

PID

מדריך הוראות למשתמש:

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