```
┌─────────────────────────────────┐
│ research_interface              │
│ ::gripper::RequestBase< T >     │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │ < Grasp >
┌─────────────────────────────────┐
│ research_interface              │
│ ::gripper::RequestBase          │
│ < Grasp >                       │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
├─────────────────────────────────┤
│                                 │
└─────────────────────────────────┘
                △
                │
┌─────────────────────────────────┐
│ research_interface              │
│ ::gripper::Grasp::Request       │
├─────────────────────────────────┤
│ + width                         │
│ + epsilon                       │
│ + speed                         │
│ + force                         │
├─────────────────────────────────┤
│ + Request()                     │
└─────────────────────────────────┘
```