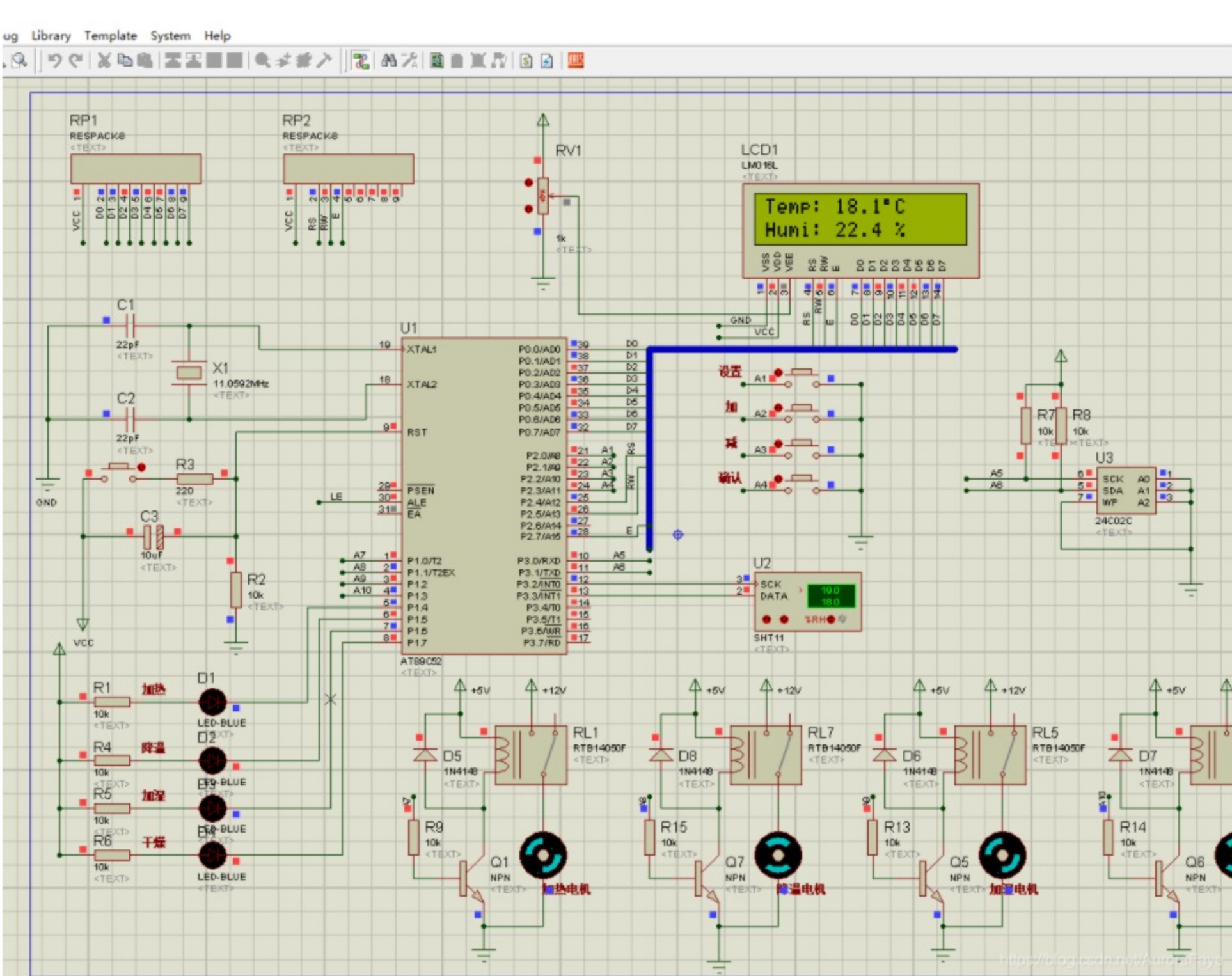




```
1 #include<reg52.h>
2 #include <intrins.h>
3 #include <math.h>
4 #include <stdio.h>
5 #include <1602.h>
6 #include <sht11.h>
7 #include <24c02.h>
8 #define uchar unsigned char
9 #define uint unsigned int
10 #define W_cmd 0xa0 //24c02写指令
11 #define R_cmd 0xa1
12 uint temp,humi;
13 value humi_val,temp_val; //定义两个共同体，一个用于湿度，一个用于温度
14 uchar error; //用于检验是否出现错误
15 uchar checksum; //CRC
16 uchar TEMP_data[7]; //用于记录实测的温度
17 uchar HUMI_data[6]; //用于记录实测的湿度
18 uchar show_temp[5]; //显示设定的温度
19 uchar show_humi[4]; //显示设定的湿度
20
21 uchar data temp_humi_cache[4]; //温湿度设置缓存
22 uchar temp_set; //保存温度变量
23 uchar humi_set; //保存湿度变量
24 uchar presskeynum; //按键次数变量
25 uchar nn; //用于蜂鸣器
26 uchar code word1[]={" a product of "};
27 uchar code word2[]={"UNITED ELECTRONICS"};
28 uchar code word3[]={" Welcome....."};
29 sbit k1=P2^0; //选择按键
30 sbit k2=P2^1; //增加按键
31 sbit k3=P2^2; //减小按键
32 sbit k4=P2^3; //确认按键
33 sbit led1=P1^4; //温度过低指示灯
34 sbit led2=P1^5; // 温度过高
35 sbit led3=P1^6; //湿度低于下限值，报警，加湿。
36 sbit led4=P1^7; //湿度过高，报警，不调湿
37 sbit motor1=P1^0;
38 sbit motor2=P1^1;
39 sbit motor3=P1^2;
40 sbit motor4=P1^3;
41 sbit P2_6=P2^6;
42
43 //*****延时函数*****
44 void delay(uint z) //z为毫秒数
45 {
46 {
```