

```

1  #include <reg52.h>
2  #include "lcd1602.h"
3  sfr T2MOD = 0x0c9;
4  #define uchar  unsigned char
5  #define uint   unsigned int
6
7  sbit  Q0  = P2^4;
8  sbit  Q1  = P2^5;
9  sbit  Q2  = P2^6;
10 sbit  Q3  = P2^7;
11
12 sbit  PWM   = P1^7; /* PWM输出 */
13 sbit  UP    = P1^0; /* 增加P */
14 sbit  DOWM  = P1^1; /* 减少P */
15 sbit  GORB  = P2^3; /* 换相 */
16 sbit  ADDSPEED = P1^2; /* 增加速度 */
17 sbit  SUBSPEED = P1^3; /* 减少速度 */
18
19 uint  tuint  = 65535;
20 uint  tpwm   = 1;          /* pwm周期为10000us tpwm变量表示pwm高电平时间，也相当于占空比（伪
21 uchar  t1_flag = 0;
22
23 uint  pulse   = 0;
24 uint  t0_flag  = 0;
25 uchar  t2_flag  = 0;
26 bit  t2_over   = 0;
27 bit  Just_Get  = 1;
28
29
30 #define  ZZ { Q0 = 0; Q1 = 0; Q2 = 1; Q3 = 1; }    /* 正转 */
31 #define  FZ { Q0 = 1; Q1 = 1; Q2 = 0; Q3 = 0; }    /* 反转 */
32 #define  STOP { Q0 = 1; Q1 = 0; Q2 = 1; Q3 = 0; }  /* 停止 */
33
34
35 /* ***** PI ***** */

```

- 仿真程序
- 开发资料
- 软件教程
- 原理仿真
- 注意事项
- 彩色原理图.pdf
- 单片机PID控制直流电机转速.doc
- 黑白原理图.pdf
- 基于单片机的直流电机转速PID控制系统...
- 说明.txt
- 演示视频.mp4
- 运行截图.png