```
┌─────────────────┐
│     object      │
├─────────────────┤
│                 │
├─────────────────┤
│                 │
└─────────────────┘
         △
         │
┌──────────────────────────────────┐
│ aml_planners.push_planner.push   │
│        _worlds.box.Box           │
├──────────────────────────────────┤
│                                  │
├──────────────────────────────────┤
│ + __init__()                     │
│ + get_vertices_phys()            │
│ + get_vertices_local()           │
│ + get_vertices()                 │
│ + draw()                         │
│ + get_angle()                    │
│ + get_state()                    │
│ + to_vec_world()                 │
│ + get_point()                    │
│ + get_image_point()              │
│ + get_image_point2()             │
│ + get_image_point_norm()         │
│ + apply_push()                   │
│ + apply_push2()                  │
│ + apply_push3()                  │
│ + reset()                        │
│ + set_state()                    │
└──────────────────────────────────┘
```