```
┌─────────────────────────────┐
│ robotis_manipulator         │
│ ::_Dynamicvector            │
├─────────────────────────────┤
│ + velocity                  │
│ + acceleration              │
├─────────────────────────────┤
│                             │
└─────────────────────────────┘
              │
              │ +angular
              │ +linear
              ◇
┌─────────────────────────────┐
│ robotis_manipulator         │
│ ::_DynamicPose              │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│                             │
└─────────────────────────────┘
```