

cNeigungssensor	
-neigungsWinkel:float	[in grad]
-calibrationData:float	[default Wert]
<hr/>	
+cNeigungssensor()	[Standard-Konstruktor]
+cNeigungssensor(pCalibrationData:float)	[konstruktor mit Kalibrationsdaten]
+getBeschleunigung():float	[°/s² nicht durch Integration der Winkel, sonder direkt auslesen]
+getNeigungswinke():float	[in grad]
+getCalibrate():float	[Kalibrationsdaten auslesen]
+setCalibrate(pCalibrationData:float):bool	[Kalibrationsdatein einlesen]
+leseNeigungswinkel()	[wird in 100 Hz aufgerufen, schreibt aktuellen Winkel in neigungsWinkel]

cLenkersensor	
-daten:lenkerDaten	
-lastLenkwinkel:float	
-lastLenkgeschwindigkeit:float	
-lastZeit:unsigned int	
<hr/>	
+cLenkersensor()	
+getData(&pdaten:lenkerDaten):fbool	

<<Stuct>> lenkerDaten	
-lenkwinkel:float	[in °]
-lenkgeschwindigkeit: float	[in °/s]
-lenkbeschleunigung: float	[in °/s²]
<hr/>	

cDatenlogger	
-datenArray[?][?]:int	[vielleicht auch 1D]
<hr/>	
+fehler(pFehler:byte)	
+Data():bool	[alle get Funktionen werden im Array gespeichert]

cDrahtlos	
-mitgliedsName	
<hr/>	
-mitgliedsName	

cRegelung [freigaben dürfen nicht gesetzt werden]	
-regelungfreigabe:bool	[ture ist an]
-p:float	[default Wert]
-i:float	[default Wert]
-d:float	[default Wert]
<hr/>	
+setParameter[pP:float, pI:float , pD:float]	
+Regeln()	
+setRegelungsfreigabe(pRegelungsfreigabe:bool)	

cGyroansteuerung	
-beschleunigung: unsigned int	[default Wert]
-sollLeistung: byte	[default Wert]
-istLeistung: byte	[]
-motorfreigabe: bool	[true ist an]
-vorherigeZeit:long	[]
<hr/>	
+cGyroansteuerung()	
+setLeistung(pSoll Leistung:byte):bool	
+laufen():bool	[0 heißt gut,1 fertig]
+setBeschleunigung(pSollBeschleunigung:byte):bool	
+setMotorfreigabe(pMotorfreigabe:bool)	
+getSolldrehzahl():float	[look up table]

cLenkersteuerung	
-drehrichtung: bool	[+ ist nach gegen Uhrzeigersinn]
-leistung:byte	[in %]
-motorfreigabe:bool	[true ist an]
<hr/>	
+setLeistung(pLeistung:int):bool	[-100% bis +100%, fehlererkennung wird aufgerufen, dann motorfreigabe, dann pwm]
+setMotorfreigabe(pMotorfreigabe:bool)	
+fehlererkennung()	[wertet 2 Pins aus, bei Fehler: ruft fehler von cDatenlogger auf und setzt motorfreigabe auf 0]

