**Спидометр (м/c) в зависимости от диаметра колеса.**

**Компоненты и подключение:**

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

Подключение энкодеров:

Экнодер 1: - “A”- IN1, “B”- IN2

Энкодер 2: - “A”- 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 “distance ”

Очистка экрана

Вывод на экран ((R + L)/2)\*(π \* D)

Переменная L = Энкодер 1 /360

Переменная R = Энкодер 2/360