```
                        ┌─────────────────┐
                        │     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.bullet.bullet              │
          │    _sawyer.BulletSawyerArm            │
          ├──────────────────────────────────────┤
          │                                        │
          ├──────────────────────────────────────┤
          │  + __init__()                         │
          │  + q_mean()                           │
          │  + get_end_effector_link_name()       │
          │  + get_base_link_name()               │
          │  + exec_position_cmd()                │
          │  + exec_position_cmd_delta()          │
          │  + move_to_joint_pos_delta()          │
          │  + move_to_joint_pos()                │
          │  + exec_velocity_cmd()                │
          │  + exec_torque_cmd()                  │
          │  + get_ee_velocity()                  │
          │  + get_cartesian_pos_from             │
          │  _joints()                            │
          │  + get_cartesian_vel_from             │
          │  _joints()                            │
          │  + get_jacobian_from_joints()         │
          │  + get_arm_inertia()                  │
          │  + ik()                               │
          └──────────────────────────────────────┘
```