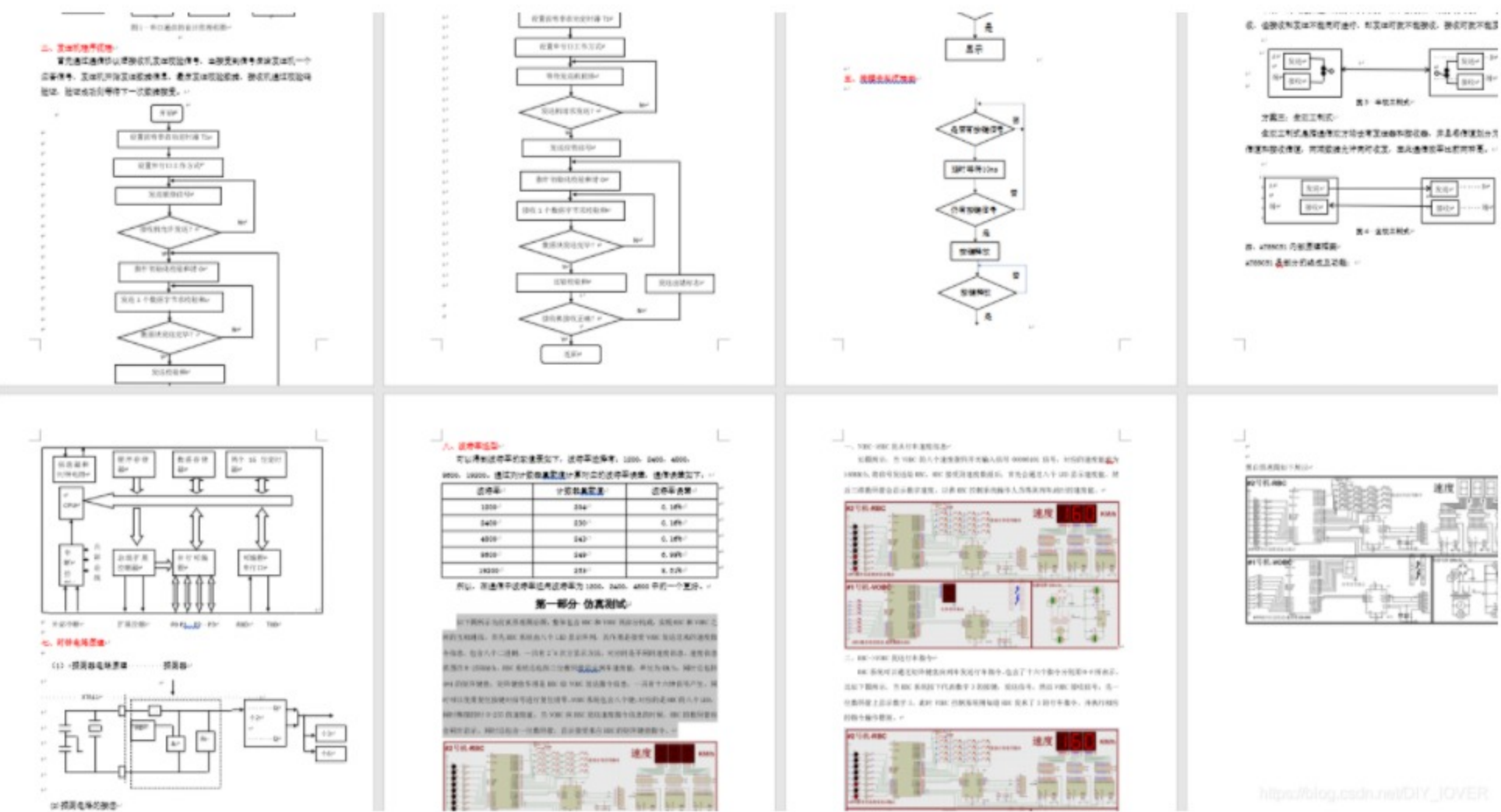
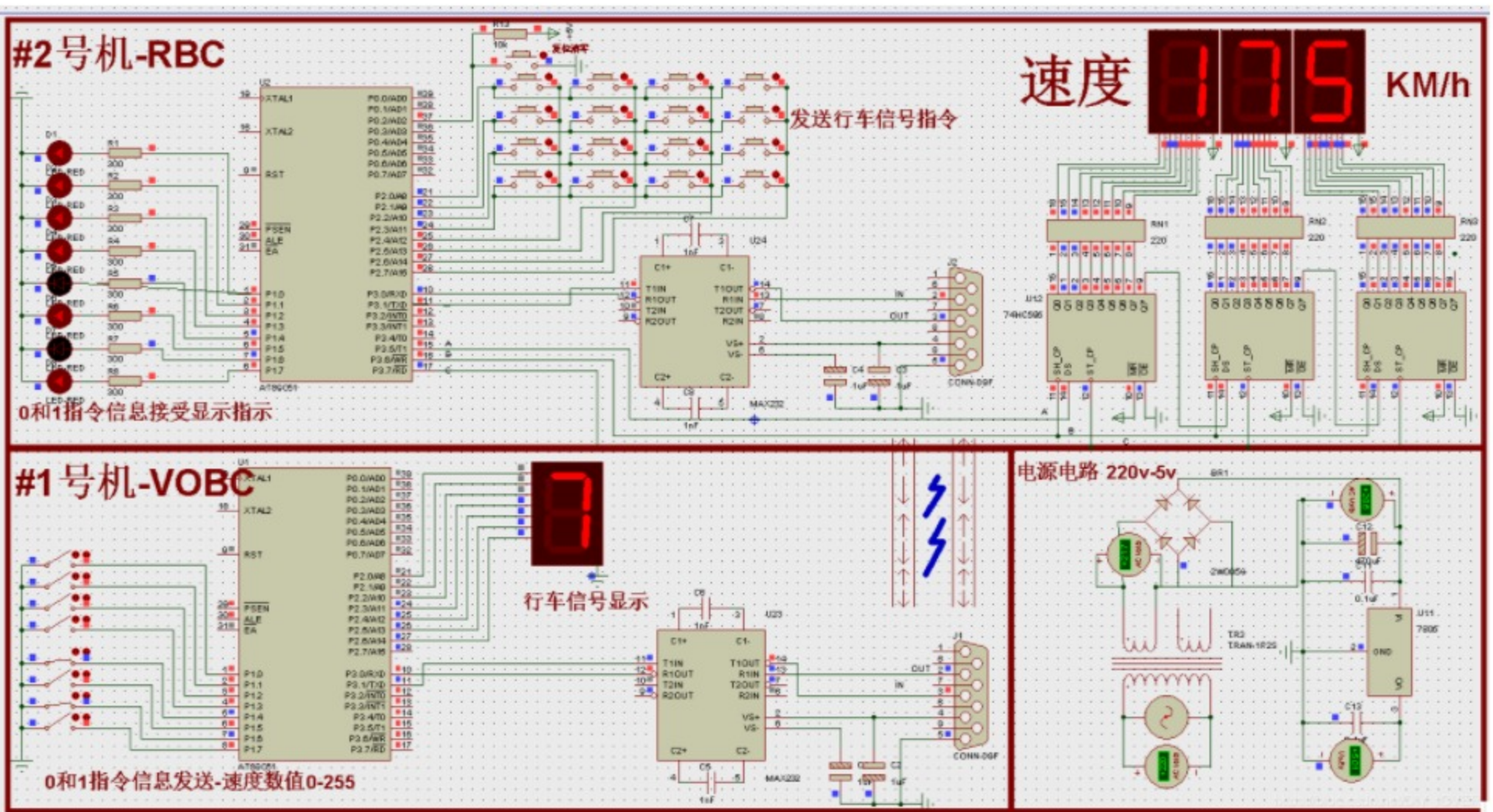


如下图所示为仿真原理图总图，整体包含RBC和VOBC两部分构成，实现RBC和VOBC之间的互相通信。首先RBC系统由八个LED显示阵列，其作用是接受VOBC发送过来的速度指令信息，包含八个二进制，一共有2^8次方显示方法，对应的是不同的速度信息，速度信息范围在0-255KM/h。RBC系统还包括三位数码管显示列车速度值，单位为KM/h。同时还包含4*4的矩阵键盘，矩阵键盘作用是RBC给VOBC发送指令信息，一共有十六种信号产生，同时可以使用复位按键对信号进行复位清零。VOBC系统包含八个键，对应的是RBC的八个LED，同时模拟的时0-255的速度值，当VOBC向RBC发送速度指令信息的时候，RBC的数码管也会同步显示。同时还包含一位数码管，显示接受来自RBC的矩阵键盘指令。



```
1  #include <reg51.h>           /* 库函数调用 */
2  #include <intrins.h>         /* 库函数调用 */
3  #define uchar  unsigned char /* 宏定义 */
4  #define uint   unsigned int  /* 宏定义 */
5  sbit  K0  = P1 ^ 0;          /*按键定义引脚 */
6  sbit  K1  = P1 ^ 1;          /*按键定义引脚 */
7  sbit  K2  = P1 ^ 2;          /*按键定义引脚 */
8  sbit  K3  = P1 ^ 3;          /*按键定义引脚 */
9  sbit  K4  = P1 ^ 4;          /*按键定义引脚 */
10 sbit  K5  = P1 ^ 5;          /*按键定义引脚 */
11 sbit  K6  = P1 ^ 6;          /*按键定义引脚 */
12 sbit  K7  = P1 ^ 7;          /*按键定义引脚 */
13 uchar i;
14
15
16 /* 数码管显示字符 */
17 uchar code tab[] = { 0x3f, 0x06, 0x5b, 0x4f, 0x66,
18                     0x6d, 0x7d, 0x07, 0x7f, 0x6f,
19                     0x77, 0x7c, 0x39, 0x5e, 0x79, 0x71 };
20 /*******延时函数***** */
21 void delay( uint z )
22 {
23     uint x, y;
24     for ( x = z; x > 0; x-- )
25         for ( y = 110; y < 0; y-- )
26             ;
27 }
28
29
30 /*******信息发送函数***** */
```

- 程序 (核心文件)
- 仿真 (核心文件)
- 开发资料
- 软件教程
- 说明文档
- 注意事项
- 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