```
┌─────────────────┐
│     object      │
├─────────────────┤
│                 │
├─────────────────┤
│                 │
└─────────────────┘
         △
         │
         │
┌──────────────────────────────────────┐
│ aml_robot.baxter_kinematics.baxter    │
│              _kinematics              │
├──────────────────────────────────────┤
│                                        │
├──────────────────────────────────────┤
│ + __init__()                           │
│ + print_robot_description()            │
│ + print_kdl_chain()                    │
│ + joints_to_kdl()                      │
│ + kdl_to_mat()                         │
│ + forward_position_kinematics()        │
│ + forward_velocity_kinematics()        │
│ + inverse_kinematics()                 │
│ + jacobian()                           │
│ + jacobian_transpose()                 │
│ + jacobian_pseudo_inverse()            │
│ + inertia()                            │
│ + cart_inertia()                       │
└──────────────────────────────────────┘
```