Responda las siguientes preguntas:

1. ¿De qué sirven los bits CCPxCON<5:4>?

Selecciona el modo de captura, comparación, entre otros

1. ¿Qué pasa con el pin de salida cuándo el ciclo de trabajo es de 0%?

Dependiendo del duty cycle serán los grados en el que se gira el motor servo, si es del 0% entonces el servo no gira

1. Investigue y explique la señal que se debe mandar a un servomotor. Incluya una gráfica. ¿Cuál es la diferencia entre la señal que estamos mandando con el PIC y la señal que el servomotor requiere?

