## **UML Diagram**

## ControllerPID

+ k\_p : double + k\_d : double + k\_i : double

+ sampling\_time : double + prev\_error : double + cur\_error : double + new\_velocity : double + total\_D\_error : double + total\_I\_error : double

+ computeVelocity(double,double): double

+ returnSamplingTime(void) : double

## **Activity diagram**

