Ayman daboun

MICROCONTRÔLEURS ET INTERFACES

243-421-MA, gr.1

Recherche pièces à partir de contraintes

Travail présenté à

M. Maxime Champagne

Département de Technologie du génie électrique

Collège de Maisonneuve

Le 17 février 2025

Partie 1

Pour la partie 1 :

J’ai choisi 7.5% de duty cycle initial car le servo-moteur est seulement capable de prendre 4.5% à 10.5%. On risquerait d’endommager le moteur.A screenshot of a computer

AI-generated content may be incorrect.

Partie 2

Pour la partie 2 :

J’ai utilisé 1MHZ Internal clock de 1MHZ pour essayer d’avoir une période plus courte dans le timer1.A screenshot of a computer

AI-generated content may be incorrect.

A screenshot of a computer

AI-generated content may be incorrect.

C’était facile à atteindre 1us car 1 divisé par 1MHz est égal à 1us. J’ai choisi 1us pour avoir des mesures précises et fréquentes.