start

Inițializare senzori și motoare

NU

Selectare axă și motor corespunzător

DA

Tacâmul e înclinat?

Monitorizare poziție tacâm

Motorul a ajuns în poziția calculată anterior?

DA

Mutare motor corespunzător

Calcul poziție viitoare a motorului

NU

Au trecut

15 milisecunde?

Apelare funcții necesare algorimului FOC și înregistrare date IMU

NU

sstart

DA

Motorul Roll

se află în mișcare?

Motorul Pitch

se află în mișcare?

DA

DA

NU

NU

Calcul eroare înclinare Roll

Calcul eroare înclinare Pitch

Eroare

Roll < Pitch?

DA

NU

Calcul unghi de compensare Roll

Calcul unghi de compensare Pitch

Mutare motoare conform unghiurilor de compensare