```
┌─────────────────────┐
│      double         │
├─────────────────────┤
│                     │
├─────────────────────┤
│                     │
└─────────────────────┘
          │
          │ +translation
          │  +elbow
          │  +rotation
          ◇
┌─────────────────────────────┐
│ research_interface          │
│ ::robot::Move::Deviation    │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│ + Deviation()               │
└─────────────────────────────┘
```