```
┌─────────────────────┐
│       object        │
├─────────────────────┤
│                     │
├─────────────────────┤
│                     │
└─────────────────────┘
           △
           │
┌─────────────────────────────────┐
│ aml_robot.robot_interface.       │
│        RobotInterface            │
├─────────────────────────────────┤
│                                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + set_sampling_rate()            │
│ + exec_position_cmd()            │
│ + exec_position_cmd_delta()      │
│ + move_to_joint_pos_delta()      │
│ + move_to_joint_position()       │
│ + exec_velocity_cmd()            │
│ + exec_torque_cmd()              │
│ + untuck()                       │
│ + tuck()                         │
│ + q_mean()                       │
│ + n_cmd()                        │
│ + n_joints()                     │
│ + state()                        │
│ + angles()                       │
│ + joint_names()                  │
│ + joint_efforts()                │
│ + joint_velocities()             │
│ + ee_pose()                      │
│ + ee_velocity()                  │
│ + forward_kinematics()           │
│ + inverse_kinematics()           │
│ + cartesian_velocity()           │
│ + jacobian()                     │
│ + inertia()                      │
└─────────────────────────────────┘
           △
           │
┌─────────────────────────────────┐
│ aml_robot.pisaiit.pisaiit        │
│        _robot.PisaIITHand        │
├─────────────────────────────────┤
│                                  │
├─────────────────────────────────┤
│ + __init__()                     │
│ + exec_position_cmd()            │
│ + exec_position_cmd_delta()      │
│ + exec_velocity_cmd()            │
│ + exec_torque_cmd()              │
│ + angles()                       │
│ + q_mean()                       │
│ + inertia()                      │
│ + cartesian_velocity()           │
│ + forward_kinematics()           │
│ + inverse_kinematics()           │
│ + move_to_joint_pos_delta()      │
│ + n_cmd()                        │
│ + n_joints()                     │
│ + tuck()                         │
│ + joint_efforts()                │
│ + ee_velocity()                  │
│ + untuck()                       │
│ + joint_velocities()             │
│ + joint_names()                  │
│ + move_to_joint_position()       │
│ + jacobian()                     │
│ + state()                        │
│ + ee_pose()                      │
│ + set_sampling_rate()            │
└─────────────────────────────────┘
```