

Responda las siguientes preguntas:

1. ¿De qué sirven los bits CCPxCON<5:4>?
 - a. Estos son los bits menos significativos para el PWM duty cycle
2. ¿Qué pasa con el pin de salida cuándo el ciclo de trabajo es de 0%?
 - a. No hay ninguna conversión de datos, por eso el pin CPP() no se enciende con un ciclo de trabajo de 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?
 - a. El servo motor espera un tren de pulsos, los cuales son señales codificadas para poder realizar las posiciones angulares específicas.
La diferencia entre la señal dada por el PIC y la señal que el motor requiere es el ancho de los pulsos en el ciclo de trabajo.



