

## Read me- PID sensor

### קבוצה 36

1. יש לחבר את הבקר למחשב באמצעות כבל USB.
2. יש לחבר את המנוע לחשמל.
3. יש לוודא שהמטוטלת נמצאת במצב האיפוס שבה הזווית 0.
4. יש לצרוב את הקוד מהתוכנה לבקר.
5. יש להיכנס ל-serial monitor ולהזין את ערך הזווית הרצויה. ערך הזווית יהיה בתחום  $\pm 15^\circ$  בלבד.
6. יש להסיט את המטוטלת ממקומה בתחום  $\pm 45^\circ$  ולראות כיצד היא מתכנסת לערך הזווית שהוכנס לה.