```
┌─────────────────┐
│     object      │
├─────────────────┤
│                 │
├─────────────────┤
│                 │
└─────────────────┘
          △
          │
┌──────────────────────────────┐
│   aml_robot.bullet.bullet     │
│     _robot.BulletRobot        │
├──────────────────────────────┤
│                               │
├──────────────────────────────┤
│ + __init__()                  │
│ + configure_default_pos()     │
│ + configure_camera()          │
│ + get_image()                 │
│ + enable_force_torque         │
│ _sensors()                    │
│ + disable_force_torque        │
│ _sensors()                    │
│ + get_joint_details()         │
│ + get_state()                 │
│ + get_ee_velocity()           │
│ + get_ee_velocity_from        │
│ _bullet()                     │
│ + get_base_vel()              │
│ + get_time_in_seconds()       │
│ + get_movable_joints()        │
│ + get_ee_pose()               │
│ + get_link_pose()             │
│ + get_link_velocity()         │
│ + get_base_pos_ori()          │
│ + get_contact_points()        │
│ + set_default_pos_ori()       │
│ + set_pos_ori()               │
│ + get_jnt_state()             │
│ + set_jnt_state()             │
│ + move_using_pos_control()    │
│ + apply_external_force()      │
│ + apply_external_torque()     │
│ + set_joint_velocities()      │
│ + set_joint_torques()         │
│ + get_inertia_matrix()        │
└──────────────────────────────┘
```