

«class» ackerman_sim
dt : double
+ compute(steerAng : double, rWheelVel : double, lWheelVel : double) : heading : double, vel : double + ackerman_sim() : void + ackerman_sim(dt : double) : void

«class» ackerman_controller
- baseline : double - carLen : double
+ compute(headingFeedback : double) : steerAng : double, rWheelVel : double, lWheelVel : double + changeSetpoints(headingsp : double,velocitysp : double) : void - calcRadius() : void - calcWheelAng() : void - calcWheelVel() : void

«class» pid
- kp : double - ki : double - kd : double - prevError : double - errorSum : double - prevTime : double - setpoint : double
+ pid() : void + pid(kp : double,ki : double,kd : double) : void + compute(feedback : double) : output : double + setSp(setpoint : double) : void + setkp(kp : double) : void + setki(ki : double) : void + setkd(kd : double) : void + getkp() : kp : double + getki() : kd : double + getkd() : ki : double + reset() : void