

ТЗ на линейный измеритель.

Необходимо преобразовать данные , полученные вращением энкодера ---в линейный ( мм ) до 2 знака после запятой ( например---- 20мм 22 доли миллиметра , вернее результат:20,22)

2. вывести данные на экран дисплей результат в виде 20,22 мм

Дано энкодер оптический DC 1024, LCD1602, Arduino, диаметр колеса условно 20мм- которая установлена будет на энкодер. Длина окружности  $= 2\pi * R$  (мм)  $= 2 * 3,14159 * 10\text{мм} = 62,8318 = 62,83$  мм.

Вывести результат на экран в виде 62,83 мм

3. Необходимо калибровка нуля-точка отсчета. : нажать на энкодер приравнять значение к нулю.

Например :

Значение показывает 2мм. Нажать на энкодер 2=0. И после идет вращение энкодера и вывод результата на экран по мере вращения энкодера. Скорость изменения результата на экране равно скорости изменения вращения энкодера.

Ссылка на код: вращения энкодера отправлю позднее. Но можно уже подключить ардуино к компу и через сериал порт можно увидеть результат изменения энкодера. –код залит мною и работает, но обнуление не работает пока что.