# Aufgaben 3

* Implementiere eine Klasse DCMotor. DCMotor ist eine Erweiterung von Motor. Motor ist eine Erweiterung von Actuator. Angesteuert soll der Motor mit einem PWM (eigene Klasse) werden. Die Position wird mit einem Encoder-Signal (Quadraturdecodierung, eigene Klasse) gemessen. Wähle sinnvolle Member für alle Klassen.