陀螺仪代码

#include <MPU6050\_tockn.h>

#include <Wire.h>

MPU6050 mpu6050(Wire);

float inputx=0.0;

float inputy=0.0;

float inputz=0.0;

void setup() {

Serial.begin(9600);

Wire.begin();

mpu6050.begin();

mpu6050.calcGyroOffsets(true);

}

void loop() {

mpu6050.update();

inputx=mpu6050.getAngleX();

inputy=mpu6050.getAngleY();

inputz=mpu6050.getAngleZ();

Serial.print("angleX : ");

Serial.print(inputx);

Serial.print("\tangleY : ");

Serial.print(inputy);

Serial.print("\tangleZ : ");

Serial.println(inputz);

}