PID_TURTLEBOT

Gautam Balachandran | December 8, 2019

pidController

- controllerNode : ros::NodeHandle
- pose : tf::Pose
- linearVel : double
- poseSub : ros::Subscriber
- kD : std::vector<double>
- kP : std::vector<double>
- kI : std::vector<double>
- lastLinearError : double
- sumLinearError: double
- linearVelThreshold : double
- angularVelThreshold : double

+ angularVel : double
+ sumAngularError : double
+ lastAngError : double
+ velocityPub : ros::Publisher
+ setControllerNode(ros::NodeHandle) : void
+ getPose() : tf::Pose
+ getLinearVel() : double
+ getAngularVel() : double
+ setVelocityPub(ros::Publisher) : void
+ setPoseSub(ros::Subscriber) : void
+ getKD() : std::vector<double>
+ setKD(double, double) : void
+ getKP() : std::vector<double>
+ setKP(double, double) : void
+ getKI() : std::vector<double>
+ setKI(double, double) : void
+ euclideanDist(tf::Pose, tf::Pose) : double
+ distCallBack(const geometry_msgs::PoseStamped::ConstPtr) : void
+ calcVel(tf::Pose, tf::Pose) : void