

电机驱动实验

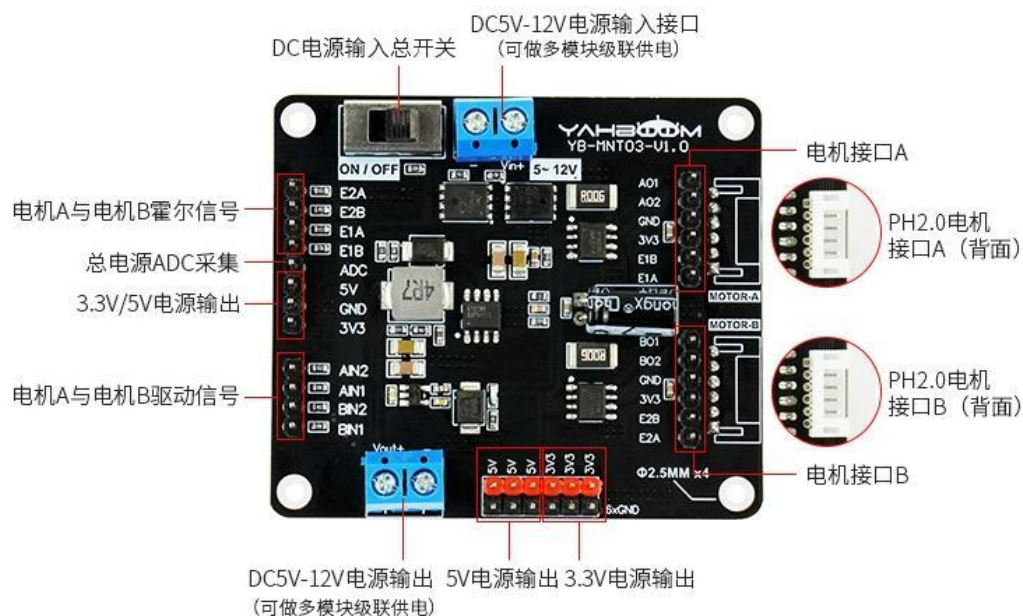
1、实验目的

烧录电机驱动代码，将GD32f103c8t6主控板上电后，启动小车的电机驱动功能，实验效果为小车前进1s，后退1s，左旋1s，右旋1s，停止，然后循环以上步骤。

2、实验原理

对于4路编码器电机310的控制我们采用的是两个双路电机驱动板来驱动电机。通过控制驱动芯片的AIN1,AIN2,BIN1,BIN2的电平高低来控制电机的正转，反转，停止；通过驱动板上的E1A，E1B，E2A，E2B来获取电机的编码值，进而实现pid调速。

双路电机驱动模块：



引脚详细说明					
接口类型	引脚名称	引脚说明	接口类型	引脚名称	引脚说明
单片机/ 主控端 接口	E1A	电机1霍尔信号A	电机端 接口	AO1	电机1电源+
	E1B	电机1霍尔信号B		AO2	电机1电源-
	E2A	电机2霍尔信号A		GND	GND
	E2B	电机2霍尔信号B		3V3	电机1霍尔供电
	ADC	采集VM输入电压		E1B	电机1霍尔信号B
	5V	输出5V3A电源		E1A	电机1霍尔信号A
	GND	GND		BO1	电机2电源+
	3V3	输出3.3V电压		BO2	电机2电源-
	AIN1	电机1驱动信号1		GND	GND
	AIN2	电机1驱动信号2		3V3	电机2霍尔供电
	BIN1	电机2驱动信号1		E2B	电机2霍尔信号B
	BIN2	电机2驱动信号2		E2A	电机2霍尔信号A

