```
┌─────────────────────────────────────┐
│        franka::Finishable           │
├─────────────────────────────────────┤
│     + motion_finished               │
├─────────────────────────────────────┤
│                                     │
└─────────────────────────────────────┘
                  △
                  │
┌─────────────────────────────────────┐
│      franka::CartesianVelocities    │
├─────────────────────────────────────┤
│   + O_dP_EE                         │
│   + elbow                           │
├─────────────────────────────────────┤
│   + CartesianVelocities()           │
│   + CartesianVelocities()           │
│   + CartesianVelocities()           │
│   + CartesianVelocities()           │
│   + hasElbow()                      │
└─────────────────────────────────────┘
```