

实验 6 定时器 PWM 输出及应用

一. 实验目的

1. 掌握利用定时器输出 PWM 波形方法;
2. (提高)掌握低功耗模式控制方法。

二. 实验任务

1. 利用定时器 A 比较输出功能, 输出 PWM 波形

- 1) 阅读 L6_PWM.c 程序, 了解定时器 PWM 波形实现原理;
- 2) 将 P2.1 和 P2.4 两引脚分别连到两发光二级管上, 运行 L6_PWM.c 程序, 通过观察二级管闪烁的频率, 以及亮、灭时间的相对长度, 了解 PWM 输出波形的频率、占空比控制方法, 其中占空比是指高电平占一个周期中的比例。可在 DEBUG 下, 如图 6-1, 在 View/Registers 串口下, 修改 TA1CCR0、TA1CCR1、TA1CCR2 的置, 观察现象, 理解程序实现原理; (特点: 同一个定时器的两个比较器)。
- 3) 在 L6_PWM.c 的基础上, 编程在 P2.1、P2.4 上输出频率为 0.5Hz、占空比为 90%、10% 的方波; (特点: 同一个定时器的两个比较器, 改频率, 改占空比)。
- 4) 编程在 P1.6 引脚上输出频率为 1Hz、占空比为 50% 的 PWM 波形; 在 P2.5 引脚上输出频率为 0.5Hz、占空比为 50% 的 PWM 波形。

(特点: 不同定时器, 不同比较器)。
注意: PWM 波形的输出本身与中断无关,
只与定时器的工作设置有关。

Name	Value
> Port_1_2	
> Port_3_4	
> Timer0_A3	
> Timer1_A3	
TA1IV	0x0000
> TA1CTL	0x0111
> TA1CCTL0	0x0001
> TA1CCTL1	0x0441
> TA1CCTL2	0x0441
> TA1R	0x2BA5
TA1CCR0	0x7FFF
TA1CCR1	0x5FFF
TA1CCR2	0x3FFF
> USCI_A0_UART_Mc	

图 6-1 修改定时器设置值

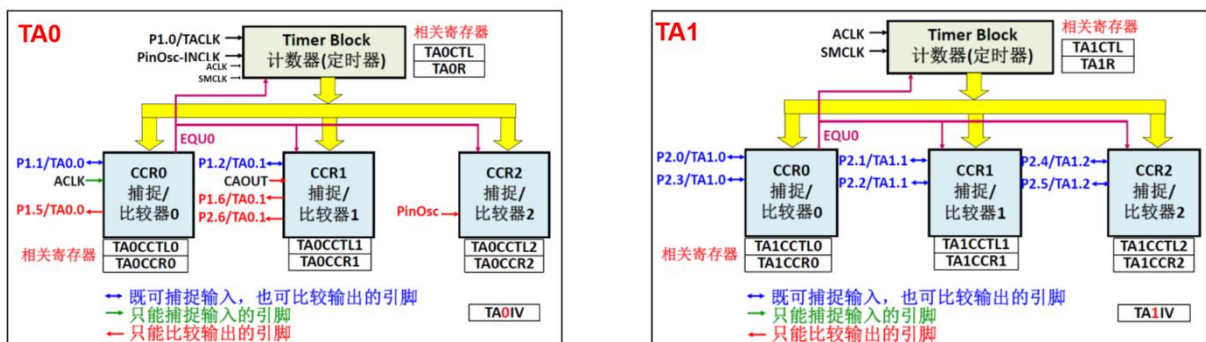


图 6-2 msp430g2553 定时器 A 引脚分配

L6_PWM.c

```
#include "msp430.h"
int main ( void )
{
    WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD;           //关闭看门狗
    P2SEL |= BIT1 + BIT4;                //置 P2.1 和 P2.4 为定时器 TA1 的 PWM 输出引脚
    P2SEL2 &= ~(BIT1 + BIT4);            //P2.1 为比较器 1 的 PWM 输出引脚
    P2DIR |= BIT1 + BIT4;                //P2.4 为比较器 2 的 PWM 输出引脚

    TA1CTL |= TASSEL0;                   //选择 TA1 计数时钟为 ACLK, 使用上电复位设置, 即 32768Hz
    TA1CCR0 = 32767;                     //设置 PWM 周期, 周期 = (TA1CCR0 + 1) * T = (TA1CCR0 + 1) / 计数时钟频率
                                         //即 PWM 频率 = 1 / PWM 周期 = 计数时钟频率 / (TA1CCR0 + 1)
    TA1CCTL1 |= OUTMOD1;                 //设置 TA1 比较器 1 的 PWM 输出为模式 2: 计数到 CCR1 值翻转, 到 CCR0 值置 0
    TA1CCR1 = 24575;                     //设置 TA1 比较器 1 设定值 CCR1, TA1CCR1 = TA1CCR0 * (1 - PWM 波形占空比 25%)

    TA1CCTL2 |= OUTMOD1;                 //设置比较器 2 的 PWM 输出为模式 2: 计数到 CCR2 值翻转, 到 CCR0 值置 0
    TA1CCR2 = 16383;                     //设置 TA1 比较器 2 设定值 CCR2, TA1CCR2 = TA1CCR0 * (1 - PWM 波形占空比 50%)

    TA1CTL |= TACLR + MC0;               //设置增计数方式, 使计数器从 0 开始计数, 计数到 TA1CCR0 后又从 0 计数。

    while(1){ };                         // 主循环, CPU 可做其他事情
}
```