双路电机驱动方式：

输入管脚IN1/IN2控制H桥的输出状态，下表是输入输出间的逻辑关系：

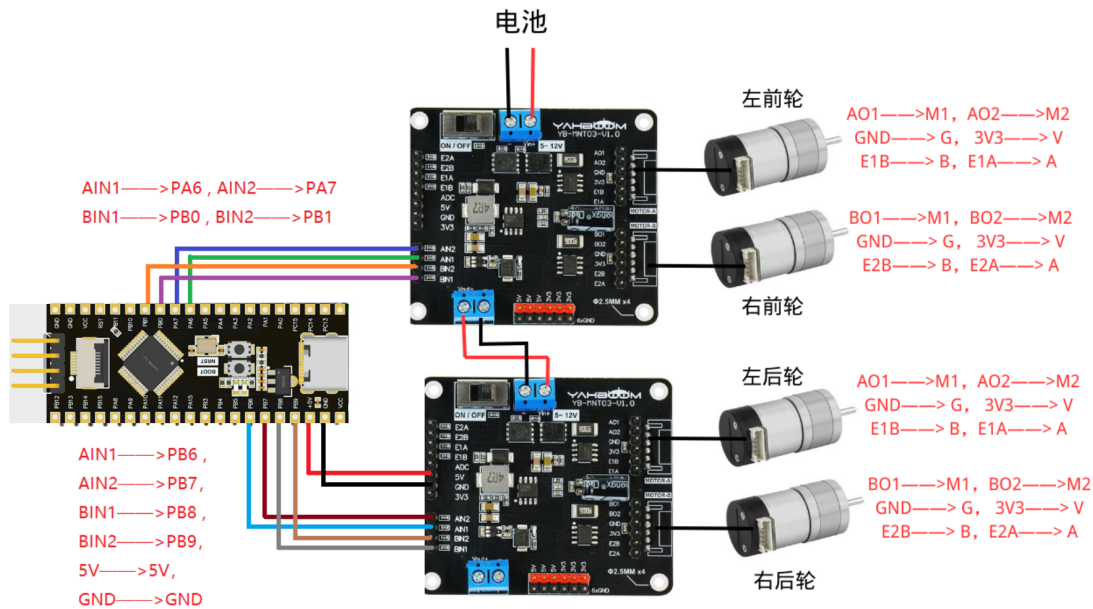
IN1	IN2	OUT1	OUT2	功能
0	0	Z	Z	滑行，休眠
1	0	H	L	正向
0	1	L	H	反向
1	1	L	L	刹车

当使用PWM控制来实现调速功能时，H桥可以操作在两种不同的状态，快衰减或者慢衰减。在快衰减模式，H桥是被禁止的，续流电流流经二极管；在慢衰减模式，输出H桥的两个下管都是打开的。

