```
┌─────────────────────┐
│       object        │
├─────────────────────┤
│                     │
├─────────────────────┤
│                     │
└─────────────────────┘
           △
           │
┌─────────────────────────────────┐
│ aml_robot.robot_interface.      │
│        RobotInterface           │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│ + __init__()                    │
│ + set_sampling_rate()           │
│ + angles()                      │
│ + exec_position_cmd()           │
│ + exec_position_cmd2()          │
│ + move_to_joint_pos_delta()     │
│ + move_to_joint_pos()           │
│ + exec_velocity_cmd()           │
│ + exec_torque_cmd()             │
│ + move_to_joint_position()      │
│ + get_ee_pose()                 │
│ + get_ee_velocity()             │
│ + get_cartesian_pos_from        │
│ _joints()                       │
│ + get_cartesian_vel_from        │
│ _joints()                       │
│ + get_jacobian_from_joints()    │
│ + get_arm_inertia()             │
│ + ik()                          │
└─────────────────────────────────┘
```