

Skládání návrhu a softwaru

C++: programovací jazyk využívaný Arduinem

Accelstepper: C++ knihovna na ovládání stepper motoru

PID(Proportional Integral Derivative): Jedná se o algoritmus, který udržuje požadovanou hodnotu v předvídatelném systému. Bere v potaz nynější i předchozí chyby a předpovídá tak děj. V tomto případě bude použit, aby zabráňoval nechtěnému kmitání míčku, kvůli opožděné reakci motoru.

Schéma zapojení drv8825 a stepper motoru:

