- 1)Configuración del canal de salida del módulo ccp para pwm
- 2)La señal no tiene voltaje por lo que siempre estará en 0 lógico.
- 3)Un servomotor debería de funcionar a un periodo entre 15-25ms según el fabricante, pero en nuestro caso con el pic no trabajamos sobre un periodo si no que con tiempo a comparar.

