**Таймер на 20 секунд.**

**Компоненты и подключение:**

* Энкодер - “A”- IN1, “B”- IN2 1шт.
* Мотор - M1 1шт.

**Описание :**

Робот – аналоговый секундомер.

**Схема :**

Начало

Конец

Мотор 1 стоп

Задержка на 1 секунду

Нет

Да

Энкодер < 5

Мотор 1 вперёд

Да

Нет

Обнулить энкодер 1

Повтор t раз

Установка энкодера 1

Переменная t = 20