#include <Wire.h>

#include <I2Cdev.h> //I2C kütüphanesini ekledik

#include <MPU6050.h> //Mpu6050 kütüphanesi ekledik

MPU6050 ivme\_sensor; // sensörümüze ivme\_sensor adını verdik

int16\_t ax, ay, az; //ivme tanımlama

int16\_t gx, gy, gz; //gyro tanımlama

void setup() {

Wire.begin();

Serial.begin(9600);

Serial.println("I2C cihazlar baslatiliyor...");

ivme\_sensor.initialize();

Serial.println("Test cihazi baglantilari...");

Serial.println(ivme\_sensor.testConnection() ? "MPU6050 baglanti basarili" : "MPU6050 baglanti basarisiz");

}

void loop() {

ivme\_sensor.getMotion6(&ax, &ay, &az, &gx, &gy, &gz); // ivme ve gyro değerlerini okuma

//açısal ivmeleri ve gyro değerlerini serial ekrana yazdıralım

Serial.print(ax); Serial.print("\t");

Serial.print(ay); Serial.print("\t");

Serial.print(az); Serial.print("\t");

Serial.print(gx); Serial.print("\t");

Serial.print(gy); Serial.print("\t");

Serial.print(gz); Serial.println("\t");

delay(500); //değerlerin değişimini daha net görmek için yarım saniye beklesin

}