```
┌─────────────────────┐
│       object        │
├─────────────────────┤
│                     │
├─────────────────────┤
│                     │
└─────────────────────┘
           △
           │
┌────────────────────────────────────┐
│ aml_robot.sawyer_kinematics.sawyer  │
│            _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()                    │
└────────────────────────────────────┘
```