## **UML CLASS DIAGRAM**

```
AckermannController
- x : int
- y : int
- theta: int
- v : double
- I : double
+ <<constructor>>AckermannController(x : int, y : int, 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) : void
+ computeSteering(x : int, y : int, I : double) : double
+ driveVelocitites(theta: int): void
```