**Progetto LAP1**

**Interfacciare servomotori**

Posso stabilire la posizione di braccio meccanico

Serie di impulsi (periodo 20ms)

Servmot

Pic16F690

20 ms

Servmot

dimmer

T\_on = 0.9 <x< 2.1 ms…. più è lungo il t\_on più è il movimento del braccio meccanico  
pic 16F690

2 servomotori e 1 dimmer

Ccp->in particolare la compare

Dobbiamo modificare l’impulso in base al dimmer