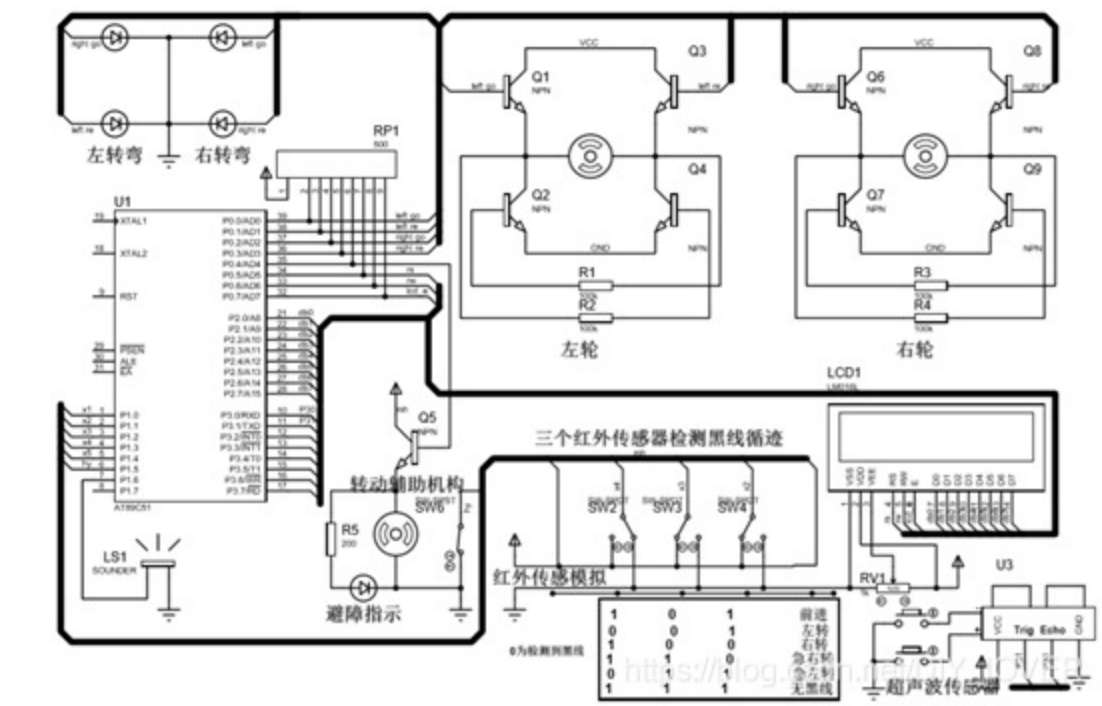
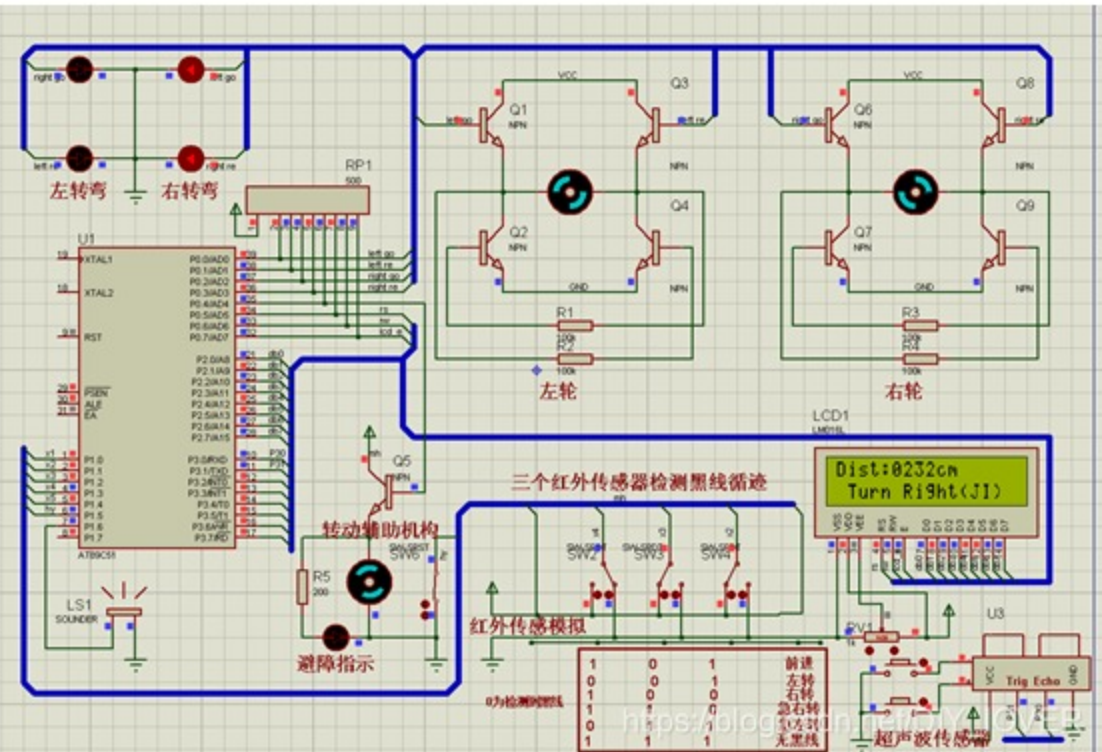


三个模拟红外传感器进行检测循迹，具体模式如图所示，使用超声波进行避障，避障距离可以进行调整，预设200cm，可以代码进行修改。二次开发。



```
1 #include <reg51.h>
2 #include <intrins.h>
3 /* #include "ultrasonic_wave.h"//超声波头函数 */
4 #define uchar unsigned char
5 #define uint unsigned int
6 #define ULint unsigned long int
7 sbit left_go = P0 ^ 0; /* 左轮前进, 1有效 */
8 sbit left_re = P0 ^ 1; /* 左轮后退 */
9 sbit reght_go = P0 ^ 2; /* 右轮前进 */
10 sbit reght_re = P0 ^ 3; /* 右轮后退 */
11 sbit mh = P0 ^ 4; /* 避障 */
12 sbit rs = P0 ^ 5; /* Lcd RE端 */
13 sbit rw = P0 ^ 6; /* Lcd R/W端 */
14 sbit e = P0 ^ 7; /* Lcd E端 */
15 sbit sou = P1 ^ 6; /* 蜂鸣输出 */
16 uchar seconds = 60, s = 0; minutes = 59;
17 char code number[] = { "0123456789" };
18
19 char flag = 0;
20 /* 超声波 */
21 char flags = 0;
22 /* 超声波距离 */
23 char flag1s = 0;
24 /* 计算定时间 */
25 uint time = 0;
26 /* 计算距离 */
27 ULint L_ = 0;
28 /* 数值有误 */
29 uchar FW = 0;
30
31 uchar p1zt = 0xff, moshi = 0x00; /* p1zt存p1口寻迹状态, moshi存控制模式 */
32
33 /* =====延时函数===== */
34 void delay() /* 延时100us */
35 {
36     uchar i;
37     for ( i = 0; i < 100; i++ )
38         ;
39 }
40
41 void delay_50ms() /* 延时50ms */
42 {
43     uchar ms;
44     for ( ms = 0; ms < 50; ms++ )
45         ;
46 }
```

- 程序 (核心文件)
- 仿真 (核心文件)
- 开发资料
- 软件教程
- 注意事项
- 彩色原理图.pdf
- 黑白原理图.pdf
- 文档.docx
- 演示视频.mp4
- 元器件清单.csv