

## UML CLASS DIAGRAM

### ***AckermannController***

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

+ <<constructor>>AckermannController(d : vector<double>, theta : int)  
+ getD( ) : vector<double>  
+ getTheta( ) : int  
+ setD(d : vector<double>) : 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>