

PID

מדריך הוראות למשתמש:

1. יש לחבר את מערכת המטוטלת לארדואינו בהתאם לחיבורים שהוגדרו בפרויקט.
2. יש להעלות את קוד הבקרה לארדואינו באמצעות Arduino IDE.
3. לאחר העלאת הקוד, יש להציב את המטוטלת במצב התחלתי מסוים.
4. יש להריץ את התוכנית.
5. יש להזיז את המטוטלת ידנית עד לסטייה של כ-45 מעלות מהמצב היציב.
6. יש לצפות בהתכנסות המטוטלת ובהתייצבותה סביב זווית היעד בתחום של ± 15 מעלות.