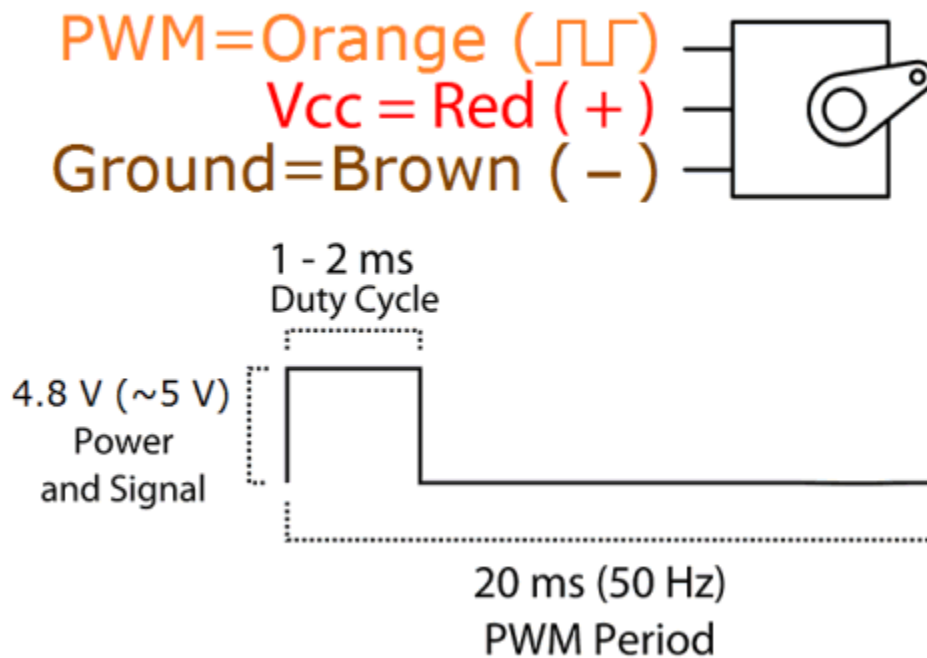


## Prelab9, PWM.

1. ¿De qué sirven los bits CCPxCON<5:4>?  
Son utilizados como los 2 bits menos significativos en el duty cycle del PWM.
2. ¿Qué pasa con el pin de salida cuándo el ciclo de trabajo es de 0%?  
Simplemente no cambia, al momento de intentar setear el pin, este se mantiene en estado bajo.
3. 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?

La diferencia entre la señal que se esta mandando y la requerida es el tiempo en bajo, la señal requerida cada 20 ms da la señal de 1-2ms para colocar el servomotor en su posicion y en la que entrega el PIC esta señal tiene un periodo de 1-2ms y se repite de forma constante entregando de forma inmediata la señal para colocar el servomotor en su posicion sin tiempos en bajo extras luego de entregar el pulso modulado.

En la señal de la imagen, el periodo es de 20ms, y de esta entre 1 y 2 ms se mantienen activos dependiendo de la posicion a la cual se quiera colocar el servomotor, el resto de la señal se mantiene en bajo.



Servomotor SG90 de 180°.

