

## Readme

1. חבר את המערכת למקור המתח
2. בהתקרבות אל חיישן המרחק (כלי האכלה) ובמידה והכלי נמצא ריק הסרבו נע בזווית 180, כלומר על ידי כך האכלה מתבצעת (מכוון לכך יהיה ע"י נורת לד ירוקה דולקת , וכיתוב על הצד: " BON APPETIT ")
3. במידה וישנה תזוזה (התקרבות לכלי האכלה) אך כלי ההאכלה נמצא מלא לא יתבצע מילוי נוסף במזון.