```
┌─────────────────────────┐
│  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::    │
│     GravityCompensation │
├─────────────────────────┤
│  - manager_             │
│  - joints_              │
│  - initialized_         │
│  - kdl_chain_           │
│  - positions_           │
│  - kdl_chain_dynamics_  │
├─────────────────────────┤
│  + GravityCompensation()│
│  + ~GravityCompensation()│
│  + init()               │
│  + start()              │
│  + stop()               │
│  + reset()              │
│  + update()             │
│  + getType()            │
│  + getCommandedNames()  │
│  + getClaimedNames()    │
└─────────────────────────┘
```