# Spørgsmål til Jacob Wilm

1. Hvor skal modstanden sidde?
2. Forbindelse mellem PLC og steppermotor  
    2k modstand
3. Blyantspidser og PLC   
   Spændningsregulator
4. Vores egen blyantsholder
5. Platform til robot?  
   Spørg Preben
6. Er det meningen vi skal bruge stepdowns fra PLC’en til step signalet?  
   Spændningsregulator
7. Skal vi bruge det vi har lært? Eller må vi bruge noget udenfor undervisningen?  
   Brug hvad vi kan. Vi skal bare kunne redegøre for det.
8. Hvilke ting får vi, og hvilke skal vi selv sørge for?

Video der demonstrer den kørende robot til fremlæggelse

Omdanner billedet til binær (sort/hvid)