

cNeigungssensor

-neigungsWinkel:float

[in grad]

-calibrationData:float

[default Wert]

+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

-lenkwinkel:float

-letzterLenkwinkel:float

+cLenksensor()

+getLenkwinkel():float

+getLenkGeschwindigkeit(pZeit:int):float

cRegelung [freigaben dürfen nicht gesetzt werden]

-regelungfreigabe:bool

[ture ist an]

-p:float

[default Wert]

-i:float

[default Wert]

-d:float

[default Wert]

+setParameter[pP:float, pI:float , pD:float]

+Regeln()

+setRegelungsfreigabe(pRegelungsfreigabe:bool)

cDatenlogger

-datenArray[?][?]:int

[vielleicht auch 1D]

+fehler(pFehler:byte)

+Data():bool

[alle get Funktionen werden im Array gespeichert]

cDrahtlos

-mitgliedsName

-mitgliedsName

cGyroansteuerung

-beschleunigung: unsigned int

[default Wert]

-sollLeistung: byte

[default Wert]

-istLeistung: byte

[]

-motorfreigabe: bool

[true ist an]

-vorherigeZeit: long

[]

+cGyroansteuerung()

+setLeistung(pSoll Leistung:byte):bool

+laufen():bool

+setBeschleunigung(pSollBeschleunigung:byte):bool

+setMotorfreigabe(pMotorfreigabe:bool)

+getSolldrehzahl():float

[0 heißt gut,1 fertig]

[look up table]

cLenkersteuerung

-drehrichtung: bool

[+ ist nach gegen Uhrzeigersinn]

-leistung:byte

[in %]

-motorfreigabe:bool

[true ist an]

+setLeistung(pLeistung:int):bool

+setMotorfreigabe(pMotorfreigabe:bool)

+fehlererkennung()

[-100% bis +100%, fehlererkennung wird aufgerufen, dann motorfreigabe, dann pwm]

[wertet 2 Pins aus, bei Fehler: ruft fehler von cDatenlogger auf und setzt motorfreigabe auf 0]