<<interface>>
IAutoPilot

+ Run(xte_telegram : string) : void
+ Stop( ) : void
+ SetSpeed(double) : void
+ SetParameters(p : double, i : double, d : double) : void

△

AutoPilot

- p_ : double
- i_ : double
- d_ :double
- rudder_ : &IPositionMotor
- thruster_ : &ISpeedMotor

+ AutoPilot(&IPositionMotor , &ISpeedMotor)
+ Run(telegram) : void
+ Stop( ) : void
+ SetParameters(p : double, i : double, d : double) : void
- checksum(string telegram) : bool

<<interface>>
ISpeedMotor

+ SetSpeed( ): void

<<interface>>
IPositionMotor

+ SetPosition( ): void