

Prelab No. 9

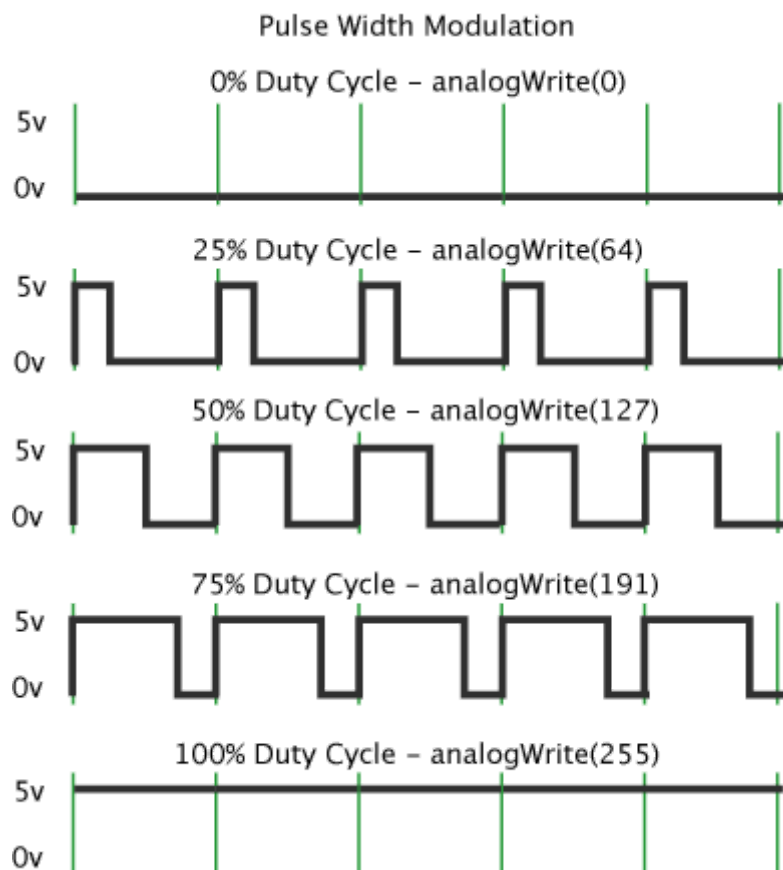
1. ¿De qué sirven los bits CCPxCON<5:4>?

Sirven para configurar la forma en que se usarán los bits menos significativos del duty cycle, ya sea como capturador, comparador o en modo PWM.

2. ¿Qué pasa con el pin de salida cuando el ciclo de trabajo es de 0%?

Al tener un ciclo de trabajo 0% no requiere ningún valor de voltaje mayor a cero, esto hace que el pin siempre se mantenga en cero volts.

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 mandamos desde el pic es que es constante, por ejemplo si queremos sacar un valor entre 0 y 255 (en analogico, 0 representa 0v y 255 5v) el valor en el pin siempre será ese, mientras que la señal requerida por el servo tiene un periodo y siempre es la misma, para obtener un valor específico se utiliza un duty cycle. Esto lo hacemos para controlar la posición del servo.