**Рисуем ромб.**

**Компоненты и подключение:**

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

**Описание:**

Робот – рисует ромб.

**Схема:**

Начало

Задержка на 1 секунду

Нет

Переменная Z = Положение по оси Z

Положение по оси Z <Z+120

Да

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 назад

Мотор 1 Стоп

Мотор 2 стоп

Мотор 1 Вперёд

Мотор 2 Вперёд

Задержка на 2 секунды