**Строительный «Уровень».**

**Компоненты и подключение:**

* Акселерометр/гироскоп – **I2C (любой**) 1шт.
* Сервопривод - **OUT1** 1шт.

**Описание:**

Робот – уровень. Серводвигатель изменяет положение в зависимости от наклона датчика положения (гироскоп).

**Схема:**

Начало

Сервопривод на 90 градусов

Сервопривод на 90+X градусов

Да

Нет

X = 0

Переменная X = положение по оси x