## Specifiche generali

* Troncamento effettuato tra la terza e la quarta cifra decimale.
* intervallo di campionamento.

## Specifiche motori

# Gestione encoder

## Specifiche encoder

* (wheelbase, o distanza, tra le ruote dei due encoder)

## Calcolo frequenza massima encoder

Relazione tra velocità angolare e lineare:

Si ha:

Relazione tra velocità angolare e frequenza:

Si ha:

La frequenza massima del segnale di quadratura è quindi data da:

Le formule sono quindi:

## Calcolo di

L’angolo percorso è dato da:

Dove è il numero di tick contati tra l’istante precedente e quello successivo.

## Calcolo di

Si usa la relazione tra posizione lineare e posizione rotazionale:

## Calcolo di

Basta accumulare …

## Calcolo di

Si deriva :

# Gestione motori

## Specifiche

* (wheelbase, o distanza, tra le ruote motrici)