

1.功能实现：

根据超声波测距 然后根据改变的距离让电机正或反转动这个距离

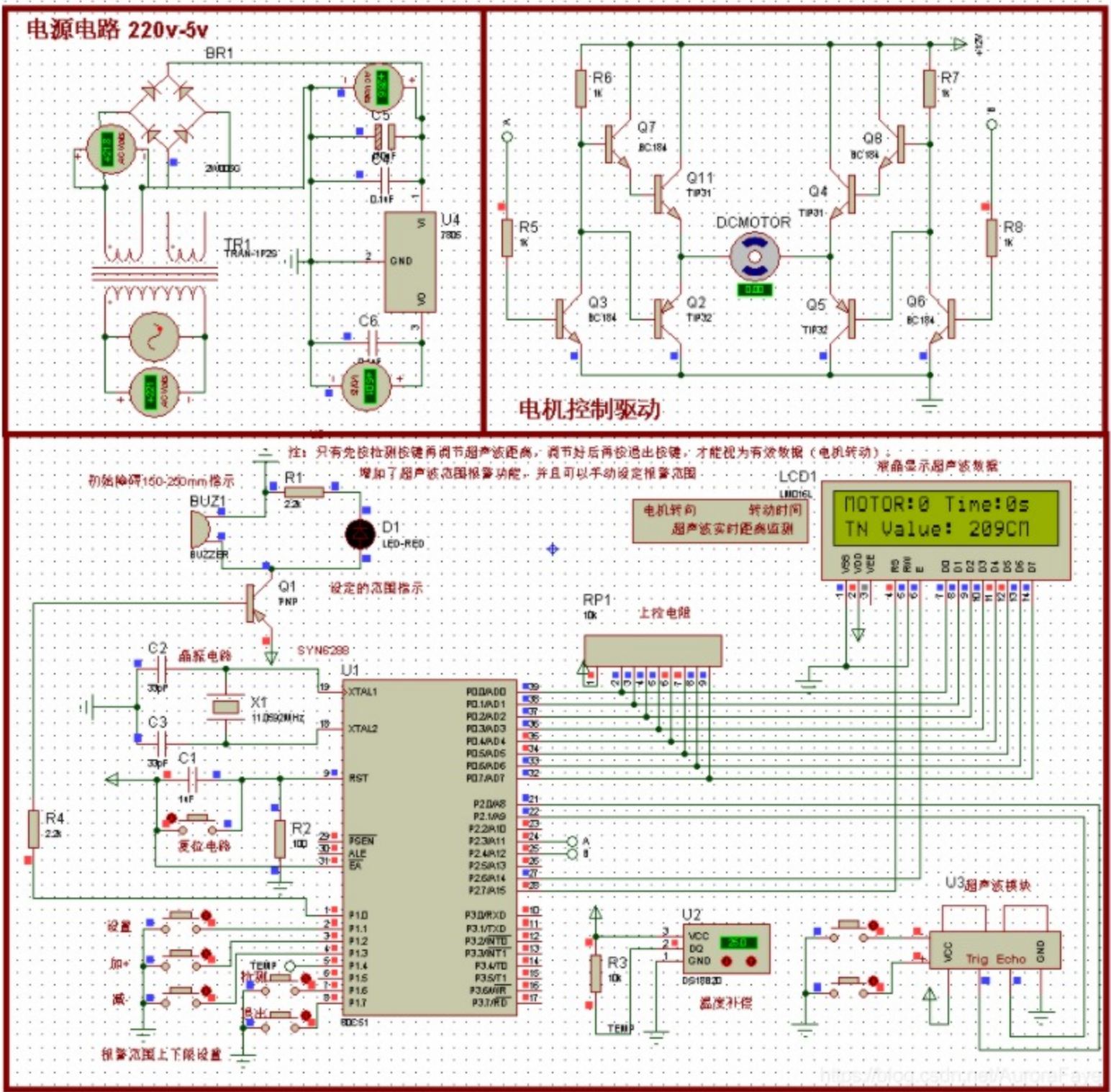
比方说超声传感器测距增大十厘米 电机正转三秒 测距减小二十厘米 电机反转六秒（公式：(D1-D2)*3/10），D1和D2大小比较判断正转还是反转。

2.电路细节：

电源电路，H桥电机驱动电路，显示电路，按键电路，报警电路，复位电路，晶振电路，温度采集，超声波电路

3.扩展功能

距离报警，可以手动设定在一定范围外进行报警，设定报警上下限。



```
1
2
3 //宏定义
4 #define uchar unsigned char
5 #define uint unsigned int
6 #define ULint unsigned long int
7 //温度零上与零下的标志位
8 char flag=0;
9 //超声波
10 char flags=0;
11 //超声波距离
12 char flag1s=0;
13 //计算定时间
14 uint time=0;
15 //计算距离
16 ULint L_=0;
17 //温度
18 uint t_=0;
19 //显示模式 0正常 1最大值调整 2最小值调整
20 uchar mode=0;
21
22 uchar second = 0;
23 uchar count = 0;
24 uchar timeSum = 0;
25
26 uchar Dir = 0;
27 uchar dataBuff1 = 0;
28 uchar dataBuff2 = 0;
29 uchar stateFlag = 0;
30 bit start = 0;
31
32 uint Max=250;
33 uint Min=150;
34 //按键标志
35 uchar k=0;
36 //数值有误
37 uchar FW=0;
38 //头函数
39 #include <reg52.h>
40 #include <intrins.h>
41 #include "BJ_Key.h" //报警按键
42 #include "display.h" //显示头函数
43 #include "ultrasonic_wave.h"//超声波头函数
44 #include "DS18B20.h" //温度传感器头函数
45
46
47 sbit check = P1^6;
48 sbit exit = P1^7;
49
```

- 程序（核心文件）
- 仿真（核心文件）
- 开发资料
- 软件教程
- 注意事项
- 仿真截图.png
- 仿真说明.txt
- 演示视频.mp4
- 元器件清单.CSV
- 原理图.pdf