

2026【毕设课设】基于单片机智能输液器监控系统的设计。

说明：基于单片机智能输液器监控系统的设计，目标滴速和设定滴速的调节通过使用PID算法，换页按钮可调节PID参数，

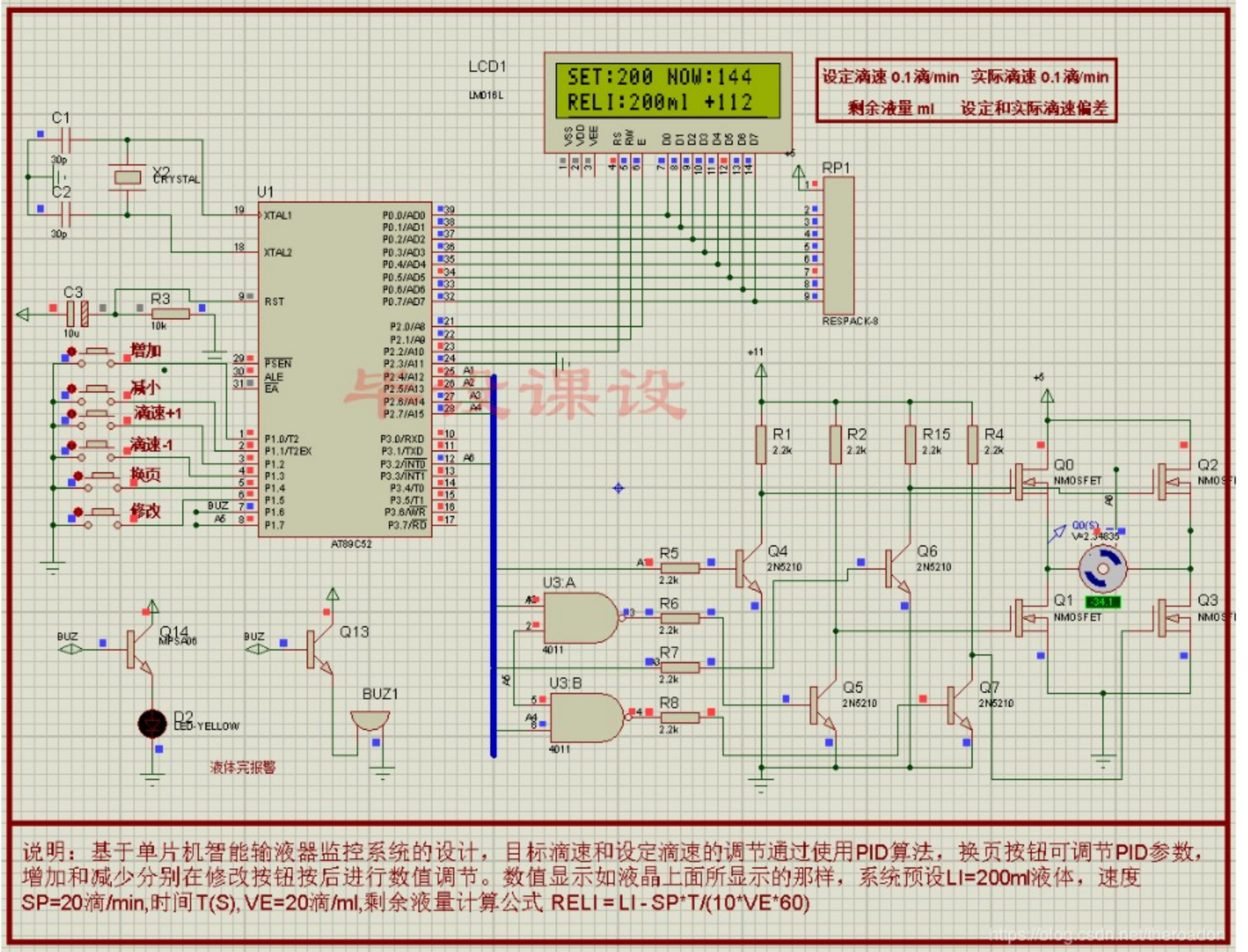
增加和减少分别在修改按钮按后进行数值调节。数值显示如液晶上面所显示的那样，系统预设LI=200ml液体，速度

SP=20滴/min,时间T(S), VE=20滴/ml,剩余液量计算公式 $RELI = LI - SP * T / (10 * VE * 60)$

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



说明：基于单片机智能输液器监控系统的设计，目标滴速和设定滴速的调节通过使用PID算法，换页按钮可调节PID参数，增加和减少分别在修改按钮按后进行数值调节。数值显示如液晶上面所显示的那样，系统预设LI=200ml液体，速度SP=20滴/min,时间T(S), VE=20滴/ml,剩余液量计算公式 $RELI = LI - SP * T / (10 * VE * 60)$

10--教程--C语言视频教程	2020
11--教程--KEIL 软件视频教程	2020
12--protues8.7版本下载	2020
13--程序（核心文件）	2020
14--仿真（核心文件）	2020
1.使用者必读.doc	2019
2.protues破解安装教程.doc	2019
3.protues如何导入hex.doc	2019
026【毕设课设】基于单片机智能输液器...	2020
仿真 - 副本.png	2019
仿真.png	2020
元器件清单.CSV	2019
原理图.pdf	2019

```
1
2 #include "LCD1602_Mgr.h"
3 #include "Pulse_Counter.h"
4 #include "stdio.h"
5 #include "string.h"
6
7 #include "Input_Mgr.h"
8 #include "Timer.h"
9 #include "PWM.h"
10 #include "PID_Mgr.h"
11
12
13
14 sbit Q0 = P2^4;
15 sbit Q1 = P2^5;
16 sbit Q2 = P2^6;
17 sbit Q3 = P2^7;
18 sbit Buzz = P1^6;
19
20 #define MOTOR_DIR_P { Q0 = 0;Q1 = 0;Q2 = 1;Q3 = 1;} //正转
21 #define MOTOR_DIR_N { Q0 = 1;Q1 = 1;Q2 = 0;Q3 = 0;} //反转
22 #define MOTOR_STOP { Q0 = 1;Q1 = 0;Q2 = 1;Q3 = 0;} //停止
23
24 //禁止出现 Q0 = 0;Q1 = 1;Q2 = 0;Q3 = 1; 不然会烧掉mos管
25
26
27
28 sbit SPEED_ADD = P1^2;
29 sbit SPEED_DEC = P1^3;
30 sbit SEL_ADD = P1^0;
31 sbit SEL_DEC = P1^1;
32 sbit MOTOR_DIR = P2^3; //切换转动方向
33 sbit NEXT_PAGE = P1^4; //LCD换页
34 sbit PARM_SET = P1^5; //参数设置
35
36
37 idata Input_STR kSpeed_Add;
38 idata Input_STR kSpeed_Dec;
39
40 idata Input_STR kSel_Add;
41 idata Input_STR kSel_Dec;
42
43 idata Input_STR kMotor_Dir;
44 idata Input_STR kPage;
45 idata Input_STR kSet;
46
47
48 idata u8 Lcd_Buff[20];
```

复制