

UML CLASS DIAGRAM

AckermannController

- d : vector<double>
- theta : int
- v : double
- l : double

+ <<constructor>>AckermannController(d : vector<double>, theta : int)
+ getX() : int
+ getY() : int
+ getTheta() : int
+ setX(x : int) : void
+ setY(y : int) : void
+ setTheta(theta : int) : void
+ computeLh(v : double) : double
+ controlConstants(v : double) : vector<double>
+ computeSteering(d : vector<double>, l : double) : double
+ driveVelocitites(theta : int) : vector<double>