Class Diagram

October 13, 2019

Ishan Patel
UID: 116169103
UID: 116334877

Suyash Yeotikar
UID: 116188456

PID - kpVel : double - kiVel : double - kdVel : double - kpSteer : double - kiSteer : double - kdSteer : double + getVelocityGains(): std::vector<double> + getSteerGains(): std::vector<double> + setVelocityGains(kpVelIn : double, kiVelIn : double, kdVelIn : double) : bool + setSteerGains(kpSteerIn : double, kiSteerIn : double, kdSteerIn : double) : bool + estimateVelocity(targetX : double, targetY : double, actualX : double, actualY : double) : double + estimateSteeringAngle(targetX : double, targetY : double, actualX : double, actualY : double): double