I2C接口

AD0=0 ----> 地址=0x68

AD0=1-----> 地址=0x69

初始化

1. 初始化iic接口
2. 复位mpu6050，由电源管理寄存器1（0x6b）控制。
3. 设置角速度传感器和加速度传感器的满量程范围，由陀螺仪配置寄存器（0x1b）和加速度传感器配置寄存器（0x1c）设置。
4. 设置其他参数。

// 配置中断，由中断使能寄存器（0x38）控制；

//设置AUX IIC接口，由用户控制寄存器（ox6a）控制：

设置FIFO，由FIFO使能寄存器（0x23）控制；

陀螺仪采样率，由采样率分频器（0x19）控制；

设置数字低通滤波器，由配置寄存器（0x1a）控制。

1. 设置系统时钟，由电源管理寄存器1（0x6b）控制。一般选择x轴陀螺pll作为时钟源，以获得更高精度的时钟。
2. 使能角速度传感器（陀螺仪）和加速度计，由电源管理寄存器2（0x6c）控制