Afsnittet om Arduino skal kobles til sampling (Nyquist).

Evt. interpolerende polynomium til integrering af acceleration til position.

Endelig bestemmelse af filter.

**INS**

Systematiske fejl

1. Sensoren giver output, når det er et input på 0.
2. Sensoren har en forkert skaleringsværdi i forhold til kraft som påvirker den.
3. Sensoren giver et ikke lineært output ved et lineært input.
4. Sensoren måler forskelligt alt efter om der måles positive eller negative værdier.
5. Sensoren giver intet output ved et input.
6. Kvantiseringsfejl som følge af konvertering af analogt til digitalt signal.
7. Hvis sensorerne ikke er ortogonalt arrangeret giver de forkerte outputs.
8. Hvis sensorerne ikke er justeret i forhold til kropsrammen.

Tilfældige fejl

1. Hvis sensorens bias offset varierer fra gang til gang kaldes det run-to-run offset.
2. Bias offset ændrer sig i løbet af én gang.
3. Skaleringsfaktoren kan ændre sig i løbet af en kørsel.
4. Hvid støj – kan være hvad som helst, som påvirker sensoren gennem en kørsel.

**GNSS**