**Двойной подъемный лифт.**

**Компоненты :**

* Датчик касания\Кнопка – **IN5, IN6** 2 шт.
* Мотор – **M1**, **M2** 2 шт.
* Энкодер – 1: “A”-**IN1**, “B” – **IN2**; 2: “A”-**IN3**, “B”-**IN4** 2 шт.

**Описание :**

Робот –подъёмный лифт. При нажатии 1 кнопки 1 моторов делает ровно 1 оборот, поднимая груз на определённый уровень. При нажатии 2 кнопки 2 мотор делает ровно 1 оборот, поднимая второй груз на определенный уровень.

**Схема :**

Начало

Нет

Нет

Да

Мотор 1 Стоп

Обнулить энкодер 1

Нет

Abs( Энкодер 1) < 360

Мотор 1 Вперёд

Да

Нет

Кнопка 1 нажата

Да

Мотор 2 Стоп

Обнулить энкодер 2

Abs( Энкодер 2) < 360

Мотор 2 Вперёд

Да

Кнопка 2 нажата

Установка энкодера 1

Установка энкодера 2