IN1	IN2	功能
PWM	0	正转PWM，快衰减
1	PWM	正转PWM，慢衰减
0	PWM	反转PWM，快衰减
PWM	1	反转PWM，慢衰减

3、实验步骤

将两个双路电机驱动板与GD32主控板按下图连接起来。



注意：310电机的接线需要按图中引脚标注连接，不可以随意连接，也不可自行更换成排插，否则会烧毁驱动板！

接线完成之后，烧录电机驱动代码，小车前进1s，后退1s，左旋1s，右旋1s，停止，然后重复循环以上步骤。

4、主要代码展示

```
#include "moto.h"
#include "PWM.h"

/*****
函数功能：电机的正反转
入口参数：
返回 值：无
*****/
```

```

void Forward(int Speed)
{
    PWMA_IN1=Speed;PWMA_IN2=0; //左前轮 Speed=6000
    PWMB_IN1=0;PWMB_IN2=Speed; //右前轮
    PWMC_IN1=0;PWMC_IN2=Speed; //右后轮
    PWMD_IN1=Speed;PWMD_IN2=0; //左后轮
}

void Backward(int Speed)
{
    PWMA_IN1=0;PWMA_IN2=Speed;
    PWMB_IN1=Speed;PWMB_IN2=0;
    PWMC_IN1=Speed;PWMC_IN2=0;
    PWMD_IN1=0;PWMD_IN2=Speed;

}

void Turnleft(int Speed)
{
    PWMA_IN1=0;PWMA_IN2=0;
    PWMB_IN1=0;PWMB_IN2=Speed; //Speed=6500
    PWMC_IN1=0;PWMC_IN2=Speed;
    PWMD_IN1=0;PWMD_IN2=0;
}

void Turnright(int Speed)
{
    PWMA_IN1=Speed;PWMA_IN2=0;//Speed=6500
    PWMB_IN1=0;PWMB_IN2=0;
    PWMC_IN1=0;PWMC_IN2=0;
    PWMD_IN1=Speed;PWMD_IN2=0;
}

void Stop(void)
{
    PWMA_IN1=0;PWMA_IN2=0;
    PWMB_IN1=0;PWMB_IN2=0;
    PWMC_IN1=0;PWMC_IN2=0;
    PWMD_IN1=0;PWMD_IN2=0;
}

void SpinLeft(int Speed) //左轮后退右轮前进 电池7.9V左右左旋90度左右 (满电
8.43V) //Speed=7000
{
    PWMA_IN1=0;PWMA_IN2=Speed;
    PWMB_IN1=0;PWMB_IN2=Speed;
    PWMC_IN1=0;PWMC_IN2=Speed;
    PWMD_IN1=0;PWMD_IN2=Speed;
}

void SpinRight(int Speed) //左轮前进右轮后退 电池7.9V左右左旋90度左右
{
    PWMA_IN1=Speed;PWMA_IN2=0;//Speed=7000
    PWMB_IN1=Speed;PWMB_IN2=0;
    PWMC_IN1=Speed;PWMC_IN2=0;
    PWMD_IN1=Speed;PWMD_IN2=0;
}

```

```
#include "pwm.h"
```

```

/*****
函数功能: pwm初始化
入口参数: arr: 设为一个时钟频率的最大值  psc:  预分频值
返回  值: 无
*****/

void PWM_Int(u16 arr,u16 psc,u16 arr2,u16 psc2 )
{
    GPIO_InitTypeDef GPIO_InitStructure;           //定义结构体
    GPIO_InitStructure
        TIM_TimeBaseInitTypeDef TIM_TimeBaseStructure; //定义结构体
    TIM_TimeBaseStructure
        TIM_OCInitTypeDef TIM_OCInitStructure;       //定义结构体
    TIM_OCInitStructure

    RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_GPIOA|RCC_APB2Periph_GPIOB,ENABLE); //使
    能PB端口时钟
    RCC_APB1PeriphClockCmd(RCC_APB1Periph_TIM3,ENABLE); //使能定时器3

    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP;
    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin  = GPIO_Pin_6|GPIO_Pin_7;
    GPIO_InitStructure.GPIO_Speed= GPIO_Speed_2MHz;
    GPIO_Init(GPIOA,&GPIO_InitStructure);

    GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP;           //复用模式输出
    GPIO_InitStructure.GPIO_Pin  = GPIO_Pin_0|GPIO_Pin_1; //PB0 、PB1
    GPIO_InitStructure.GPIO_Speed= GPIO_Speed_2MHz;           //IO口速度
    GPIO_Init(GPIOB,&GPIO_InitStructure);                     //GPIO初始化

    TIM_TimeBaseStructure.TIM_Period = arr;                    //设置下一个更新活动的自动
    重装载寄存器的值
    TIM_TimeBaseStructure.TIM_Prescaler = psc;                 //预分配值
    TIM_TimeBaseStructure.TIM_ClockDivision = 0;               //时钟分割
    TIM_TimeBaseStructure.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up; //向上计数
    TIM_TimeBaseInit(TIM3,&TIM_TimeBaseStructure);

    TIM_OCInitStructure.TIM_OCMode= TIM_OCMode_PWM1;           //PWM脉冲宽度调制1
    TIM_OCInitStructure.TIM_Pulse = 0;                         //设置待装入捕获比
    较寄存器的脉冲值
    TIM_OCInitStructure.TIM_OCPolarity = TIM_OCPolarity_High; //设置TIM输出极性
    为高
    TIM_OCInitStructure.TIM_OutputState = TIM_OutputState_Enable; //比较输出使能
    TIM_OC1Init(TIM3,&TIM_OCInitStructure);
    TIM_OC2Init(TIM3,&TIM_OCInitStructure);
    TIM_OC3Init(TIM3,&TIM_OCInitStructure);
    TIM_OC4Init(TIM3,&TIM_OCInitStructure);

    TIM_CtrlPWMOutputs(TIM3,ENABLE); //主输出使能

    TIM_OC1PreloadConfig(TIM3,TIM_OCPreload_Enable);
    TIM_OC2PreloadConfig(TIM3,TIM_OCPreload_Enable);
    TIM_OC3PreloadConfig(TIM3,TIM_OCPreload_Enable);
    TIM_OC4PreloadConfig(TIM3,TIM_OCPreload_Enable); //使能预装载寄存器

    TIM_ARRPreloadConfig(TIM3,ENABLE);                         //使能自动装载允许位

