```
┌─────────────────────────────┐
│   robot_controllers::       │
│         Handle              │
├─────────────────────────────┤
│                             │
├─────────────────────────────┤
│ + Handle()                  │
│ + ~Handle()                 │
│ + getName()                 │
│ - Handle()                  │
│ - operator=()               │
└─────────────────────────────┘
              △
              │
┌─────────────────────────────┐
│   robot_controllers::       │
│         Controller          │
├─────────────────────────────┤
│ - name_                     │
├─────────────────────────────┤
│ + Controller()              │
│ + ~Controller()             │
│ + init()                    │
│ + start()                   │
│ + stop()                    │
│ + reset()                   │
│ + update()                  │
│ + getName()                 │
│ + getType()                 │
│ + getCommandedNames()       │
│ + getClaimedNames()         │
└─────────────────────────────┘
              △
              │
┌───────────────────────────────────┐
│   robot_controllers::             │
│      FollowJointTrajectoryController │
├───────────────────────────────────┤
│ - initialized_                    │
│ - manager_                        │
│ - joints_                         │
│ - joint_names_                    │
│ - continuous_                     │
│ - server_                         │
│ - sampler_                        │
│ - sampler_mutex_                  │
│ - stop_with_action_               │
│ - stop_on_path_violation_         │
│ - last_sample_                    │
│ - preempted_                      │
│ - has_path_tolerance_             │
│ - path_tolerance_                 │
│ - has_goal_tolerance_             │
│ - goal_tolerance_                 │
│ - goal_time_tolerance_            │
│ - feedback_                       │
│ - goal_time                       │
├───────────────────────────────────┤
│ + FollowJointTrajectoryController()  │
│ + ~FollowJointTrajectoryController() │
│ + init()                          │
│ + start()                         │
│ + stop()                          │
│ + reset()                         │
│ + update()                        │
│ + getType()                       │
│ + getCommandedNames()             │
│ + getClaimedNames()               │
│ - executeCb()                     │
│ - getPointFromCurrent()           │
└───────────────────────────────────┘
```