```
┌─────────────────────────────┐
│        ConfigReader         │
├─────────────────────────────┤
│ # filename                  │
│ # valueChanged              │
│ # values                    │
│ # strings                   │
├─────────────────────────────┤
│ + ConfigReader()            │
│ + getStringValue()          │
│ + getIntValue()             │
│ + setStringValue()          │
│ + setIntValue()             │
│ + writeOut()                │
│ # readFile()                │
└─────────────────────────────┘
```

#cr   #cr

```
┌──────────────────────────────────────────┐
│               MotorConfig                │
├──────────────────────────────────────────┤
│ + homingRequired                         │
│ + port                                   │
│ + keeperAccelerationTranslational        │
│ + keeperDecelerationTranslational        │
│ + keeperSpeedTranslational               │
│ + keeperSleepAfterReset                  │
│ + keeperSleepAfterHoming                 │
│ + keeperBoundaryInwards                  │
│ + keeperBoundaryOutwards                 │
│ + defenseAccelerationTranslational       │
│ and 9 more...                            │
├──────────────────────────────────────────┤
│ + MotorConfig()                          │
│ + loadConfig()                           │
│ + saveConfig()                           │
└──────────────────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────┐
│         TableConfig         │
├─────────────────────────────┤
│ + tableHeight               │
│ + tableWidth                │
│ + isKeeperActive            │
│ + isDefenseActive           │
│ + isMidfieldActive          │
│ + isOffenseActive           │
│ + playerGapDefense          │
│ + playerGapMidfield         │
│ + playerGapOffense          │
│ + distGoalToKeeper          │
│ and 12 more...              │
├─────────────────────────────┤
│ + TableConfig()             │
│ + loadConfig()              │
│ + saveConfig()              │
│ + printConfig()             │
└─────────────────────────────┘
```

#mc

```
┌────────────────────────────────────┐
│     MotorCommunicatorInterface     │
├────────────────────────────────────┤
│ # port                             │
│ # socketId                         │
│ # nibbleTranslational              │
│ # nibbleRotary                     │
├────────────────────────────────────┤
│ + linearMovement()                 │
│ + rotate()                         │
│ + ~MotorCommunicatorInterface()    │
│ # driverInit()                     │
│ # switchedNibbleT()                │
│ # switchedNibbleR()                │
│ # openPort()                       │
│ # frameInit()                      │
│ # sendPort()                       │
│ # closePort()                      │
└────────────────────────────────────┘
```

#tc   #mcomm

```
┌─────────────────────────────┐
│    RowControllerInterface   │
├─────────────────────────────┤
│ # isUp                      │
│ # isShooting                │
├─────────────────────────────┤
│ + moveTo()                  │
│ + up()                      │
│ + down()                    │
│ + kick()                    │
│ + ~RowControllerInterface() │
└─────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────┐
│    RowControllerDefense     │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│ + RowControllerDefense()    │
│ + kick()                    │
│ + up()                      │
│ + down()                    │
│ + moveTo()                  │
│ # kickThread()              │
└─────────────────────────────┘
```