**Вывод координат положения на экран.**

**Компоненты:**

* Датчик гироскоп\акселерометр– I2C (любой) 1шт.
* Экран – UART1 1шт.

**Описание:**

Робот – показывает значение датчика.

**Схема:**

Начало

Задержка на 1 секунду

Вывод “Z = ”

Вывод значение датчика по оси Z

Вывод “Y = ”

Вывод значение датчика по оси Y

Вывод “X = ”

Вывод значение датчика по оси X

Очистка экрана

Подключение экрана