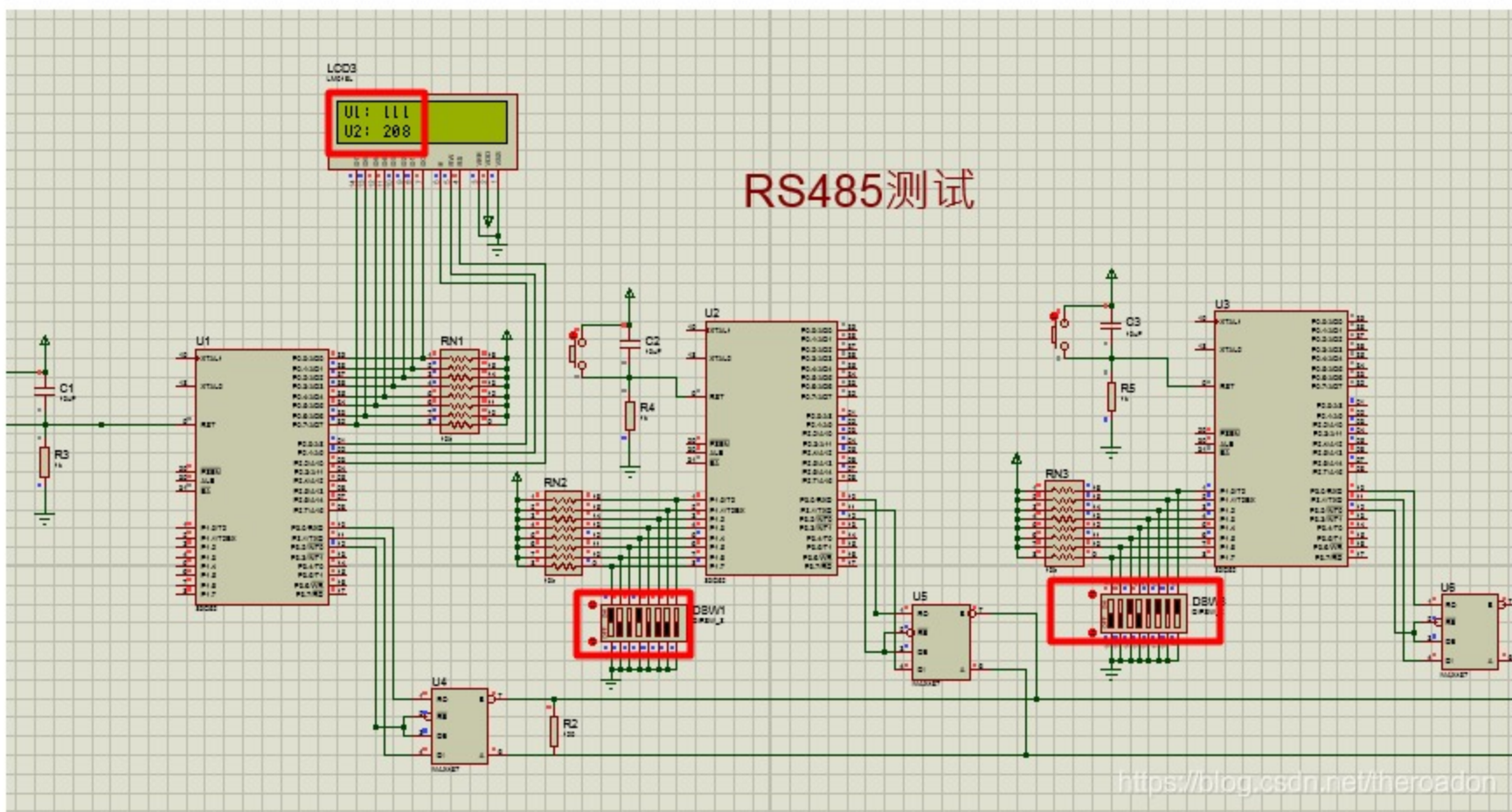




```

1  sbit RS485E=P3^2;    //定义485的使能脚
2
3  void uart_init()
4  {
5      SCON = 0x50;      //REN=1允许串行接受状态, 串口工作模式1
6      TMOD|= 0x20;      //定时器工作方式2
7      PCON|= 0x80;
8
9      TH1  = 0xFD;      //baud*2 /* reload value 19200、数据位8、停止位1。校验位无
10
11     TR1  = 1;
12     ES   = 1;          //开串口中断
13     EA   = 1;          //开总中断
14 }
15
16 void delay()
17 {
18     int i,j;
19     for(i=0;i<200;i++)
20         for(j=0;j<200;j++);
21 }
22
23 void uart_send(unsigned char dat)
24 {
25     RS485E=1;          // RS485E=0为接收状态 RS485E=1为发送状态
26     SBUF=dat;          //发送数据
27     while(!TI);        //等待发送数据完成
28     TI=0;              //清除发送完成标志位
29     RS485E=0;          // RS485E=0为接收状态 RS485E=1为发送状态
30 }
31
32 void lcd1602_show_init()

```



80C52



开发资料



软件教程



注意事项



485.pdsprj.fish-
PC.fish.workspa



Backup Of
485.pdsbak



Last Loaded
485.pdsbak



仿真 (1).png



仿真 (2).png



仿真电路.pdspr