

## **ReadMe Arduino PID**

### **הוראות למפעיל:**

1. חבר את ערכת המטוטלת על פי הוראות הטבלה.
2. חבר את בקר הארדואינו אל המחשב.
3. חבר את ה-Encoder לחשמל.
4. כייל את המחט בצורה אנכית (90 מעלות), כך שהיה מאונך לקרקע.
5. הזן למערכת זווית רצויה ( זווית בין 45- מעלות ל45 מעלות).
6. הזז מעט את המחט על מנת לתת למערכת תגובת תנועה.
7. על מנת לחזור שנית על הפעולה יש להזיז את המחט לזווית 0 (90 מעלות)- חזור לשלב 4.