PIDcontroller

-Kp: double

-Ki: double

-Kd: double

-prevError: double

-integral: double

-actualVelocity: double

-deltaTime: double

+PIDcontroller(kp: double, ki: double, kd: double, dt: double)

+setActualVelocity(velocity: double) : : void

+compute(targetSetpoint: double) : : double

+reset() : : void

+getKp() : : double

+getKi() : : double

+getKd() : : double

+getActualVelocity() : : double

+getDeltaTime() : : double