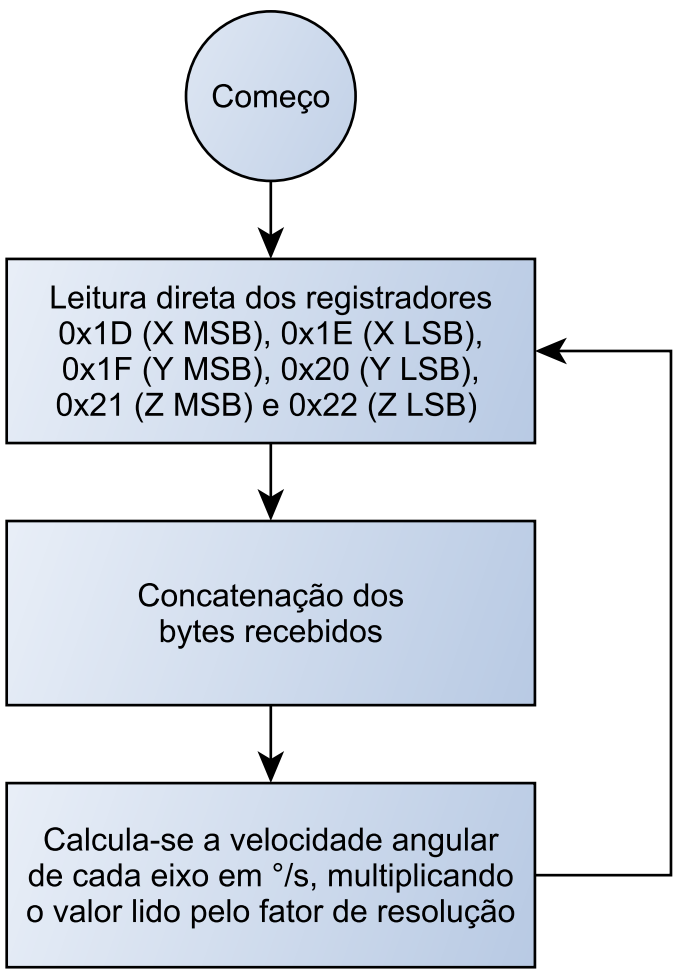


Começo



```
graph TD; A((Começo)) --> B[Leitura direta dos registradores 0x1D (X MSB), 0x1E (X LSB), 0x1F (Y MSB), 0x20 (Y LSB), 0x21 (Z MSB) e 0x22 (Z LSB)]; B --> C[Concatenação dos bytes recebidos]; C --> D[Calcula-se a velocidade angular de cada eixo em °/s, multiplicando o valor lido pelo fator de resolução]; D --> B;
```

Leitura direta dos registradores  
0x1D (X MSB), 0x1E (X LSB),  
0x1F (Y MSB), 0x20 (Y LSB),  
0x21 (Z MSB) e 0x22 (Z LSB)

Concatenação dos  
bytes recebidos

Calcula-se a velocidade angular  
de cada eixo em  $^{\circ}/s$ , multiplicando  
o valor lido pelo fator de resolução