```
┌─────────────────────────────────────────┐
│ controller_interface                    │
│ ::Controller< hardware                  │
│ _interface::PositionJointInterface >    │
├─────────────────────────────────────────┤
│                                         │
├─────────────────────────────────────────┤
│                                         │
└─────────────────────────────────────────┘
                    △
                    │
┌─────────────────────────────────────────┐
│ panda_simulation::JointPosition         │
│              Controller                 │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - joint_handles_                        │
│ - gains_vec_                            │
│ - command_                              │
│ - sub_command_                          │
├─────────────────────────────────────────┤
│ - init()                                │
│ - update()                              │
│ - setCommandCallback()                  │
│ - starting()                            │
│ - stopping()                            │
└─────────────────────────────────────────┘
```