**Рисуем квадрат.**

**Компоненты и подключение:**

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

**Описание:**

Робот – рисует квадрат.

**Схема:**

Начало

Конец

Нет

Да

Повтор 4 раза

Задержка на 1 секунду

Нет

Да

Положение по оси Z < Z+90

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 назад

Переменная Z = Положение по оси Z

Мотор 1 Стоп

Мотор 2 стоп

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Вперёд

Задержка на 2 секунды