```
┌─────────────────────────────────┐
│   uwrt::arm::ArmControlLoop     │
└─────────────────────────────────┘
                 ▲
                 │
                 │
┌─────────────────────────────────┐
│   uwrt::arm::RealArmControl     │
└─────────────────────────────────┘
```