```
        ┌─────────────────┐
        │     object      │
        ├─────────────────┤
        │                 │
        ├─────────────────┤
        │                 │
        └─────────────────┘
                 △
                 │
    ┌──────────────────────────────┐
    │  core.conf.Configurable      │
    ├──────────────────────────────┤
    │  + session                   │
    │  + objid                     │
    ├──────────────────────────────┤
    │  + __init__()                │
    │  + reset()                   │
    │  + register()                │
    │  + getdefaultvalues()        │
    │  + getnames()                │
    │  + configure()               │
    │  + toconfmsg()               │
    │  + valueof()                 │
    │  + getkeyvaluelist()         │
    │  + booltooffon()             │
    │  + offontobool()             │
    │  + haskeyvalues()            │
    └──────────────────────────────┘
                 △
                 │
    ┌──────────────────────────────┐
    │  core.mobility.WirelessModel │
    ├──────────────────────────────┤
    │  + verbose                   │
    ├──────────────────────────────┤
    │  + __init__()                │
    │  + tolinkmsgs()              │
    │  + update()                  │
    │  + updateconfig()            │
    └──────────────────────────────┘
                 △
                 │
    ┌──────────────────────────────┐
    │ core.mobility.WayPointMobility│
    ├──────────────────────────────┤
    │  + state                     │
    │  + queue                     │
    │  + queue_copy                │
    │  + points                    │
    │  + initial                   │
    │  + lasttime                  │
    │  + endtime                   │
    │  + wlan                      │
    │  + loop                      │
    │  + refresh_ms                │
    │  + empty_queue_stop          │
    │  + timezero                  │
    │  + STATE_STOPPED             │
    │  + STATE_RUNNING             │
    │  + STATE_PAUSED              │
    ├──────────────────────────────┤
    │  + __init__()                │
    │  + runround()                │
    │  + run()                     │
    │  + movenode()                │
    │  + movenodesinitial()        │
    │  + addwaypoint()             │
    │  + addinitial()              │
    │  + updatepoints()            │
    │  + copywaypoints()           │
    │  + loopwaypoints()           │
    │  + setnodeposition()         │
    │  + setendtime()              │
    │  + start()                   │
    │  + stop()                    │
    │  + pause()                   │
    └──────────────────────────────┘
```