**Информация о движении**

**Компоненты и подключение:**

* Внешний энкодер 2шт.
* Экран – UART1 1шт.

Подключение энкодеров:

* 1 энкодер: канал «А» - IN1, «B» - IN2;
* 2 энкодер: канал «А» - IN3, «B» - IN4;

**Описание :**

Робот – выводит на экран направление движения, считывая показания энкодеров.

Начало

**Схема :**

Установка энкодера 1

Установка энкодера 2

Задержка на 1 секунду

L > R

Рисуем линию (20, 120, 300, 120)

Рисуем линию (20, 120, 80, 180)

Рисуем линию (20, 120, 80, 60)

Да

Нет

L < R

Рисуем линию (20, 120, 300, 120)

Рисуем линию (240, 60, 300, 120)

Рисуем линию (240, 180, 300, 120)

Нет

Да

Да

L == R

Нет

Рисуем линию (160, 20, 160, 220)

Рисуем линию (160, 20, 100, 80)

Рисуем линию (160, 20, 220, 80)

Очистка экрана

Переменная L = Энкодер 1

Переменная R = Энкодер 2