```
            ┌─────────────────┐
            │    gym::Env     │
            ├─────────────────┤
            │                 │
            ├─────────────────┤
            │                 │
            └─────────────────┘
                     △
                     │
        ┌──────────────────────────┐
        │  aml_rl_envs.aml_rl      │
        │   _env.AMLRlEnv          │
        ├──────────────────────────┤
        │ + viewer                 │
        │ + action_space           │
        │ + observation_space      │
        │ + metadata               │
        ├──────────────────────────┤
        │ + __init__()             │
        │ + set_space_lims()       │
        │ + setup_env()            │
        │ + simple_step()          │
        │ + __del__()              │
        │ + step2()                │
        └──────────────────────────┘
                     △
                     │
    ┌──────────────────────────────────┐
    │  aml_rl_envs.hand.hand           │
    │   _obst_env.HandObstacleEnv      │
    ├──────────────────────────────────┤
    │                                  │
    ├──────────────────────────────────┤
    │ + __init__()                     │
    │ + set_friction_properties()      │
    │ + get_hand_limits()              │
    │ + get_hand_joint_state()         │
    │ + get_hand_ee_state()            │
    │ + get_finger_jac()               │
    │ + update_dmp_params()            │
    │ + get_contact_points             │
    │ _robot_object()                  │
    │ + get_contact_points             │
    │ _object_obstacle()               │
    │ + get_contact_points             │
    │ _object_table()                  │
    │ + get_closest_points()           │
    │ + get_ik()                       │
    │ + get_object_mass_matrix()       │
    │ + get_obj_kin_state()            │
    │ + get_obj_dyn_state()            │
    │ + get_robot_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()                        │
    └──────────────────────────────────┘
```