Sri Manika Makam – 116697415
Mushty Sri Sai Kaushik – 116917094
Gautam Balachandran – 116079495

AckermannController

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

+ getD( ) : vector<double>
+ setD(newD : vector<double>) : void
+ getTheta( ) : double
+ setTheta(newTheta : double) : void
+ getV( ) : double
+ setV(newV : double) : void
+ getL( ) : double
+ setL(newL: double) : void
+ computeLh() : double
+ controlConstants() : vector<double>
+ computeSteering(newD : vector<double>, newTheta : double) : double
+ driveVelocitites(reqV : double, reqTheta : double) : vector<double>