```
┌─────────────────────┐
│  msg_transform.cpp  │
└─────────────────────┘
           │
           ▼
┌──────────────────────────────────────┐
│  MsgTransformWrapper.cpp             │
├──────────────────────────────────────┤
│                                      │
│  +initialize()                       │
│                                      │
│  +armPositonsCommandCallbak()        │
│                                      │
│  +armTorquesCommandCallback()        │
│                                      │
│  +armVelocitiesCommandCallback()     │
│                                      │
│  +gripperPositonsCommandCallbak()    │
│                                      │
│  +publisherArmCommand()              │
│                                      │
│  +publisherGripperCommand()          │
│                                      │
└──────────────────────────────────────┘
```