**Точный поворот на 45 градусов.**

**Компоненты и подключение:**

* Акселерометр/гироскоп– I2C (любой) 1шт.
* Мотор- M1, M2 2шт.

**Описание:**

Робот – поворачивает на 45 градусов.

**Схема:**

Начало

Конец

Мотор 1 Стоп

Мотор 2 Стоп

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Вперёд

Задержка на 2 секунды

Нет

Положение по оси Z < 45

Да

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Назад

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Вперёд

Задержка на 2 секунды

Сброс датчика положения Z

Нет