

下表为波形产生模式控制。

Table 5 波形产生模式控制

WGM3[3:0]	工作模式	TOP 值	更新 OCR1A 时刻	置位 TOV3 时刻
0	Normal	0xFFFF	立即	MAX
1	8 位 PCPWM	0x00FF	TOP	BOTTOM
2	9 位 PCPWM	0x01FF	TOP	BOTTOM
3	10 位 PCPWM	0x03FF	TOP	BOTTOM
4	CTC	OCR3A	立即	MAX
5	8 位 FPWM	0x00FF	BOTTOM	TOP
6	9 位 FPWM	0x01FF	BOTTOM	TOP
7	10 位 FPWM	0x03FF	BOTTOM	TOP
8	PFCPWM	ICR3	BOTTOM	BOTTOM
9	PFCPWM	OCR3A	BOTTOM	BOTTOM
10	PCPWM	ICR3	TOP	BOTTOM
11	PCPWM	OCR3A	TOP	BOTTOM
12	CTC	ICR3	立即	MAX
13	保留	-	-	-
14	FPWM	ICR3	TOP	TOP
15	FPWM	OCR3A	TOP	TOP

### TCCR3C-TC3 控制寄存器 C

TCCR3C-TC3 控制寄存器 C								
地址: 0x92					默认值: 0x00			
Bit	7	6	5	4	3	2	1	0
Name	FOC3A	FOC3B	DOC3B	DOC3A	DTEN3	-	DOC3C	FOC3C
R/W	W	W	-	-	-	-	-	-
Bit	Name	描述						
7	FOC3A	强制输出比较 A。 工作于非 PWM 模式时，可以通过对强制输出比较位 FOC3A 写“1”的方式来产生比较匹配。强制比较匹配不会置位 OCF3A 标志，也不会重载或清零定时器，但是输出引脚 OC3A 将被按照 COM3A 的设置相应的更新，就跟真的发生了比较匹配一样。 工作于 PWM 模式时，写 TCCR3A 寄存器时要对其清零。 读取 FOC3A 的返回值一直为零。						
6	FOC3B	强制输出比较 B。 工作于非 PWM 模式时，可以通过对强制输出比较位 FOC3B 写“1”的方式来产生比较匹配。强制比较匹配不会置位 OCF3B 标志，也不会重载或清零定时器，但是输出引脚 OC3B 将被按照 COM3B 的设置相应的更新，就跟真的发生了比较匹配一样。 工作于 PWM 模式时，写 TCCR3A 寄存器时要对其清零。 读取 FOC3B 的返回值一直为零。						
5	DOC3B	禁止输出比较 B 使能控制位。						