

«class»
pid

- kp : double
- ki : double
- kd : double
- prevError : double
- errorSum : double
- prevTime : time
- setPoint : double
- dtMode : bool
- dtVal : double
- firstRunFlag : bool

- + «constructor»pid()
- + «constructor»pid(double kp, double ki, double kd)
- + «constructor»pid(double kp, double ki, double kd, double dtMode)
- + «destructor»~pid()
- + compute(feedback : double) : pidOut : double
- + setdtMode(dtMode : bool) : void
- + setdt(dtVal: double) : void
- + setSp(setpoint : double) : void
- + setkp(kp : double) : void
- + setki(ki : double) : void
- + setkd(kd : double) : void
- + getdtMode() : dtMode : bool
- + getdt() : dtVal :double
- + getSp() : setPoint :double
- + getkp() : kp : double
- + getki() : kd : double
- + getkd() : ki : double
- + getErrorSum() : errorSum : double
- + getPrevError() : prevError : double
- + reset() : void