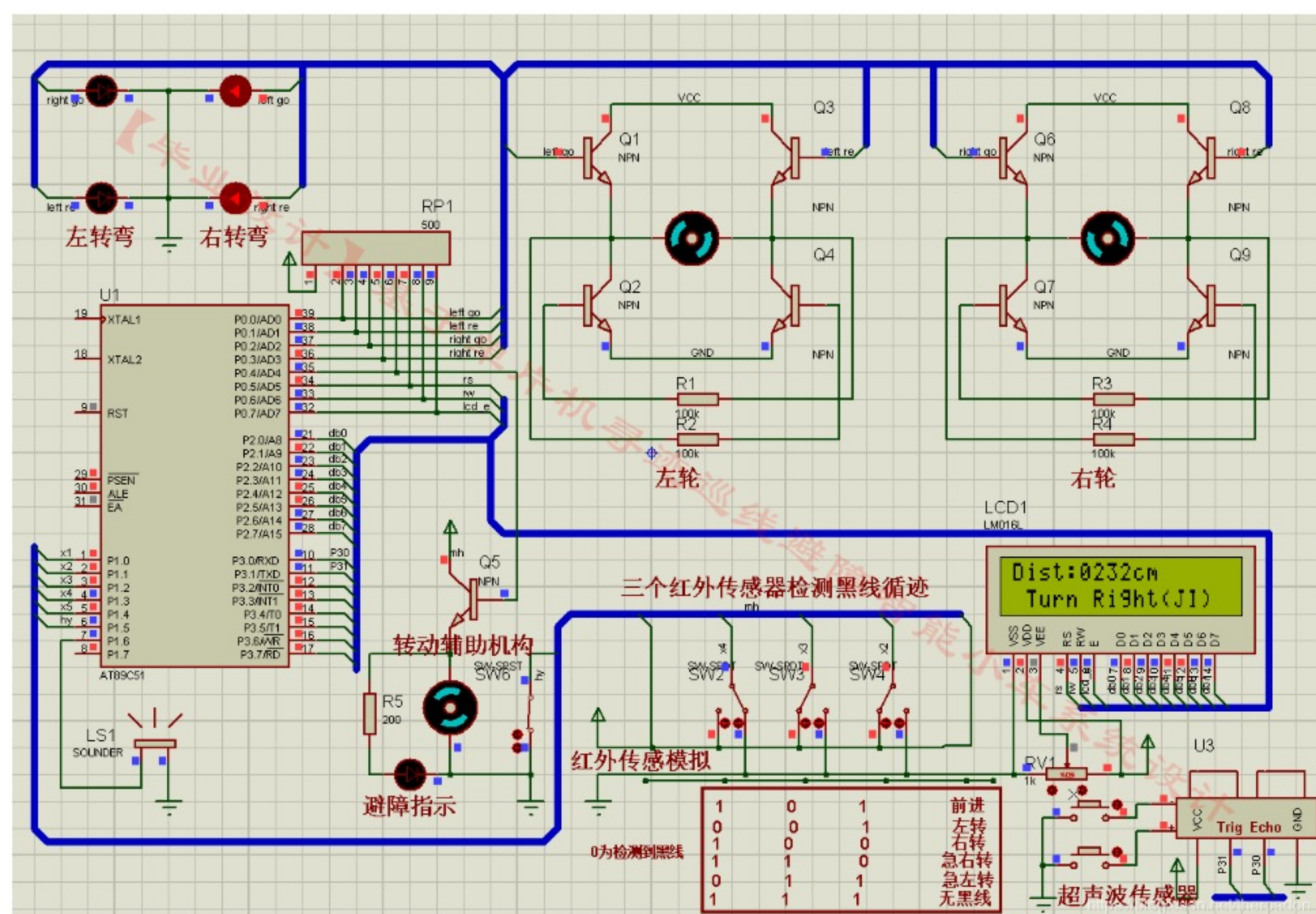


三个模拟红外传感器进行检测循迹，具体模式如图所示，使用超声波进行避障，避障距离可以进行调整，预设200cm，可以代码进行修改。适合二次开发。非常好的毕业设计资料，包括仿真图+程序+pdf原理图+元器件清单+简要说明+程序详细注释。部分代码如下，下载地址

链接: <https://pan.baidu.com/s/1bMnNEv0cCAdTZ4xYCa3rtQ>

提取码: hj9e

复制这段内容后打开百度网盘手机App，操作更方便哦



```

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口寻址状态, 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
42 void delay_50ms() /* 延时50ms */
43 {
44     uchar ms;
45     for ( ms = 0; ms < 50; ms++ )
46     {
47         delay();
48     }
49 }
50
51
52 void seg( uchar i ) /* 可选秒延时i=1表示1s */
53 {
54     uchar a;
55     for ( ; i > 0; i-- )
56     {
57         for ( a = 0; a < 20; a++ )
58             delay_50ms();
59     }
60 }
61
62
63 /* =====Lcd屏控制===== */
64 void xsj( uchar dat[16], w ) /* 写数据函数, dat[16]要显的字符串, w字符个数, w<16 */
65 {

```

