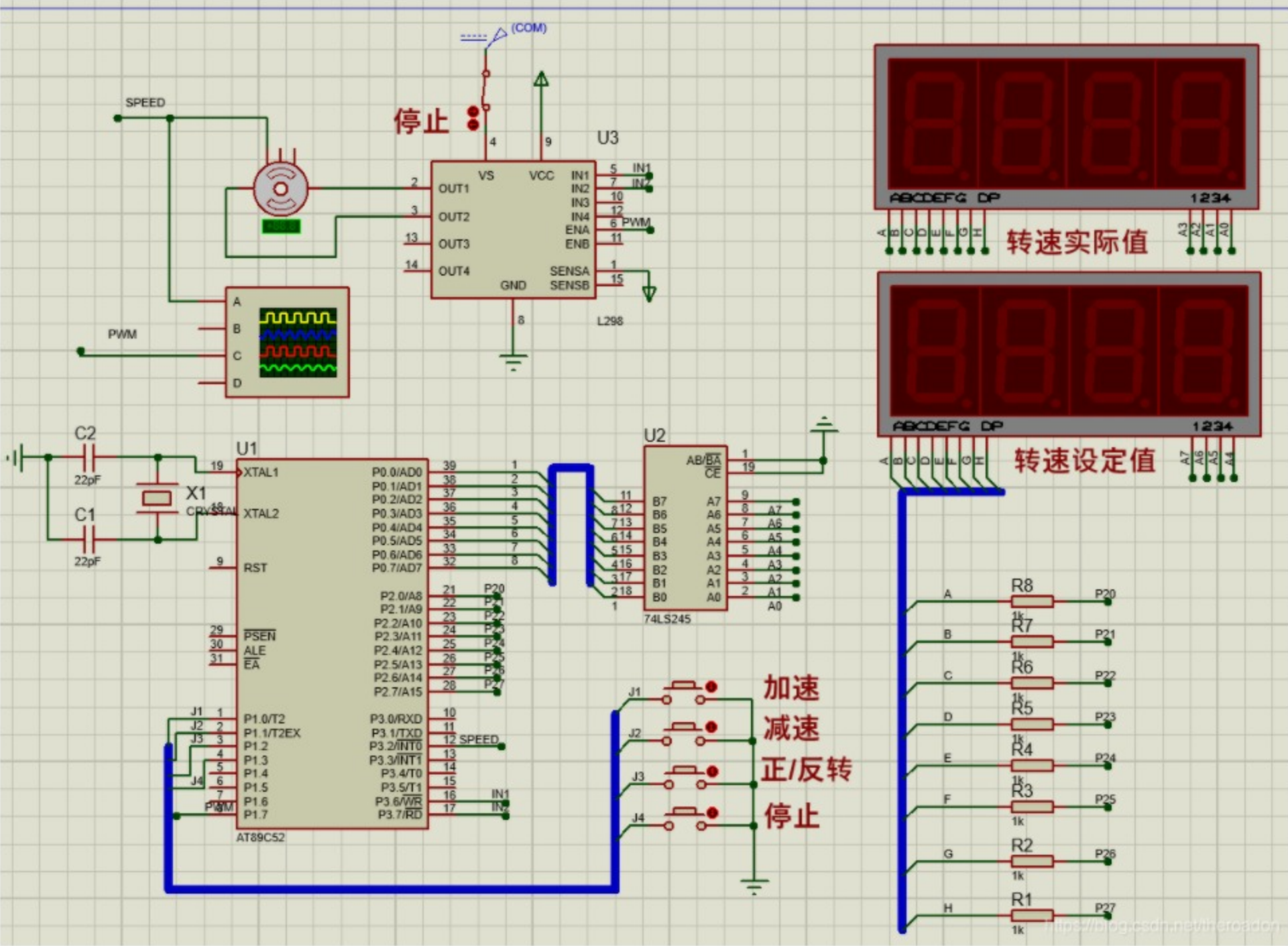
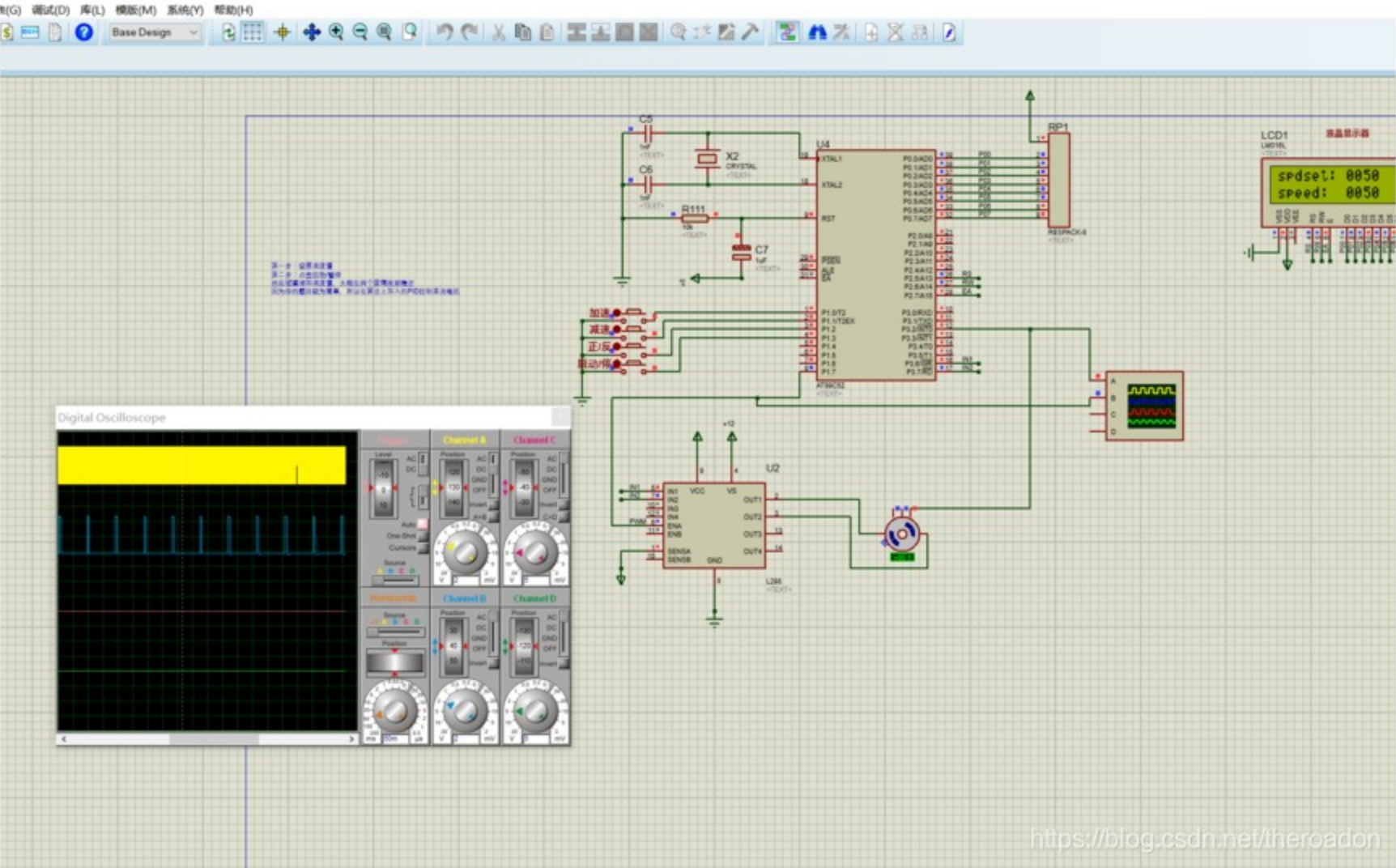


第一步：设置速度值
第二步：点击启动/暂停
然后试图增加速度值，大概在两个震荡周期稳定
因为你的题目较为简单，所以在算法上加入的PID控制直流电机



```
1  uchar i=0;
2  sbit AddSpeed=P1^0;//加速按键置位
3  sbit SubSpeed=P1^1;//减速按键置位
4  sbit Turn=P1^2;//正转按键置位
5  sbit Stop=P1^3;//停止按键置位
6  sbit IN1=P3^6;
7  sbit IN2=P3^7;//控制电机正反转和停止状态
8  sbit PWM_FC=P1^7;//输出PWM口
9  bit ENA=1;
10
11 sbit E=P2^7;      //1602使能引脚    仿真
12 sbit RW=P2^6;     //1602读写引脚
13 sbit RS=P2^5;     //1602数据/命令选择引脚
14
15
16 float pid_p=0.5,pid_i=0.1,pid_d=0;//0.002    //PID三个参数 初值
17 unsigned int lastError=0;
18 long int sumError=0;//sum偏差和
19 int out=0;        //PWM高电平时间控制标志位
20 int SpeedSet=0;//速度初值
21 uint cnt=0;       //PWM的周期标志位
22 uint Inpluse=0,num=0;//脉冲计数
23 int pid_val_mid=0;//脉冲宽度
24 //void PIDControl();//PID控制子函数
25 void SystemInit();//定时器和中断初始化子函数
26 void delay(uchar x); //延时子函数
27 void delayus (uchar x);
28 void PWMOUT();      //PWM输出子函数
29 void SetSpeed();    //按键进行速度和转向控制子函数
30 void SegRefre();    //显示刷新子函数
31
32
33 void delay(uchar x);
```

