PIDparams

kp: double
kd: double
ki: double
dt: double
prevErr: double
errSum: double

+ PIDparams()
+ computePID(double, double) = 0 : double
+ setKp(double) : bool
+ setKd(double) : bool
+ setKi(double) : bool
+ setDt(double) : bool
+ ~PIDparams()

PID

+ PID()
+ computePID(double, double) : double
+ getKp() : double
+ getKd() : double
+ getKi() : double
+ getDt() : double
+ ~PID()