函数名HIT\_current\_pi()

if(HIT\_pwm\_stop == 0)

{

PORT7.DR.BIT.B1 = 0; U相上桥臂IO拉低

PORT7.DR.BIT.B2 = 0; V相上桥臂IO拉低

PORT7.DR.BIT.B3 = 0; W相上桥臂IO拉低

PORT7.DR.BIT.B4 = 0; U相下桥臂IO拉低

PORT7.DR.BIT.B5 = 0; V相下桥臂IO拉低

PORT7.DR.BIT.B6 = 0; W相下桥臂IO拉低

PORT7.DR.BIT.B0 = 0;

GPT0.GTONCR.WORD = 0X0000; U相PWM停止输出

GPT1.GTONCR.WORD = 0X0000; V相PWM停止输出

GPT2.GTONCR.WORD = 0X0000; W相PWM停止输出

}

else

{

GPT0.GTONCR.BIT.OAE = 1;

GPT0.GTONCR.BIT.OBE = 1;

GPT1.GTONCR.BIT.OAE = 1;

GPT1.GTONCR.BIT.OBE = 1;

GPT2.GTONCR.BIT.OAE = 1;

GPT2.GTONCR.BIT.OBE = 1;

}