crl::loco::RobotState ::getAngularVelocity crl::loco::RobotState ::getJointCount crl::loco::RobotState ::getJointRelativeAngVelocity crl::loco::RobotState ::getJointRelativeOrientation crl::loco::RobotState ::operator== crl::loco::RobotState ::getOrientation crl::loco::RobotState ::getPosition crl::loco::RobotState ::getVelocity crl::sameRotation