Especificações técnicas

O Pinpoint Odometry Computer é um coprocessador destinado a aplicações de robótica competitiva. Ele lê dois pods de odometria de “dead wheel” (encoders que leem a posição de uma roda não motorizada) e uma IMU interna para rastrear a posição e a orientação de um robô em tempo quase real.

Ele fornece informações processadas por meio de uma interface de comunicação I²C.

Especificações do produto

Especificação	Valor	Especificação	Valor
Tensão de entrada	3.3V - 5V	Velocidade máxima de rotação da IMU	2000RPM
Corrente de entrada	80mA	Frequência de atualização do algoritmo	1500hz
Velocidade máxima do encoder	256,000 eventos/segundo	Tipo de conector	4-Pos JST PH [FH-MC]
Endereço I²C	0x31	Frequência máxima de I²C (testada)	400khz

Revisão #2
Criado 2026-03-31 16:17:08 UTC por Enzo
Atualizado: 2026-03-31 16:18:50 UTC por Enzo