```
                    ┌─────────────────┐
                    │     object      │
                    ├─────────────────┤
                    │                 │
                    ├─────────────────┤
                    │                 │
                    └─────────────────┘
                             △
                             │
                             │
    ┌──────────────────────────────────────┐
    │     tests_arm_movements.Move          │
    │               Fetch                   │
    ├──────────────────────────────────────┤
    │  + torso_action                       │
    │  + gripper_action                     │
    │  + head_action                        │
    │  + robot                              │
    │  + scene                              │
    │  + group                              │
    │  + group_variable_values              │
    │  + plan                               │
    ├──────────────────────────────────────┤
    │  + __init__()                         │
    │  + move_manager()                     │
    │  + ee_traj()                          │
    │  + joint_traj()                       │
    │  + move_torso()                       │
    │  + move_gripper()                     │
    │  + move_head_point()                  │
    │  + execute_trajectory()               │
    │  + ee_pose()                          │
    │  + ee_rpy()                           │
    └──────────────────────────────────────┘
```