**Движение по линии с 1 ИК датчиком.**

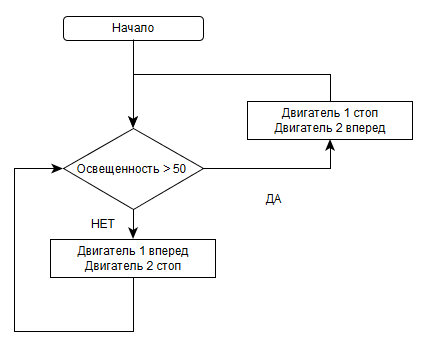
**Компоненты и подключение:**

* ИК датчик – IN1 1шт.
* Мотор – M1 (левый), M2 (правый) 2шт.

**Описание :**

Робот – едет по чёрной линии.

**Схема :**

****