**Спидометр.**

**Компоненты :**

* Внешний энкодер 2шт.
* Экран и подключение 1шт.

Подключение энкодеров:

• 1 энкодер: канал «А» - IN1, «B» - IN2;

• 2 энкодер: канал «А» - IN3, «B» - IN4;

**Описание :**

Робот – выводит на экран скорость движения в м/с(метров в секунду).

Начало

**Схема :**

Установка энкодера 1

Установка энкодера 2

Задержка на 1 секунду

Вывод на экран “m/s”

Вывод на экран ((R + L)/2)\*(π \* D)/100

Вывод на экран “speed ”

Очистка экрана

Обнулить энкодер 1

Обнулить энкодер 2

Переменная L = Энкодер 1 /360

Переменная R = Энкодер 2/360