```

```
TIM_Cmd(TIM3, ENABLE); //启动定时器3
```

```
//定时器4
```

```
RCC_APB2PeriphClockCmd(RCC_APB2Periph_GPIOB,ENABLE); //使能PB端口时钟
```

```
RCC_APB1PeriphClockCmd(RCC_APB1Periph_TIM4,ENABLE); //使能定时器4
```

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP; //复用模式输出
```

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_6|GPIO_Pin_7; //PB6、PB7
```

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_2MHz; //IO口速度
```

```
GPIO_Init(GPIOB,&GPIO_InitStructure); //GPIO初始化
```

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Mode = GPIO_Mode_AF_PP; //复用模式输出
```

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Pin = GPIO_Pin_8|GPIO_Pin_9; //PB8、PB9
```

```
GPIO_InitStructure.GPIO_Speed = GPIO_Speed_2MHz; //IO口速度
```

```
GPIO_Init(GPIOB,&GPIO_InitStructure); //GPIO初始化
```

```
TIM_TimeBaseStructure.TIM_Period = arr2; //设置下一个更新活动的自  
动重装载寄存器的值
```

```
TIM_TimeBaseStructure.TIM_Prescaler = psc2; //预分配值
```

```
TIM_TimeBaseStructure.TIM_ClockDivision = 0; //时钟分割
```

```
TIM_TimeBaseStructure.TIM_CounterMode = TIM_CounterMode_Up; //向上计数
```

```
TIM_TimeBaseInit(TIM4,&TIM_TimeBaseStructure);
```

```
TIM_OCInitStructure.TIM_OCMode = TIM_OCMode_PWM1; //PWM脉冲宽度调制1
```

```
TIM_OCInitStructure.TIM_Pulse = 0; //设置待装入捕获比  
较寄存器的脉冲值
```

```
TIM_OCInitStructure.TIM_OCPolarity = TIM_OCPolarity_High; //设置TIM输出极性  
为高
```

```
TIM_OCInitStructure.TIM_OutputState = TIM_OutputState_Enable; //比较输出使能
```

```
TIM_OC1Init(TIM4,&TIM_OCInitStructure);
```

```
TIM_OC2Init(TIM4,&TIM_OCInitStructure);
```

```
TIM_OC3Init(TIM4,&TIM_OCInitStructure);
```

```
TIM_OC4Init(TIM4,&TIM_OCInitStructure);
```

```
TIM_CtrlPWMOutputs(TIM4, ENABLE); //主输出使能
```

```
TIM_OC1PreloadConfig(TIM4, TIM_OCPreload_Enable);
```

```
TIM_OC2PreloadConfig(TIM4, TIM_OCPreload_Enable);
```

```
TIM_OC3PreloadConfig(TIM4, TIM_OCPreload_Enable);
```

```
TIM_OC4PreloadConfig(TIM4, TIM_OCPreload_Enable); //使能预装载寄存器
```

```
TIM_ARRPreloadConfig(TIM4, ENABLE); //使能自动装载允许位
```

```
TIM_Cmd(TIM4, ENABLE); //启动定时器4
```

```
}
```