

# [exemplo] acelerómetro e giroscópio MPU-6050

## Objetivo:

Demonstrar o uso de sensor com acelerómetro e giroscópio para obter dados de sensores inerciais.

## Lista de material:

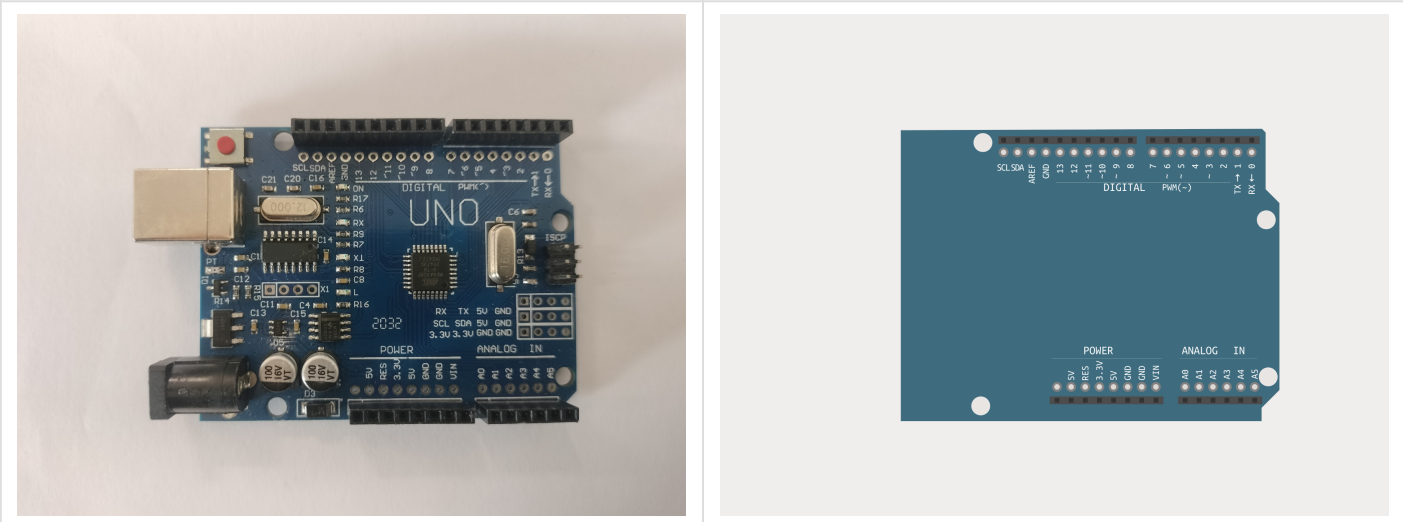
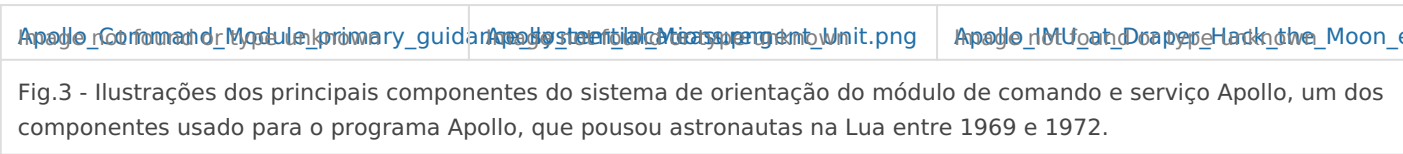


Fig.1 - Placa Arduino compatível UNO.



## Contextualização:

Uma unidade de medição inercial (IMU do inglês *inertial measurement unit*) é um dispositivo eletrônico que permite quantificar a força específica de um corpo, a taxa angular e, por vezes, a orientação do corpo, usando uma combinação de acelerómetros, giroscópios e, às vezes, magnetómetros [1].



# Set-up

<a href="#">AtHzynb.png</a>  Image not found or type unknown		
placa Arduino compatível UNO		sensor MPU-6050
3.3V	-----	VCC
GND	-----	GND
A5	-----	SCL
A4	-----	SDA
Fig.4 - Montagem ilustrativa das ligações a estabelecer entre placa de desenvolvimento e sensor MPU-6050.		

# Bibliotecas

<a href="#">LFBQpBy.png</a>  Image not found or type unknown	<a href="#">QrHgT1y.png</a>  Image not found or type unknown	<a href="#">qoDdwQl.png</a>  Image not found or type unknown
Fig.5 - Exemplo de utilização do gestor de bibliotecas do IDE Arduino para instalação da biblioteca <i>Adafruit MPU6050</i> .		

# Programa



```
// Demonstração de utilização de sensor Adafruit MPU6050

#include "Adafruit_MPU6050.h"
#include "Adafruit_Sensor.h"
#include "Wire.h"

Adafruit_MPU6050 mpu;

void setup(void) {
  Serial.begin(115200);
  while (!Serial)
    delay(10);

  Serial.println("a testar sensor MPU6050!");

  // Try to initialize!
  if (!mpu.begin()) {
    Serial.println("Falhou inicialização de MPU6050");
    while (1) {
      delay(10);
    }
  }
  Serial.println("MPU6050 inicializado!");

  mpu.setAccelerometerRange(MPU6050_RANGE_8_G);
  Serial.print("Gamara de valores selecionada para acelerómetro: ");
  switch (mpu.getAccelerometerRange()) {
  case MPU6050_RANGE_2_G:
    Serial.println("+ 2G");
    break;
  case MPU6050_RANGE_4_G:
    Serial.println("+ 4G");
    break;
  case MPU6050_RANGE_8_G:
    Serial.println("+ 8G");
    break;
  case MPU6050_RANGE_16_G:
    Serial.println("+ 16G");
    break;
  }
  mpu.setGyroRange(MPU6050_RANGE_2000_DEG);
  Serial.print("Gamara de valores selecionada para giroscópio: ");
  switch (mpu.getGyroRange()) {
```

Código.1 - Programa exemplo de utilização de sensor MPU-6050 e biblioteca *Adafruit MPU6050* com placa Arduino compatível UNO.

## Referências

[1] Wikipedia. Unidade de medição inercial. url:

[https://en.wikipedia.org/wiki/Inertial\\_measurement\\_unit](https://en.wikipedia.org/wiki/Inertial_measurement_unit) (acedido em 26/04/2024).

---

Revision #2

Created 26 April 2024 13:20:11 by João Pedro Monteiro

Updated 26 April 2024 14:37:06 by João Pedro Monteiro