```
object
aml robot.box2d.data
 manager.DataManager
  __init__()
+ from_file()
+ save()
+ add()
+ get_sample()
+ get_last()
+ get_last_elems()
+ get_last_elems()
+ get last ids()
+ select_data()
+ pack_data_x()
+ pack_data_y()
+ pack_data()
+ create_sample()
+ size()
```