





Een eigen versie van Space Engineers mogelijk gemaakt door de MPU6050

Accelerometer en Gyroscoop

Voorbeeld:

}

```
int main(){
  auto scl = hwlib::target::pin_oc(hwlib::target::pins::scl);
  auto sda = hwlib::target::pin_oc(hwlib::target::pins::sda);
  auto i2c_bus = hwlib::i2c_bus_bit_banged_scl_sda(scl, sda);
  sensor sensor1(i2c_bus);
  sensor1.setFIFO(true);
  sensor1.setFIFOTemp(true);
  for(;;){
     hwlib::cout << sensor1.readAccel();
     hwlib::cout << sensor1.readGyro();
     hwlib::cout << sensor1.readFIFO();
}</pre>
```



IPASS PROJECT MICK BOS

Mick Bos
Github.com/theblindmick/MPU6050
Github.com/theblindmick/Spaceinvaders