```
                    ┌─────────────────┐
                    │     object      │
                    ├─────────────────┤
                    │                 │
                    ├─────────────────┤
                    │                 │
                    └─────────────────┘
                             △
                             │
    ┌────────────────────────────────────────┐
    │  aml_robot.box2d.push                   │
    │      _world.PushWorld                    │
    ├────────────────────────────────────────┤
    │                                          │
    ├────────────────────────────────────────┤
    │  + __init__()                            │
    │  + step()                                │
    │  + draw()                                │
    │  + handle_event()                        │
    │  + get_screen_point2()                   │
    │  + get_point()                           │
    │  + get_screen_point()                    │
    │  + reset_box()                           │
    │  + get_box_state()                       │
    │  + get_vertices()                        │
    │  + generate_random_push()                │
    │  + to_vec()                              │
    │  + save_screen()                         │
    │  + add_sample()                          │
    │  + update()                              │
    │  + apply_push()                          │
    │  + save_samples()                        │
    └────────────────────────────────────────┘
                             △
                             │
    ┌────────────────────────────────────────┐
    │  test_push_world.TestModel               │
    │          PushWorld                        │
    ├────────────────────────────────────────┤
    │                                          │
    ├────────────────────────────────────────┤
    │  + __init__()                            │
    │  + draw_prediction()                     │
    │  + draw()                                │
    │  + handle_event()                        │
    │  + is_time_to_train()                    │
    │  + plot()                                │
    │  + update()                              │
    └────────────────────────────────────────┘
```