

PID

- kP : float
- kD : float
- kI : float
- dT : float
- prevErr : float

<<constructor>>

- PID()
- PID(kP,kD,kI,dT : float)

<<destructor>>

- ~PID()

<<methods>>

- getKP (kP : float) : float
- getKD (kD : float) : float
- getKI (kI: float) :float
- setKP (kP: float) :void
- setKD (kD : float) :void
- setKI (kI: float) :void
- computePID(spVel, currVel) : float