

## تصميم نظام Feedback System

### 1. محركين متصلة مع وحدة تحكم

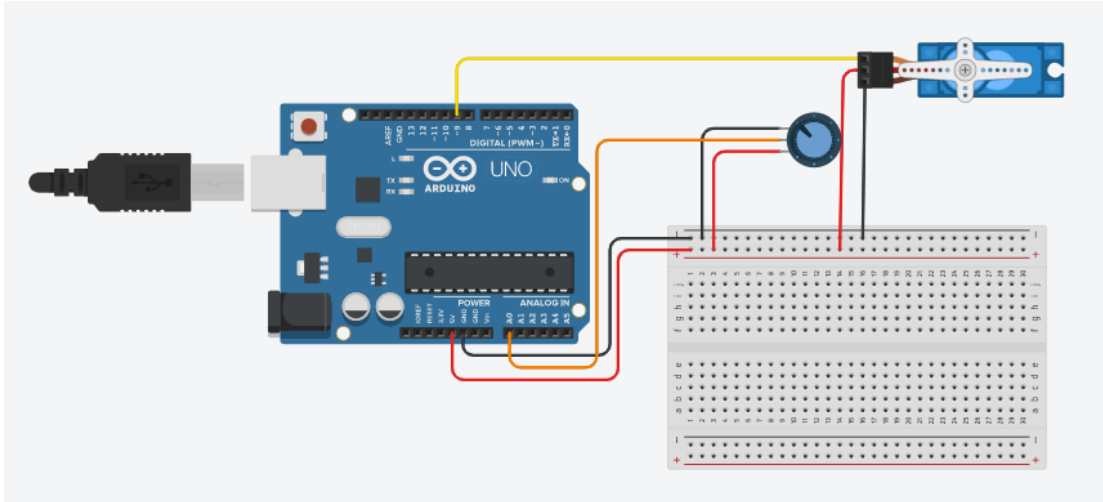
استخدمت محرك Servo Motor

وحدة التحكم Arduino uno

مقاومة متغيرة Potentiometer

### 2. عند تحريك المقاومة المتغيرة يدويا يتحرك المحرك بنفس الحركة

### 3. الدائرة الالكترونية وبرمجتها



```
#include <Servo.h> // add servo library
Servo myservo; // create servo object to control a servo
int potpin = 0; // analog pin used to connect the potentiometer
int val; // variable to read the value from the analog pin
void setup() {
  myservo.attach(9); // attaches the servo on pin 9 to the servo object
}
void loop() {
  val = analogRead(potpin); // reads the value of the potentiometer (value between 0 and 1023)
  val = map(val, 0, 1023, 0, 180); // scale it to use it with the servo (value between 0 and 180)
  myservo.write(val); // sets the servo position according to the scaled value
  delay(15); // waits for the servo to get there
}
```