```
                        ┌─────────────────┐
                        │     object      │
                        ├─────────────────┤
                        │                 │
                        ├─────────────────┤
                        │                 │
                        └─────────────────┘
                                 △
                                 │
                                 │
          ┌──────────────────────────────────────────┐
          │        pick_place_demo.Grasping           │
          │                 Client                    │
          ├──────────────────────────────────────────┤
          │  + scene                                  │
          │  + pickplace                              │
          │  + move_group                             │
          │  + find_client                            │
          │  + surfaces                               │
          │  + objects                                │
          │  + pick_result                            │
          ├──────────────────────────────────────────┤
          │  + __init__()                             │
          │  + updateScene()                          │
          │  + getGraspableObject()                   │
          │  + getSupportSurface()                    │
          │  + getPlaceLocation()                     │
          │  + pick()                                 │
          │  + place()                                │
          │  + tuck()                                 │
          │  + stow()                                 │
          │  + intermediate_stow()                    │
          └──────────────────────────────────────────┘
```