```
┌─────────────────────┐
│       object        │
├─────────────────────┤
│                     │
├─────────────────────┤
│                     │
└─────────────────────┘
           △
           │
┌─────────────────────────────────────┐
│ aml_planners.push_planner.push       │
│ _worlds.box2d_push_world.Box2DPushWorld │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
├─────────────────────────────────────┤
│ + __init__()                        │
│ + update_goal_location()            │
│ + update_obs_location()             │
│ + cost_map()                        │
│ + cost()                            │
│ + update()                          │
│ + step()                            │
│ + get_frame()                       │
│ + get_cv_frame()                    │
│ + draw()                            │
│ + handle_event()                    │
│ + reset()                           │
│ + get_state()                       │
│ + set_state()                       │
│ + pack_box_state()                  │
│ + get_push_action()                 │
│ + sample_push_action()              │
│ + sample_push_action2()             │
│ + sample_push_action3()             │
└─────────────────────────────────────┘
```