Achtergrond document PWM-signaal  
Dit document is een kort verslag van het uitlezen van een PWM-signaal uit een ontvanger.

## Inleiding

In dit project willen we ook een afstandsbediening implementeren om de boot te kunnen besturen. Het is hiervoor van belang dat we zulke informatie kunnen uitlezen, in dit document wordt daar kort verslag van gemaakt. De ontvanger geeft een PWM-signaal waarmee het informatie door geeft aan actuatoren.

## PWM-signaal

PWM staat voor Pulse With Modulation.   
We praten over een signaal wat hoog of laag is voor bepaalde tijdsduren. Voor een Servo ziet dit er als volgt uit over een periode van 40-200 Hertz zijn de eerste deel hoog en de resterende tijd laag. In de afbeelding rechts is hiervan een voorbeeld gegeven. Een bepaald deel van de tijd is hoog en de rest laag.

## Code, opstelling en seriële output

De servo vertegenwoordigt de ontvanger