2. 蜂鸣器的发生控制

在任务 1 的基础上，将定时器输出的 PWM 波连接到蜂鸣器的控制引脚上，编程控制蜂鸣器发出低、中、高三个音域 1、2、3、4、5、6、7 等不同音符的音调。可分别用无源和有源蜂鸣器完成，比较二者的不同之处。

蜂鸣器的发声原理：

蜂鸣器分有源和无源蜂鸣器两种。这里的源，指的是振荡源。

有源蜂鸣器，内部有振荡源，在它的两个引脚接上电压就会发出固定频率的声音；

无源蜂鸣器，也称电磁式蜂鸣器，内部没有振荡源，主要由永磁体、线圈、振荡片构成。需要由外部提供一定频率的方波信号作为振荡信号(源)，作用于内部线圈，使内部振荡片产生振动，发出声音。

两种蜂鸣器的发声可由输入的方波信号来改变，其中音调的高低由方波的频率决定，音长由方波的个数，即输出方波的时间长短决定。调节各音的音调和音长，可以使蜂鸣器发出不同旋律的音乐。

表 6-1 是钢琴中央 C 开始的一个 8 度的各音符频率，高 8 度和低 8 度各音的频率分别是表中对应唱名音的 2 倍（高音区）和 1/2（低音区），更多音符对应的相应频率可参看图 6-3。

有源蜂鸣器的发声除控制方波的频率外，还需控制方波的占空比为 90%以上，减小其固有频率带来的杂声，音质效果才较好。

表 6-1 C 大调各音符参考频率

唱名	简谱	C 调(Hz)	C 调(Hz)(取整)
do	1	261.6	262
re	2	293.7	294
mi	3	329.6	330
fa	4	349.2	349
sol	5	392.0	392
la	6	440.0	440
si	7	493.9	494
do(高)	i	523.2	523

3. 调节小车转动速度

将定时器 TA 输出的两路 PWM 波分别连接小车的控制端 PWMA、PWMB，完成：

- 1) 控制小车以低速、中速、快速 3 个档位速度前行或后退；
- 2) 控制小车在前行的过程中左转、右转；
- 3) 控制小车在后退的过程中左转、右转；

4. (提高)低功耗模式学习

用跳线将 P2.3 与发光二极管 L4 短接，将 P2.4 用长杜邦线与蜂鸣器 buzz 短接，P1.1 与按键 K2 短接，利用程序 L4_LPM.c，完成下面操作，了解低功耗模式的进入和退出。

- 1) 运行程序，观察现象，记录进入低功耗前、进入低功耗后、响应中断后、退出中断后的发光二极管和蜂鸣器状态，并做分析。
- 2) 如果中断程序中有 LPM4_EXIT 语句，运行的结果会有什么不同？请分析。

