```
┌─────────────────────┐
│       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()       │
└─────────────────────────────┘
          △
          │
┌─────────────────────────────┐
│  aml_rl_envs.hand.hand.Hand  │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│ + __init__()                │
│ + reset()                   │
│ + get_action_dim()          │
│ + get_obs_dim()             │
│ + get_observation()         │
│ + compute_impedance_ctrl()  │
└─────────────────────────────┘
```