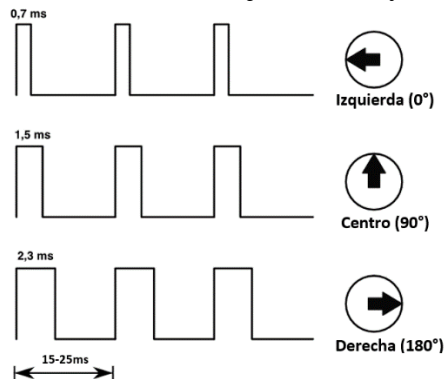


Tienen la función en la sección de modo de captura, modo de comparación y el PWM. Para utilizar el modo de PWM se utilizan los bits menos significativos.

Se mantiene apagado si el ciclo de trabajo es 0%.

Los servos motores funcionan por medio de la modulación de ancho de pulso porque tiene una fácil aplicación. El PIC le envía señales de la modulación de ancho de pulso (PWM) con una resolución de 10 bits, en voltajes entre 0 y 5V



Proteus

