```
┌─────────────────────────────────┐
│ FeedbackControlledMotor          │
├─────────────────────────────────┤
│                                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + SetVelocity()                  │
│ + Update()                       │
└─────────────────────────────────┘
              △
              │
┌─────────────────────────────────┐
│ MockPIDMotor                     │
├─────────────────────────────────┤
│                                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + MockPIDMotor()                 │
│ + SetVelocity()                  │
│ + Update()                       │
│ + GetVelocity()                  │
│ + GetUpdateCallCount()           │
└─────────────────────────────────┘
```