```
┌─────────────────────┐
│      gym::Env       │
├─────────────────────┤
│                     │
├─────────────────────┤
│                     │
└─────────────────────┘
          △
          │
┌─────────────────────┐
│  aml_rl_envs.aml_rl │
│   _env.AMLRIEnv     │
├─────────────────────┤
│ + viewer            │
│ + action_space      │
│ + observation_space │
│ + metadata          │
├─────────────────────┤
│ + __init__()        │
│ + set_space_lims()  │
│ + setup_env()       │
│ + simple_step()     │
│ + __del__()         │
│ + step2()           │
└─────────────────────┘
          △
          │
┌──────────────────────────┐
│  aml_rl_envs.hand.hand    │
│   _obj_env.HandObjEnv     │
├──────────────────────────┤
│                          │
├──────────────────────────┤
│ + __init__()             │
│ + set_friction_properties() │
│ + get_hand_limits()      │
│ + get_hand_joint_state() │
│ + get_hand_ee_state()    │
│ + get_finger_jac()       │
│ + update_dmp_params()    │
│ + get_contact_points()   │
│ + get_closest_points()   │
│ + get_ik()               │
│ + get_object_mass_matrix() │
│ + get_obj_curr_state()   │
│ + transfer_point_from    │
│ _world_to_obj()          │
│ + transfer_point_from    │
│ _obj_to_world()          │
│ + compute_grasp_map()    │
│ + compute_all_contact    │
│ _forces_vector()         │
│ + get_extended_observation() │
│ + run_dmp()              │
│ + step2()                │
│ + termination()          │
└──────────────────────────┘
```