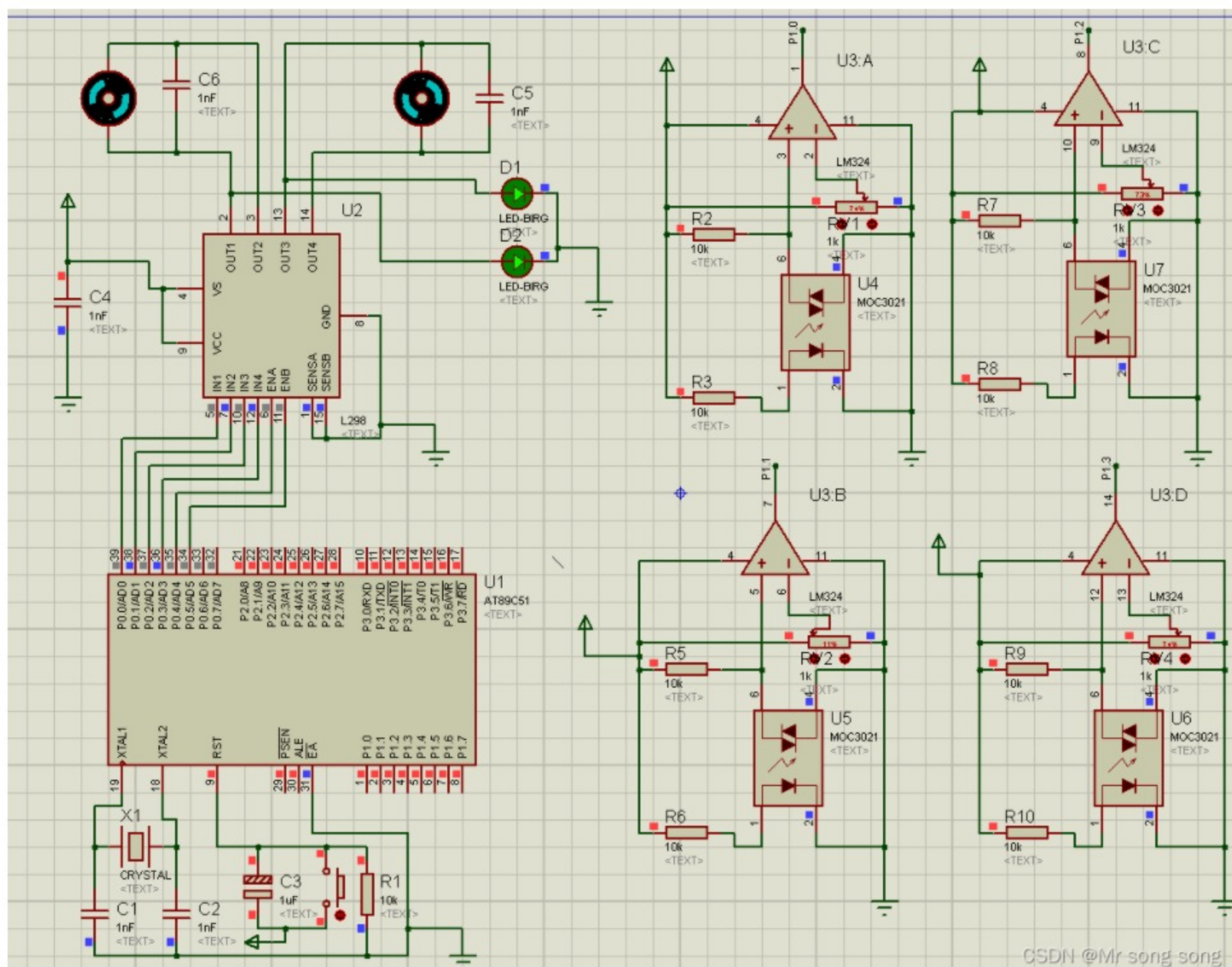


利用红外光电传感器对路面黑色轨迹进行检测，并将路面检测信号反馈给单片机，单片机对采集到的信号予以分析判断，及时控制驱动电机以调整小车转向，从而使小车能够沿着黑色轨迹自动行驶，实现小车自动寻迹的目的。加热用以红色发光二极管代表，红灯亮表示加热，红灯灭表示停止加热。

```
File Edit View Project Flash Debug Peripherals Tools SVCS Window Help
[Icons]
Target 1
Project
  Source Group 1
    main.c
    reg51.h
main.c
051     zkb2=50;
052 }
053 //*****左转函数2*****//
054 void turn_left2()
055 {   zkb1=0;
056     zkb2=60;
057 }
058 //*****右转函数1*****//
059 void turn_right1()
060 {   zkb1=50;
061     zkb2=0;
062 }
063 //*****右转函数2*****//
064 void turn_right2()
065 {   zkb1=60;
066     zkb2=0;
067 }
068 //*****循迹函数*****//
069 void xunji()
070 {   uchar flag;
071     if((RSEN1==1)&&(RSEN2==1)&&(LSEN1==1)&&(LSEN2==1))
072     {   flag=0; }//*****直行*****//
073     else if((RSEN1==0)&&(RSEN2==1)&&(LSEN1==1)&&(LSEN2==1))
074     {   flag=1; } //***左偏1，右转1***//
075     else if((RSEN1==0)&&(RSEN2==0)&&(LSEN1==1)&&(LSEN2==1))
076     {   flag=2; } //***左偏2，右转2***//
077     else if((RSEN1==1)&&(RSEN2==1)&&(LSEN1==0)&&(LSEN2==1))
078     {   flag=3; } //***右偏1，左转1***//
079     else if((RSEN1==1)&&(RSEN2==1)&&(LSEN1==0)&&(LSEN2==0))
080     {   flag=4; } //***右偏2，左转2***//
081     switch (flag)
082     {   case 0:qianjin();
083         break;
084         case 1:turn_right1();
085         break;
086         case 2:turn_right2();
```

CSDN @Mr song song



CSDN @Mr song song