```
┌─────────────────────────────────────────┐
│ controller_interface                     │
│ ::MultiInterfaceController               │
│ < hardware_interface::PositionJoint      │
│            Interface >                    │
├─────────────────────────────────────────┤
│                                          │
├─────────────────────────────────────────┤
│                                          │
└─────────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────────┐
│ franka_example_controllers               │
│ ::JointPositionExampleController         │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - position_joint_interface_              │
│ - position_joint_handles_                │
│ - elapsed_time_                          │
│ - initial_pose_                          │
├─────────────────────────────────────────┤
│ + init()                                 │
│ + starting()                             │
│ + update()                               │
└─────────────────────────────────────────┘
```