PID_TURTLEBOT

Gautam Balachandran | November 24, 2019

pidController
- position : tf::Point   - orientation : double   - linearVel : double   - angularVel : double   - velocityPub : ros::Publisher   - positionSub : ros::Subscriber   - kD : double   - kP : double   - kI : double
+ getPosition() : tf::Point   + setPosition(tf::Point) : void   + getOrientation() : double   + setOrientation(double) : void   + getLinearVel() : double   + setLinearVel(double) : void   + getAngularVel() : double   + setAngularVel(double) : void   + getVeliocityPub() : ros::Publisher   + setVelocityPub(ros::Publisher) : void   + getPositionSub() : ros::Subscriber   + setPositionSub(ros::Subscriber) : void   + getKD() : double   + setKD(double) : void   + getKP() : double   + setKP(double) : void   + getKI() : double   + setKI(double) : void   + calcPID(double, double) : void   + updatePose(turtlesim.msg::Pose) : void   + euclideanDist(turtlesim.msg::Pose) : double   + setSteeringAng(turtlesim.msg::Pose) : double