# **DIAGRAMAS DE CLASE**

**Motocicleta**:

* Métodos relacionados con la conducción y estabilización, atributos como estado, modelo, velocidad, y ángulo de inclinación.
* Se comunica con SistemaDeTeleoperacion, usa EstabilizadorAutonomo, y está vinculada a ModoOperación.

 **SistemaDeTeleoperacion**:

* Métodos para enviar comandos, recibir feedback, cambiar modos, y monitorear la conexión.
* Integra la InterfazDeTeleoperacion, activa SistemaSeguridad, y coordina SistemaNavegacion.

 **InterfazDeTeleoperacion**:

* Interactúa con OperadorRemoto, muestra controles, y proporciona feedback.

 **EstabilizadorAutonomo**:

* Monitorea y ajusta la estabilidad, controla los Actuadores, y usa SensorDeInclinacion.

 **SistemaSeguridad**:

* Verifica la conexión, detecta fallos, y activa la estabilización automática en Motocicleta.

 **SistemaNavegacion**:

* Planifica rutas y ajusta la trayectoria de la Motocicleta.

 **ModoOperación**:

* Representa diferentes modos de operación utilizados por la Motocicleta.

 **Operador** y **OperadorRemoto**:

* Clases que representan al operador que interactúa con el sistema, controlando la motocicleta y recibiendo notificaciones.

