```
┌─────────────────┐
│     object      │
├─────────────────┤
│                 │
├─────────────────┤
│                 │
└─────────────────┘
         △
         │
         │
┌──────────────────────────┐
│   aml_rl_envs.aml_rl      │
│   _robot.AMLRlRobot       │
├──────────────────────────┤
│                          │
├──────────────────────────┤
│ + __init__()             │
│ + simple_step()          │
│ + set_base_pose()        │
│ + set_ctrl_mode()        │
│ + set_friction_properties() │
│ + enable_force_torque    │
│ _sensors()               │
│ + get_movable_joints()   │
│ + apply_ctrl()           │
│ + get_ik()               │
│ + get_inv_dyn()          │
│ + get_jnt_state()        │
└──────────────────────────┘
         △
         │
         │
┌──────────────────────────┐
│   aml_rl_envs.aml_rl      │
│   _hand.AMLRlHand         │
├──────────────────────────┤
│                          │
├──────────────────────────┤
│ + __init__()             │
│ + setup_hand()           │
│ + set_fin_joint_state()  │
│ + apply_action()         │
│ + inv_kin()              │
│ + get_finger_limits()    │
│ + get_ee_states()        │
│ + get_jnt_states()       │
│ + get_mass_matrix()      │
│ + convert_fin_jnt_poss   │
│ _to_list()               │
│ + get_jacobians()        │
│ + get_finger_jacobian()  │
│ + get_hand_jacobian()    │
└──────────────────────────┘
```