

ENPM808X -PID Controller

PIDController

- Kp : double
- Ki : double
- Kd : double
- max : double
- min : double
- curr_vel : double
- req_vel : double
- error : double
- prev_error : double
- dt : double

- PIDController(double,double,double,double,double,double) : void
- + calculatePID(double, double) : double
- + updatePIDParameters(double,double,double,double,double) : double