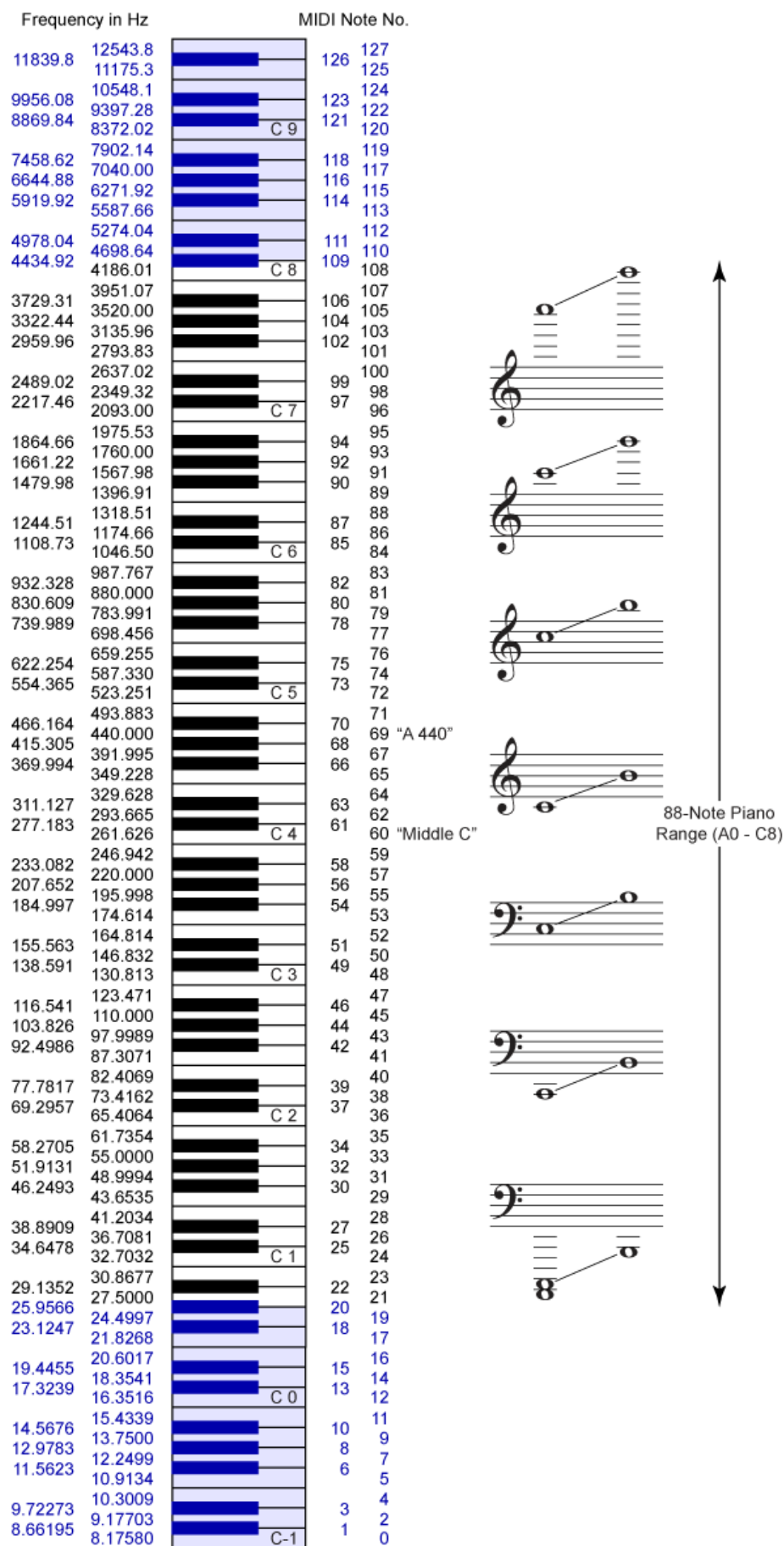


图 6-3 钢琴各音频率表

任务 4: L6_LPM.c (提供电子版):

```
#include "msp430.h"
void delay( unsigned int i)           //延时函数
{   unsigned int j;                   //定义局部变量
    for (j=0;j<i;j++);
}
void Blink( )                         //LED 闪烁
{   unsigned int i;
    for (i=0;i<3;i++)
    { P2OUT &= ~BIT3;
      delay(0xe000);
      P2OUT |=BIT3;
      delay(0xe000);
    }
};
void Buzz( )                          //蜂鸣响
{   unsigned int i;
    for (i=0;i<2;i++)
    { P2OUT &= ~BIT4;
      delay(0xf800);
      P2OUT |=BIT4;
      delay(0xf800);
    }
};
int main ( void )
{
    WDTCTL = WDTPW + WDTHOLD;         //关闭看门狗

    //设置端口 P2.3 输出，控制 LED,P2.4 输出，控制蜂鸣器
    P2SEL &=~(BIT3+BIT4);
    P2SEL2&=~(BIT3+BIT4);
    P2OUT |= BIT3+BIT4;
    P2DIR |= BIT3+BIT4;

    //设置端口 P1.1 允许中断
    P1SEL &=~BIT1;
    P1SEL2 &=~BIT1;
    P1REN |=BIT1;
    P1OUT |=BIT1;
    P1DIR &=~BIT1;
    P1IES |=BIT1;
    P1IFG &=~BIT1;
    P1IE |=BIT1;
    _EINT();

    //P1.0 输出时钟 ACLK, P1.4 输出时钟 SMCLK
    P1SEL |=BIT0+BIT4;
    P1SEL2 &=~(BIT0+BIT4);
    P1DIR |=BIT0+BIT4;

    Blink();
    Buzz();

    for (;;) //主循环
    {   LPM4;
        Blink();
    }
}

#pragma vector=PORT1_VECTOR           //中断向量设置
__interrupt void port_ISR( )          //中断函数
{   Buzz();
    P1IFG&=~(BIT1);                  //清中断标志
    // LPM4_EXIT;
}
```