**Траектория «Гексагон»**

**Компоненты :**

* Мотор – **M1**, **M2** 2 шт.
* Энкодер – 1: “A”-**IN1**, “B” – **IN2**; 2: “A”-**IN3**, “B”-**IN4** 2 шт.

**Описание :**

Робот движется по траектории гексагон.

**Схема :**

Начало

Обнулить энкодер 1

Обнулить энкодер 2

Задержка на 1 секунду

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Вперёд

Задержка на 1 секунду

Обнулить энкодер 1

Обнулить энкодер 2

Нет

Пуск мотора 1 (100\*(L/abs(L)))

Пуск мотора 2 (100\*(R/abs(R)))

Да

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)

Установка энкодера 1

Установка энкодера 2

Переменная L = -0,65

Переменная R = 0,65