

PRELAB #8

1. ¿De qué sirven los bits CCPxCON<5:4>?
 - Estos son los bits que tienen como propósito la función del modo de comparación, el PWM y el modo de captura. Para el modo de PWM estos son los bits menos significativos en cuanto al ciclo de trabajo de este.
2. ¿Qué pasa con el pin de salida cuándo el ciclo de trabajo es de 0%?
 - El pin CCPx no se enciende ya que no le llega ninguna señal.
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?
 - Un servo se controla por medio de la longitud del tiempo de pulso la cual se puede modular. Una de estas señales para controlar el servo es la dada por el PWM, sin embargo, no es la que este requiere. Aún así, esta es la que se utiliza por ser práctica y fácil de implementar.

PROTEUS:

