**Clase Gyroscopio**

**Propósito**

Realizar lecturas del estado del sensor giroscópico del dispositivo. Esto proporciona información acerca de la velocidad a la que el dispositivo modifica su posición en los ejes XYZ.

**Datos**

* Tres variables de tipo **double**, “**vel\_X**”, “**vel\_Y**” y “**vel\_Z**” para almacenar los valores relacionados con cada uno de los ejes.
* Variable “**speed**” de tipo **SensorSpeed** para controlar la tasa de refresco del sensor.
* Uso de **Gyroscope** de la mano de la librería Xamarin.Essentials para gestionar desde un objeto las competencias del sensor.

**Funciones**

* **Gyroscopio():** Constructor básico para la clase. No recibe nada. Inicializa el evento de cambio de estado del sensor a activo.
* **Gyroscope\_ReadingChanged(object snr, GyroscopeChangedEventArgs e):** Almacena en XYZ los datos AngularVelocity que devuelve el sensor al detectar un evento de cambio en la posición.
* **ToggleGyroscope():**Activa o desactiva en sensor, configura al velocidad de refresco del mismo.
* **double[] getData():**Devuelve un array de dobles con los datos actuales del sensor.