SistemaGrua

Posicion

- -limite : LimiteUso
- -valorP : int
- +getPosicion()
- +setPosicion()
- +Posicion()
- +pocicionFinal()

Fase

- -pendienteArrangue: int
- -pendienteFrenado: int -limite : LimiteUso
- +Fase()
- +chequearFase()
- +getFase()

<<runnable>>

Break

- -estado : bool
- +setBreak()
- +releaseBreak()
- +Break()

BotonInicio

- -estado : bool
- +BotonInicio()
- +setInicio()

<<runnable>> Motor

- -tension: int
- +Motor()
- +setTension()
- +calculoDeTension(int)
- +pararMotor()

Main

+generaHilos() +arrancaHilos()

LimiteUso

- -limiteInf : int -limiteSup : int
- +controlDeLimite() +validarLimite()

<<runnable>> ControlError

- -break : Break
- +compararPos()
- +ControlError()
- +manejoDeError()
- +terminiElControl()

<<runnable>> SensorAngle

- -valor : int
- +int getValor()
- +SensorAngle()
- +setValor(int)

<<runnable>>

SensorPosition

- -valor : int
- +SensorPosition()
- +int getValor()
- +setValor(int)

