## **UML Class Diagram - Test Driven Development**

Yashaarth Todi | Raja Iskala | ENPM 808X

## **PIDController**

- + sumError : double
- kp\_ : double
- kd\_ : double
- ki : double
- + ComputeVelocity (double, double)
- : double
- + StepFeedback (double, double) : double
- + getKp () : double
- + getKd () : double
- + getKi () : double