

PID

- kp : double
- ki : double
- kd : double
- previous_errors : vector<double>
- time_difference : double
- propotional_error : double
- integral_error : double
- differential_error : double

- + PID()
- + GetKP() : double
- + GetKI() : double
- + GetKD() : double
- + SetKP(_kp : double) : void
- + SetKI(_ki : double) : void
- + SetKD(_kd : double) : void
- ComputePropotionalError(target_velocity : double, current_velocity : double) : void
- ComputeIntegralError(target_velocity : double, current_velocity : double) : void
- ComputeDifferentialError(target_velocity : double, current_velocity : double) : void
- + ComputeError(target_velocity : double, current_velocity : double) : double