**Подъемный кнопочный механизм.**

**Компоненты и подключение:**

* 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 кран. По нажатии кнопки один из моторов делает ровно 1 оборот. поднимая груз на определённый уровень.

**Схема :**

Конец

Начало

Переменная L = Энкодер 1 /360

Переменная R = Энкодер 2 /360

Обнулить энкодер 1

Обнулить энкодер 2

Пуск мотора 1 (100\*(L/abs(L)))

Пуск мотора 2 (100\*(R/abs(R)))

Да

Нет

Да

Мотор 1 Стоп

Мотор 2 Стоп

Да

Да

Мотор 1 Стоп

Мотор 2 Стоп

Нет

Нет

Abs (R) > abs(энкодер 2 / 360)

Abs (L) > abs(энкодер 1 / 360)

Abs (L) > abs(энкодер 1 / 360)

AND

Abs (R) > abs(энкодер 2 / 360)

Нет

Кнопка 1 нажата

Установка энкодера 1

Установка энкодера 2