## Pre-Lab 9

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

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.

- 2. ¿Qué pasa con el pin de salida cuándo el ciclo de trabajo es de 0%? Se mantiene apagado si el ciclo de trabajo es 0%.
- 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?

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



