通过映射获得末状态和初状态角度：

假设初状态和末状态的encoder数值分别为和，

当电机顺时针转动时，即时，转动角度为（不考虑正负）：

由于期间可能转动了n圈，所以结果为（不考虑正负）：

同理，当时，转动角度为（不考虑正负）：

所以，可以合并为：

如果考虑转动角度的正负号，则可以合并为：