**Opgave - Joystick og gyroskop**

Opgave 1 - Lav en udlæsning af joystick retning og få Python til at skrive retningen.

Opgave 1a - Udvid opgave 1 med at vise en pil på displayet alt efter retning på joysticket.

Opgave 2 - Du skal lave den grundlæggende del af styringen af en drone. I denne opgave skal du emulere, at dronen holder sig lige i luften. Det betyder, at den hele tiden skal kompensere modsat. Du kan i første omgang

- Lav en aflæsning af gyroskop

- Lav en angivelse af kompenserende retning på displayet vha. en pil

## Hints til opgave:

- I API dokumentationen under afsnittet IMU Sensor kan du finde adgang til gyroskop (og andre lign. sensorer hvis du har lyst)

- Du kan starte med at lave en udlæsning af forskelle i retning i output vinduet, indtil du har en ide om hvad der foregår. Tænk på før-efter værdier sammen med den fysiske handling når man bevæger Pi'en. Hvordan konverteres tallene til frem-højre-bag-venstre

- I API dokumentationen kan du finde kommando til at belægge hele displayet ud fra pixel værdi. Der findes også kommando til at belægge displayet med et 8x8 billede

- Er en uendelige løkke brugbar her?

- Skal der en tidsstyring på?