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

Son los bits para configurar CPP1 Y CCP2, nos sirve para controlar el tiempo de pulso en alto del PWM.

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

El pin permanecería en 0 v, ya que el ciclo de trabajo controla cuanto tiempo están alto el pin de salida.

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?

Los pines CCP1 Y CCP2 generan un modulador de anchos de pulsos, la cual es un tren de pulsos, en donde podemos variar en el que se encuentra en alto y el periodo del pulso es contante.

El servomotor necesita una señal de onda cuadrada, en donde se puede variar el tiempo de pulso en alto para variar la posición del servomotor.

Imagen de simulación en Proteus.



