**Referat fra vejledermøde # 4**

**Dato: 30/09-19**

**Tid: 9:30**

**Sted: Edision - 3 etage**

**Fremmødte: Alle**

**Udeblevet med afbud:**

**Udeblevet uden afbud:**

**Dagsorden**

* Øvelse 3
  + **PWM (Pulse width modulation)**
    - Pulsbredde
    - Periodetid
    - Duty cycle
  + Transistor -> Driver til kredsløbet = driverkredsløb
* Bruges til styring af motoren i bilen, for at styre fart
* Puls fra 0 til 5 V = digital signal
  + Digital signal kræver derfor PWM for at styre på “hastighed”
  + PWM laver så de gradvist styring/ændringer selvom man har digital signal
  + Styring af pulse bredde = analog styring
* Analog signal er gradvist ændringer
* Høj frekvens – Middel frekvens – Lav frekvens
* Find den rigtige frekvens til motoren – Ikke for langsom så den hopper
* Styring af bilen
  + Relæ til styring af bilens motor - **Relæ kreds**
  + Styring vha. Drivers fra microcontroller styring af relæet.
* Næste møder
  + Fredag til øvelse 3 – 9:30
  + Mandag Edison - 9:30