Paramètres choisis pour le CCP2 de l’exercice 1 :

Une image contenant texte, capture d’écran, nombre, Police

Le contenu généré par l’IA peut être incorrect.

J’ai choisi de mettre le CCP en mode PWM, vu qu’on veut contrôler un servo-moteur. On peut le contrôler en changeant la période du signal donné au servo-moteur. J’ai aussi mis le duty cycle à 7.5%, car le moteur sera à sa position milieu. Le Timer 2 va jusqu’à une période maximale de 19.968ms, car la période que prend le servo-moteur est de 20ms. Il n’est pas possible d’arriver à une période de 20ms à cause du prescaler.

Calcul: 1/(500KHz/4) = 8us | (8us \* 16) \* (2^8) = 32.768ms | 20ms / 128us = 156,25 | 156 \* 128us = 19,968ms

Paramètres choisis pour le CCP2 de l’exercice 2 :

Une image contenant capture d’écran, texte, logiciel, nombre

Le contenu généré par l’IA peut être incorrect.

J’ai choisi de mettre le CCP en mode Capture, vu qu’on veut capturer le temps haut et le temps bas que donne le DRV5057A1. Pour le Timer 1, il fallait juste que le temps total d’une période que donne le DRV5057A1 puisse entrer dans la période totale du timer.

Calcul : Période du DRV5057A1 :

1/2Khz = 500us

Donc Timer doit avoir une période supérieure à 500us. C’est pour cette raison que j’ai mis la période de temps à 13.1072ms.