Задания для гироскопического датчика

Задание 1

Напишите программу, согласно которой робот вращается с постоянно увеличивающейся скоростью и выводит на блок EV3 текущий угол и скорость поворота робота.

Задание 2

Поворачиваем робота на любой угол (более 360°) по часовой стрелке. Робот возвращается в исходное состояние.

Задание 3

Поворачиваем робота на угол (менее 360°) по часовой стрелке. Робот должен вернутся в исходное состояние оптимальным путем, а не крутиться в обратном направлении на тот же угол.

