```
┌─────────────────────────────────┐
│          ConfigReader           │
├─────────────────────────────────┤
│ # filename                      │
│ # valueChanged                  │
│ # values                        │
│ # strings                       │
├─────────────────────────────────┤
│ + ConfigReader()                │
│ + getStringValue()              │
│ + getIntValue()                 │
│ + setStringValue()              │
│ + setIntValue()                 │
│ + writeOut()                    │
│ # readFile()                    │
└─────────────────────────────────┘
                │
               #cr
                ◇
┌─────────────────────────────────┐
│           MotorConfig           │
├─────────────────────────────────┤
│ + homingRequired                │
│ + port                          │
│ + keeperAccelerationTranslational │
│ + keeperDecelerationTranslational │
│ + keeperSpeedTranslational      │
│ + keeperSleepAfterReset         │
│ + keeperSleepAfterHoming        │
│ + keeperBoundaryInwards         │
│ + keeperBoundaryOutwards        │
│ + defenseAccelerationTranslational │
│ and 9 more...                   │
├─────────────────────────────────┤
│ + MotorConfig()                 │
│ + loadConfig()                  │
│ + saveConfig()                  │
└─────────────────────────────────┘
                │
               #mc
                ◇
┌─────────────────────────────────┐
│     MotorCommunicatorInterface  │
├─────────────────────────────────┤
│ # port                          │
│ # socketId                      │
│ # nibbleTranslational           │
│ # nibbleRotary                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + linearMovement()              │
│ + rotate()                      │
│ + ~MotorCommunicatorInterface() │
│ # driverInit()                  │
│ # switchedNibbleT()             │
│ # switchedNibbleR()             │
│ # openPort()                    │
│ # frameInit()                   │
│ # sendPort()                    │
│ # closePort()                   │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────────┐
│         MotorComRS01Impl        │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│ + MotorComRS01Impl()            │
│ + linearMovement()              │
│ + rotate()                      │
│ # driverInit()                  │
└─────────────────────────────────┘
```